

Guida applicativa

Convertitori di frequenza iC2-Micro



Contenuti

1	Introduzione alla Guida applicativa	5
1.1	Versione del manuale	5
1.2	Scopo della Guida applicativa	5
1.3	Risorse aggiuntive	5
2	Pacchetto software applicativo	6
2.1	Panoramica del software applicativo iC2-Micro	6
2.1.1	Basic Functions	6
2.1.2	IO Control and Readouts	7
2.1.3	Motor Control Features	8
2.1.4	Braking of Load	8
2.1.5	Protection Features	9
2.1.6	Monitoring Features	9
2.1.7	Software Tools	10
3	Interfacce utente e configurazione	11
3.1	Panoramica delle interfacce utente	11
3.2.1	Control Panel and Control Panel 2.0 OP2	11
3.3	MyDrive® Insight	18
4	Struttura e panoramica del software applicativo	27
4.1	Comprendere la struttura del software applicativo	27
4.2	Gruppi di parametri, contenuti correlati e impostazioni	27
5	Esempi di setup di configurazione	30
5.2	Setup di base di un convertitore di frequenza	31
5.3	Impostazione del convertitore di frequenza utilizzando l'accesso rapido tramite il pannello di controllo	32
5.4	Configurazione motore	32
5.4.1	Adattamento automatico motore (AMA)	35
5.5	Selezione applicazione	36
5.5.1	Configurazione della modalità di controllo di velocità	37
5.5.3	Configurazione della modalità di controllo multivelocità	41
5.5.4	Configurazione della modalità di controllo a fili	43
5.5.5	Configurazione della modalità di controllo di coppia	46
5.6	Gestione dei riferimenti	48
5.6.1	Riferimento locale/remoto	48
5.6.2	Limiti riferimento	50
5.6.3	Messa in scala dei riferimenti preimpostati e dei riferimenti bus	51

5.6.4	Scala dei riferimenti impulsi e analogici e retroazione	51
5.6.5	Banda morta intorno allo zero	52
6	Configurazioni RS485	55
6.1	Installazione e impostazione dell'RS485	55
6.1.1	Collegamento del convertitore di frequenza alla rete RS485	56
6.1.2	Configurazione hardware	56
6.1.3	Impostazione parametri per la comunicazione RS485	56
6.1.4	Precauzioni EMC	57
6.1.5	Panoramica del protocollo FC	58
6.1.7	Profilo di controllo FC Danfoss	76
6.2	Controllo del convertitore di frequenza	82
6.2.1	Introduzione	82
6.2.2	Codici funzione supportati da Modbus RTU	82
6.2.3	Codici di eccezione Modbus	83
7	Descrizioni dei parametri	84
7.1	Lettura della tabella dei parametri	84
7.2	Rete (Indice menu 1)	85
7.3	Conversione di potenza e collegamento CC (Indice menu 2)	86
7.4	Filtri e chopper di frenatura (Indice menu 3)	93
7.5	Motore (Indice menu 4)	95
7.6	Applicazione (Indice menu 5)	110
7.7	Manutenzione e assistenza (Indice menu 6)	143
7.8	Personalizzazione (Indice menu 8)	149
7.9	I/O (Indice menu 9)	151
7.10	Connettività (Indice menu 10)	179
8	Ricerca guasti	182
8.1	Introduzione	182
8.2	Guasti	182
8.3	Avvisi	182
8.4	Messaggi di avviso/guasto	182
8.5	Eventi di avviso e guasto	183
8.6	Parole di guasto, parole di avviso e parole di stato estese	185
8.7	Elenco dei guasti e degli avvisi	188

1 Introduzione alla Guida applicativa

1.1 Versione del manuale

Il presente manuale è revisionato e aggiornato regolarmente. Tutti i suggerimenti per migliorare sono ben accetti.

La lingua originale di questo manuale è l'inglese.

Versione del manuale	Osservazioni
AB413939445838it, versione documento 01	Le informazioni contenute in questa versione del manuale si applicano alla versione software 1.00.

1.2 Scopo della Guida applicativa

Questa guida applicativa è destinata a personale qualificato come>

- Ingegneri dell'automazione
- Specialisti delle applicazioni e dei prodotti con esperienza di funzionamento dei parametri e conoscenza di base dei convertitori di frequenza.

La guida applicativa fornisce informazioni sui parametri per configurare e controllare il convertitore di frequenza, sulle procedure per far funzionare le interfacce utente del convertitore di frequenza iC2-Micro, sugli esempi di applicazioni tipiche con le impostazioni consigliate e sulla ricerca guasti su allarmi e avvisi che possono verificarsi.

1.3 Risorse aggiuntive

Di seguito sono riportate le risorse aggiuntive disponibili per comprendere meglio le caratteristiche, installare in sicurezza e far funzionare i convertitori di frequenza iC2-Micro.

- La guida operativa fornisce informazioni sull'installazione, la messa in funzione e la manutenzione dei convertitori di frequenza iC2-Micro.
- La guida alla progettazione fornisce informazioni tecniche per comprendere le capacità del convertitore di frequenza iC2-Micro per l'integrazione nel controllo motore e nei sistemi di monitoraggio.

Simboli di sicurezza

Nel presente manuale vengono utilizzati i seguenti simboli:

⚠ PERICOLO ⚠

Indica una situazione pericolosa che, se non evitata, provoca morte o lesioni gravi.

⚠ AVVISO ⚠

Indica una situazione potenzialmente pericolosa che, se non evitata, può causare morte o lesioni gravi.

⚠ ATTENZIONE ⚠

Indica una situazione potenzialmente pericolosa che, se non evitata, può causare lesioni lievi o modeste.

NOTA

Indica informazioni considerate importanti, ma non inerenti al pericolo (ad esempio messaggi relativi a danni materiali).

2 Pacchetto software applicativo

2.1 Panoramica del software applicativo iC2-Micro

Il software applicativo è il software predefinito e standard fornito con il convertitore di frequenza iC2-Micro. Le funzioni sono descritte brevemente nelle seguenti sezioni:

- Funzioni base
- Controllori
- Caratteristiche di protezione
- Strumenti software

2.1.1 Basic Functions

The application software consists of wide range of basic features which enables the drive to control any application using the iC2-Micro drive.

2.1.1.1 Reference Handling

References from multiple sources, matching the needs to control the application, are freely definable.

Reference sources are:

- Analog inputs
- Digital inputs either as pulse input.
- Reference from a field bus
- Internal settings
- Local reference from control panel
- Built-in potentiometer on control pannel

Reference signals can be added generating the reference to the frequency converter. The final reference is scaled from -100% to 100%.

2.1.1.2 Two Setups

The frequency converter offers 2 setups. Each setup can be parameterized independently to match various application needs. Switching between setups is possible during operation, allowing fast change over.

2.1.1.3 Ramps

Linear, Sine ramp, Sine 2 ramps are supported in the frequency converter. The linear ramps provide a constant acceleration. The Sine ramps provides a non-linear acceleration with soft transition at start and end of the acceleration process.

2.1.1.4 Quick Stop

In some situations, it may be required to stop the application in a quick way. For this purpose, the drive supports a specific deceleration ramp time from the synchronous motor speed to 0 RPM.

2.1.1.5 Limit Rotation Direction

The rotational direction of the motor can be preset to run in 1 direction only (clockwise or counterclockwise), avoiding unintended rotation direction.

2.1.1.6 Motor Phase Switch

If motor phase cables have been installed in an incorrect order during installation, the rotation direction can be changed. This eliminates the need to change the order of motor phases.

2.1.1.7 Inching with Jogging Modes

The frequency converter has predefined speed settings for use during commissioning, maintenance, or service. The jogging-mode operation is set at preset speed.

2.1.1.8 Frequency Bypass

Specific motor frequencies can be bypassed during operation. The feature helps to minimize and avoid mechanical resonance of the machine, limiting vibration and noise of the system.

2.1.1.9 Automatic Restart

In case of a minor fault and trip, the drive can do an automatic restart, eliminating a manual reset of the drive. This enhances automated operation in remotely controlled systems. Make sure that dangerous situations cannot occur when using automatic restart.

2.1.1.10 Flying Start

Flying start enables the drive to synchronize to a freely spinning motor, before taking control of the motor. Taking over control of the motor at the actual speed minimizes mechanical stress to the system. For example, the feature is relevant in fan and centrifuge applications.

2.1.1.11 Mains Dropout

In case of mains dropout, where the drive cannot continue operation, it is possible to select predefined actions, for example trip, coast, or performing a controlled ramp down.

2.1.1.12 Kinetic Backup

Kinetic backup enables the drive to remain in control in case there is sufficient energy in the system, for example, as inertia or when lowering a load. This allows a controlled stop of the machine.

2.1.1.13 Resonance Damping

High frequency motor resonance noise can be eliminated through the use of resonance damping. Both automatic and manually selected frequency damping are available.

2.1.1.14 Mechanical Brake Control

In applications like simple hoists, palletizers, stereoscopic warehouse, or downhill conveyors, a mechanical brake is used to keep the load at standstill, when the motor is not controlled by the drive or when power is turned off.

The mechanical brake control feature ensures a smooth transition between the mechanical brake and motor holding the load, by controlling the activation and deactivation of the mechanical brake.

2.1.1.15 Controllers

The drive has 3 different controllers providing optimized control of the actual application. The controllers cover

- Process control
- Speed control open loop
- Torque control open loop

2.1.1.15.1 Process Controller

The process controller can control a process, for example in a system where a constant pressure, flow, or temperature is needed. A feedback from the application is connected to the drive, providing the actual output value. The controller ensures that the output is matching the reference provided by controlling the motor speed. The reference source and the feedback signals are converted and scaled to the actual values controlled.

2.1.1.15.2 Speed Controller

The open-loop speed control provides accurate control of the motors rotational speed.

In open-loop mode (without external feedback signal of the speed), there is no need for external sensors, making installation and commissioning very easy, and eliminating the risk of defective sensors.

2.1.1.15.3 Torque Controller

A built-in torque controller provides optimized control of torque and supports open-loop control.

2.1.2 IO Control and Readouts

Depending on the hardware configuration of the drive, digital and analog inputs, digital and analog outputs, and relay outputs are available. The I/O can be configured and used to control the application from the drive.

All I/O can be used as remote I/O nodes, as they are all addressed by the fieldbus of the drive.

2.1.3 Motor Control Features

The motor control covers a wide range of applications, control from the most basic applications to applications requiring high-performance motor control.

2.1.3.1 Motor Types

The drive supports standard available motors like:

- Asynchronous motors
- Permanent magnet motors

2.1.3.2 Load Characteristics

Different load characteristics are supported to match the actual application needs:

- **Variable torque:** Typical load characteristic of fans and centrifugal pumps, where the load is proportional to the square of the speed.
- **Constant torque:** Load characteristic used in machinery where torque is needed across the full speed range. Typical application examples are conveyors, extruders, decanters, compressors, and winches.

2.1.3.3 Motor Control Principle

Different control principles can be selected to control the motor, matching the application needs:

- U/f control for special control
- VVC+ control for the general-purpose application needs

2.1.3.4 Motor Nameplate and Catalog

Typical motor data for the actual drive are preset from factory, allowing operation of most motors. During commissioning, actual motor data are entered in the settings of the drive, optimizing the motor control.

2.1.3.5 Automatic Motor Adaptation (AMA)

Automatic Motor Adaptation (AMA) provides optimization of motor parameters for improved shaft performance. Based on motor nameplate data and measurements of the motor at standstill, key motor parameters are being recalculated and used to fine tune the motor control algorithm.

2.1.3.6 Automation Energy Optimization (AEO)

The Automatic Energy Optimizer (AEO) feature optimizes the control with focus on lowering energy consumption at the actual load point.

2.1.4 Braking of Load

When braking the motor controlled by the drive, various functions can be used. The specific function is selected based on the application and the needs for how fast it should be stopped.

2.1.4.1 Resistor Braking

In applications where fast or continuous braking is required, a drive fit with a brake chopper is typically used. Excess energy generated by the motor during braking of the application will be dissipated in a connected brake resistor. Braking performance depends on the specific drive rating and selected brake resistor.

2.1.4.2 Overvoltage Control (OVC)

If braking time is not critical or the load is varying, the overvoltage control (OVC) feature is used to control stopping the application. The drive extends the ramp down time when it is not possible to brake within the defined ramp-down period. The feature should not be used in hoisting applications, high inertia systems, or where continuous braking is required.

2.1.4.3 DC Brake

When braking at low speed, the braking of the motor can be improved by using the DC brake feature. It adds a small DC current on top of the AC current, slightly increasing the brake capability.

2.1.4.4 AC Brake

In applications with non-cyclic operation of the motor, AC braking can be used to shorten the braking time and is only supported for asynchronous motors. Excess energy is dissipated by increasing losses in the motor during braking.

2.1.4.5 DC Hold

DC hold provides a limited holding torque on the rotor at standstill.

2.1.4.6 Load Sharing

In some applications, 2 or more drives are controlling the application at the same time. If 1 of the drives is braking a motor, the excess energy can be fed to the DC link of a drive driving a motor, with a reduction of the total energy consumption. This feature is useful in, for examples, decanters and carding machines, where smaller power sized drive operates in generator mode.

2.1.5 Protection Features

2.1.5.1 Grid Protections

The drive protects against conditions on the power grid that can affect proper operation.

The grid is monitored for phase imbalance and phase loss. If the imbalance exceeds internal limits, a warning is provided and the user can initiate proper actions.

In case of an under- or overvoltage on the grid, the drive will provide a warning and stop operation if the situation remains or exceeds critical limits.

2.1.5.2 Drive Protection Features

The drive is monitored and protected during operation.

Inbuilt temperature sensors measure the actual temperature and provide relevant information to protect the drive. If the temperature exceeds its nominal temperature conditions, derating will be applied. If the temperature is outside the allowed operating range, the drive will stop operation.

The motor current is continuously monitored on all 3 phases. In case of a short circuit between 2 phases or a fault to ground, the drive will detect this and immediately turn off. If the output current is exceeding its nominal values during operation for longer periods than allowed, the drive will stop and report overload alarm.

The DC-link voltage of the drive is monitored. If it exceeds critical levels, a warning is issued and the drive will stop. If the situation is not resolved, the drive will issue an alarm.

2.1.5.3 Motor Protection Features

The drive provides various features to protect the motor and the application.

The output current measurement provides information to protect the motor. Overcurrent, short circuit, ground faults, and lost motor phase connections can be detected and relevant protections initiated.

Monitoring of speed, current, and torque limits provides an additional protection of the motor and the application.

Locked rotor protection secures that the drive is not starting with a blocked rotor of the motor.

Motor thermal protection is provided either as a calculation of the motor temperature based on the actual load or by the means of external temperature sensors, for example PTC.

2.1.5.4 Protection of Externally Connected Components

Externally connected options like brake resistors can be monitored.

Brake resistors are monitored for thermal overload, short circuit, and missing connection.

2.1.5.5 Automatic Derating

Automatic derating of the drive allows continued operation even if the nominal operation conditions are exceeded. Typical factors affecting this are temperature, high DC-link voltage, high motor load, or operation close to 0 Hz. Derating is typically applied as a reduction in switching frequency or change in switching pattern, resulting in lower thermal losses.

2.1.6 Monitoring Features

The drive offers a wide range of monitoring features providing information of operation conditions, grid conditions, and drive historical data. Access to this information helps out analyzing operational conditions and identification of faults.

2.1.6.1 Speed Monitoring

The motor speed can be monitored during operation. If the speed exceeds minimum and maximum limits, the user is notified and can initiate appropriate actions.

2.1.6.2 Event Log and Operational Counters

An event log provides access the latest registered faults, providing relevant information for analysis of what occurred in the drive. Operational counters offer information about the drive usage. Values like operation hours, running hours, kWh used, number of power-ups, overvoltages and overtemperatures are examples of the readouts available.

2.1.7 Software Tools

MyDrive® Insight is a software tool for commissioning, engineering, and monitoring drives. MyDrive® Insight can be used to configure the parameters, upgrade software, and set up features.

3 Interfacce utente e configurazione

3.1 Panoramica delle interfacce utente

Per interagire con il convertitore di frequenza iC2-Micro, utilizzare il pannello di controllo come interfaccia diretta o MyDrive Insight, uno strumento per PC per un'interazione più avanzata con il convertitore di frequenza.

Il convertitore di frequenza iC2-Micro è dotato di un pannello di controllo con display, tasti di comando e indicatori di stato. Utilizzando MyDrive Insight è possibile accedere al convertitore di frequenza da remoto.

3.2 Pannello di controllo

Il capitolo fornisce una panoramica dei diversi pannelli di controllo, dei relativi elementi, delle caratteristiche e funzionalità importanti e una guida rapida sull'uso del pannello di controllo

3.2.1 Control Panel and Control Panel 2.0 OP2

The drive has 2 types of control panels as follows:

- **Control Panel:** It is inbuilt and by default delivered with the drive. The control panel keys and indicators are described in [3.2.2 Control Panel Keys and Indicators](#).
- **Control Panel 2.0 OP2:** An optional (accessory) control panel which provides better user experience. This type of control panel enables to easily set up the drive via parameters, monitor drive status, and visualization of event notifications.

A more detailed overview of Control Panel 2.0 OP2 is as follows:

- 2.03" monochromatic user interface.
- Visual LEDs to identify drive status.
- Controls the drive and easily switch between local and remote operations.
- Multilingual display which contributes to show parameters, selections, and status more clearly.
- Parameter display supports alphanumeric, special characters, integers, floating points, choice lists, and commands to configure application data.
- Parameter settings of the drive can be copied to other drives for easy commissioning.
- Installation on a cabinet door using a mounting kit option.

NOTICE

Control Panel 2.0 OP2 is not available currently.

3.2.2 Control Panel Keys and Indicators

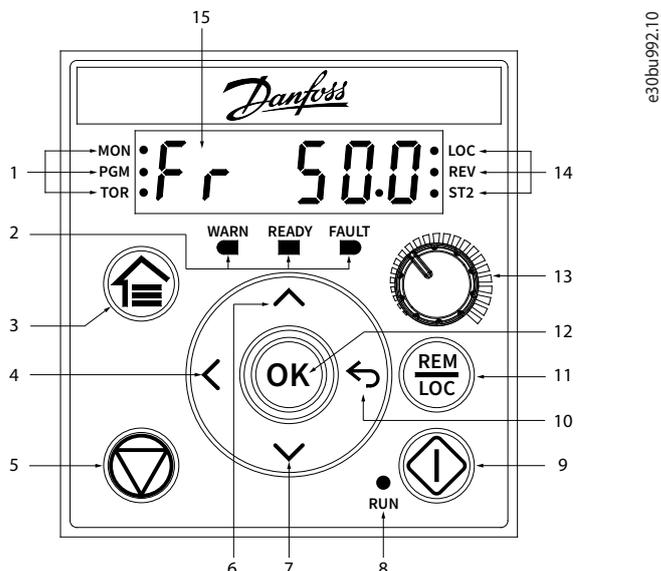


Illustration 1: Control Panel

1	Status indicators	9	Start
2	Operating indicators	10	Back
3	Home/Menu	11	Remote/Local
4	Left	12	OK
5	Stop/Reset	13	Potentiometer
6	Up	14	Status indicators
7	Down	15	Main display
8	Run indicator		

Table 1: Operation Keys and Potentiometer

Name	Function
Home/Menu	Toggles between main menu and status view. Long press to access the shortcut menu for quickly reading and editing parameters. ⁽¹⁾
Up/Down	Switches status/parameter group/parameter numbers, and tunes the parameter values.
Left	Moves the cursor 1 bit to the left.
Back	Navigates to the previous step in the menu structure or cancels the setting during tuning parameter values.
OK	Confirms the operation.
Remote/Local	Toggles between the remote mode and local mode.
Start	Starts the drive in local mode.
Stop/Reset	Stops the drive in local mode.
	Resets the drive to clear a fault.
Potentiometer	Changes the reference value when the reference value is selected as potentiometer.

¹ The shortcut menu is not available currently.

Table 2: Status Indicator Lights

Name	Function
MON	On: The main display is showing the drive status.
PGM	On: The drive is in programming status.
TOR	On: The drive is in torque mode.
	Off: The drive is in speed mode.
LOC	On: The drive is in local mode.
	Off: The drive is in remote mode.
REV	On: The drive is in reverse direction.
	Off: The drive is in forward direction.
ST2	Refer to Table 5 .

Table 3: Operating Indicator Lights

Name	Function
WARN	Steadily lit when a warning occurs.
READY	Steadily lit when the drive is ready.
FAULT	Flashes when a fault occurs.

Table 4: Run Indicator Light

Name	Function
RUN	On: The drive is in normal operation.
	Off: The drive has stopped.
	Flash: In the motor-stopping process; or the drive received a <i>RUN</i> command, but no frequency output.

Table 5: Multiple Setups Indicator Light

ST2	Off	On	Flash	Flash quickly
Active setup ⁽¹⁾	Setup 1	Setup 2	Setup 1	Setup 2
Programming setup ⁽²⁾	Setup 1	Setup 2	Setup 2	Setup 1

¹ Select active setup in parameter P6.6.1 Active Setup.

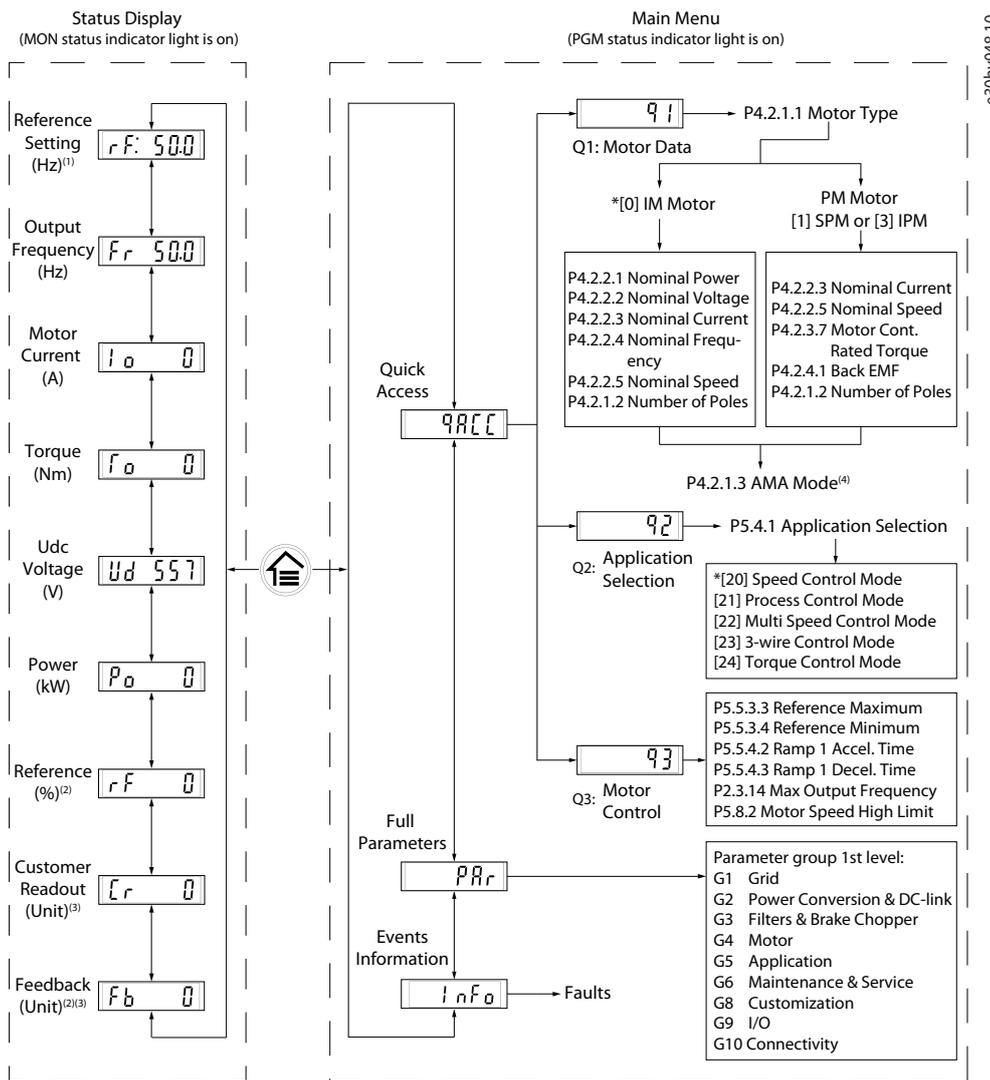
² Select programming setup in parameter P6.6.2 Programming Setup.

3.2.3 Configurazione di base del pannello di controllo

Le configurazioni di base del pannello di controllo includono:

- Stato di visualizzazione del motore e del convertitore di frequenza che include avvisi e guasti.
- Navigare nei menu per visualizzare o modificare le impostazioni dei parametri per il convertitore di frequenza.

Dopo l'accensione del convertitore di frequenza, premere il pulsante *Home/Menu* per passare dal display di stato al menu principale e viceversa. Utilizzare i pulsanti *Su/Giù* per selezionare le voci e premere il pulsante *OK* per confermare la selezione.



Note: (1) Local mode only. (2) Remote mode only. (3) The status is only shown when the corresponding function is enabled. (4) For AMA execution, refer to chapter Automatic Motor Adaptation (AMA). If parameter P5.4.3 Motor Control Principle is set as [0] U/f, no need to execute AMA.

Illustrazione 1: Funzionamento con pannello di controllo

3.2.3.1 Comprensione delle schermate di visualizzazione

Quando il convertitore di frequenza è in stato di pronto, il display del pannello di controllo mostra la schermata Home. Per impostazione di fabbrica, la schermata Home mostra l'impostazione di riferimento in modalità locale, come mostrato nella figura seguente.



Illustrazione 2: Schermata Home

Premere i pulsanti Su/Giù del pannello di controllo per spostarsi tra le voci visualizzate.

Visualizzazioni in modalità locale: È possibile accedere alle seguenti visualizzazioni dal menu di stato del pannello di controllo in modalità locale.

- Impostazione di riferimento (Hz)
- Frequenza di uscita (Hz)
- Corrente motore (A)
- Coppia (Nm)
- Tensione Udc (V)

- Potenza (kW)
- Visualizzazione cliente (unità)*

Visualizzazioni in modalità remota: È possibile accedere alle seguenti visualizzazioni della cabina dal menu di stato del pannello di controllo in modalità **Remoto**.

- Frequenza di uscita (Hz)
- Corrente motore (A)
- Coppia (Nm)
- Tensione Udc (V)
- Potenza (kW)
- Riferimento (%)
- Visualizzazione cliente (unità)*
- Retroazione (unità)*

* indica che lo stato viene visualizzato solo quando la funzione corrispondente è abilitata.

3.2.3.2 Schermata gruppo menu e navigazione

L'utilizzo del pulsante *Home/Menu* consente di passare dalla schermata di visualizzazione a quella del gruppo di parametri e viceversa.

Il menu è composto dai seguenti elementi:

- **Accesso rapido:** Una procedura guidata di avviamento per una facile configurazione delle impostazioni del motore e l'avvio del motore. L'accesso rapido consente di impostare i dati del motore, i setup di selezione dell'applicazione e le impostazioni di controllo del motore in un metodo passo dopo passo.
- **Parametri completi:** Per visualizzare tutti i parametri nel convertitore di frequenza iC2-Micro.
- **Informazioni sugli eventi:** Per visualizzare tutti gli eventi attivi e storici, come i guasti, nel convertitore di frequenza iC2-Micro.

Premere il pulsante *Su/Giù* sul pannello di controllo per selezionare le funzioni del menu, come mostrato nella figura seguente.



Illustrazione 3: Funzioni del menu

3.2.3.2.1 Navigazione di accesso rapido

L'accesso rapido consiste nelle seguenti 3 funzioni per configurare facilmente il convertitore di frequenza iC2-Micro in modo dettagliato.

- **q1 - Impostazione dati motore:** Consente di selezionare prima il tipo di motore, seguito dall'immissione dei dati del motore basata sulla targhetta del motore.

NOTA

Dopo aver completato le impostazioni dei dati motore, si consiglia di eseguire l'Adattamento automatico motore (AMA), se *P 5.4.3 Motor Control Principle* (Principio controllo motore) è impostato su [1] VVC+.

Vedere la procedura AMA in [5.4.1 Adattamento automatico motore \(AMA\)](#).

- **q2 - Selezione applicazione:** Consente di selezionare configurazioni di applicazione tipiche. Le selezioni dell'applicazione sono impostazioni parametri preconfigurate. Nel convertitore di frequenza iC2-Micro sono supportate 5 applicazioni comuni preimpostate, che sono
 - Modalità di controllo di velocità
 - Modalità di controllo di processo
 - Modalità di controllo multivelocità
 - Modalità di controllo a 3 fili
 - Modo di controllo di coppia

Per maggiori informazioni vedere il [5.5 Selezione applicazione](#).

N O T A

In base alla selezione dell'applicazione richiesta, l'utente può configurare modifiche essenziali al parametro per ottimizzare il funzionamento dell'applicazione.

- **q3 - Impostazioni controllo motore:** Consente di impostare i dati di controllo motore che influenzano le prestazioni del motore come il tempo di accelerazione e decelerazione, il limite di riferimento, ecc.

La figura seguente mostra la procedura di impostazione quando si utilizza l'accesso rapido per avviare il motore.

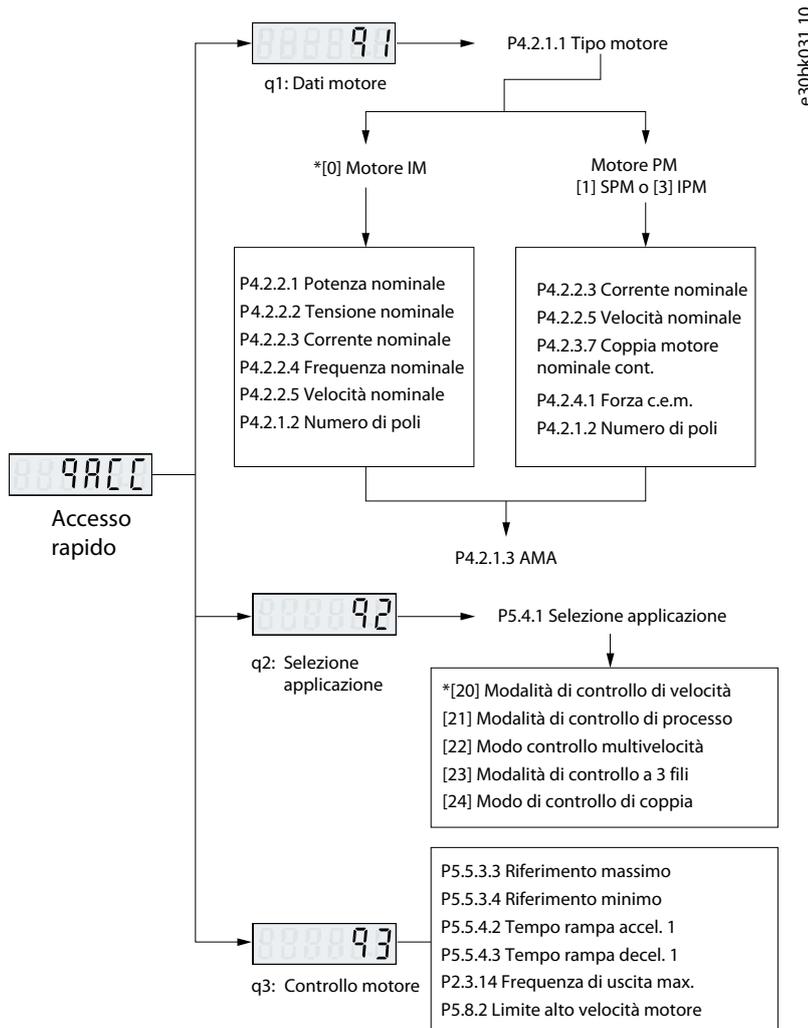


Illustrazione 4: Funzioni di accesso rapido

3.2.3.2.2 Schermata del gruppo di parametri e navigazione

Premere i pulsanti *Su/Giù* per selezionare il menu dei parametri completi. Vedere la panoramica dei parametri completi in [3.2.3.2 Schermata gruppo menu e navigazione](#). Premere *OK* per immettere i sotto menu.

Per spostarsi tra i diversi gruppi di parametri e all'interno di essi, utilizzare i tasti di navigazione del pannello di controllo.

- Utilizzare il pulsante *Su/Giù* del pannello di controllo per spostarsi tra i diversi gruppi di parametri.
- Il pulsante *Indietro* viene utilizzato per passare a un livello superiore e il pulsante *OK* a un livello inferiore nelle schermate dei parametri/gruppi di parametri.

L'illustrazione seguente mostra come spostarsi su un parametro e l'esempio considerato è *P 2.3.1 Overvoltage Controller Enable* (Abilitazione controllore sovratensione).

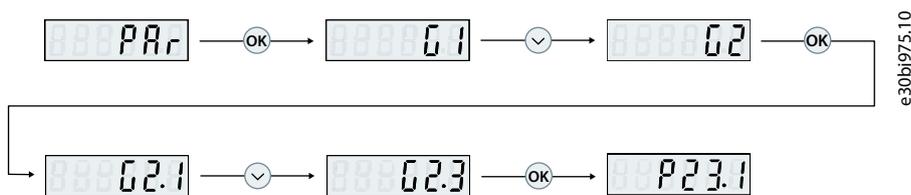


Illustrazione 5: Esplorazione dei parametri

3.2.3.2.2.1 Modifica delle selezioni in un parametro

In questo esempio viene considerato il P 5.5.4.1 Ramp 1 Type Selector (Selettore tipo rampa 1).

Le seguenti illustrazioni mostrano una panoramica delle schermate rilevanti quando si modificano le selezioni in un parametro.

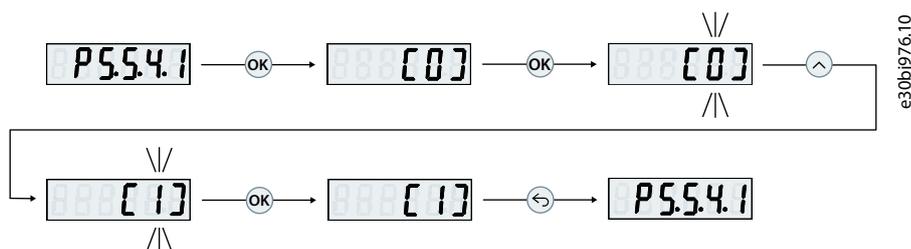


Illustrazione 6: Modifica delle selezioni in un parametro

Procedura

1. Premere i pulsanti *Su/Giù* per passare al parametro.
2. Premere *OK* per visualizzare l'impostazione di selezione corrente.
3. Premere *OK* per modificare la selezione.

I numeri di selezione iniziano a lampeggiare.

4. Utilizzare il pulsante *Su/Giù* per scorrere i numeri di selezione.
5. Premere *OK* al numero di selezione desiderato.

Il lampeggiamento si interrompe.

3.2.3.2.2.2 Modifica dei valori dei parametri

In questo esempio, viene preso in considerazione P 5.5.4.2 Ramp 1 Accel. Time (Tempo rampa accel. 1).

Le seguenti illustrazioni mostrano una panoramica delle schermate rilevanti quando si modifica il valore di un parametro.

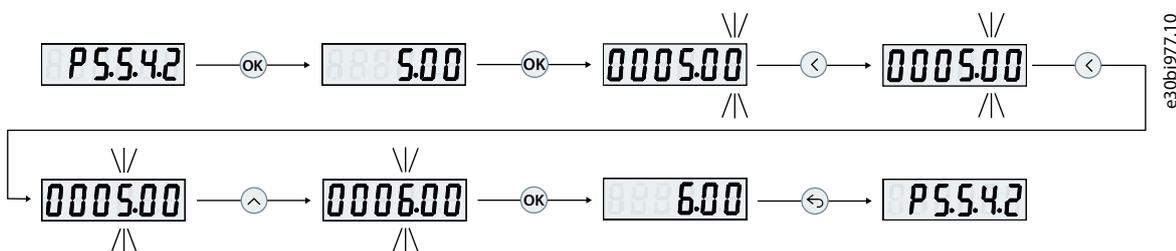


Illustrazione 7: Modifica dei valori dei parametri

Procedura

1. Premere il pulsante *Su/Giù* per passare al parametro.
2. Premere *OK* per visualizzare il valore del parametro corrente.
3. Premere nuovamente *OK* per modificare il valore del parametro.

L'ultimo bit del valore lampeggia e mostra la posizione del cursore.

4. Per spostare il cursore a sinistra, utilizzare il pulsante freccia sinistra del pannello di controllo.

Il lampeggiamento indica la posizione attiva del cursore, in corrispondenza della cifra.

5. Utilizzare i pulsanti *Su/Giù* del pannello di controllo per aumentare o diminuire il valore della cifra in cui il cursore è attivo.
6. Premere *OK* per confermare le modifiche.

3.2.3.3 Ripristino delle impostazioni di fabbrica

Il ripristino delle impostazioni di fabbrica dei parametri avviene mediante l'inizializzazione del convertitore di frequenza. L'inizializzazione viene effettuata attraverso il *P 6.6.8 Operation Mode* (Modo operativo) (consigliato) o manualmente.

L'inizializzazione consigliata tramite *P 6.6.8 Operation Mode* (Modo operativo) non ripristina le seguenti impostazioni:

- Ore di esercizio.
- Selezioni della trasmissione dei telegrammi.
- Log guasti.
- Altre funzioni di monitoraggio.
- *P 1.2.1 Regional Settings* (Impostazioni locali).
- *P 4.4.1.4 Clockwise Direction* (Senso orario).

L'inizializzazione manuale cancella tutti i dati relativi al motore, alla programmazione, alla localizzazione, al monitoraggio e ripristina le impostazioni al valore predefinito. L'inizializzazione manuale non ripristina i seguenti dati del convertitore di frequenza:

- *P 1.2.1 Regional Settings* (Impostazioni locali).
- *P 4.4.1.4 Clockwise Direction* (Senso orario).
- *P 6.1.2 Operating hours* (Ore di esercizio).
- *P 6.1.5 Power Up's* (Accensioni).
- *P 6.1.6 Over Temp's* (Sovratemperature).
- *P 6.1.7 Over Volt's* (Sovratensioni).

3.2.3.3.1 Inizializzazione raccomandata (tramite i parametri)

Procedura

1. Selezionare *P 6.6.8 Operation Mode* (Modo operativo) e premere *OK*.
2. Selezionare *[2] Initialisation* (Inizializzazione) e premere *OK*.
3. Togliere l'alimentazione all'unità e attendere che il display si spenga.
4. Alimentare l'unità. Durante l'avviamento vengono ripristinate le impostazioni parametri di fabbrica. Questo può richiedere un tempo leggermente più lungo del normale.
5. Viene visualizzato *Guasto 80, Convertitore di frequenza inizializzato* come valore predefinito.
6. Premere *Stop/Reset* (Arresto/ripristino) per tornare alla modalità di funzionamento.

3.2.3.3.2 Inizializzazione manuale

Procedura

1. Togliere l'alimentazione all'unità e attendere che il display si spenga.
2. Con l'unità alimentata, tenere premuti contemporaneamente i pulsanti *Home/Menu* e *OK*.

Le impostazioni di fabbrica dei parametri vengono ripristinate durante l'avviamento. Questo può richiedere un tempo leggermente più lungo del normale.

3.3 MyDrive® Insight

MyDrive® Insight è uno strumento software indipendente dalla piattaforma che supporta la messa in funzione, la progettazione e il monitoraggio dei convertitori di frequenza iC2-Micro. Alcune delle caratteristiche chiave includono:

- Configurazione e messa in funzione rapide e semplici.
- Monitorare i convertitori di frequenza nell'ambito delle operazioni quotidiane o di qualsiasi altro tipo.
- Raccogliere dati e informazioni per la ricerca guasti, la manutenzione e l'assistenza.
- Individuazione e accesso a più convertitori di frequenza in una rete.
- Interfaccia utente intuitiva.
- Notifiche e visualizzazioni su informazioni in tempo reale ed eventi relativi al convertitore di frequenza.
- Controllo da PC per eseguire operazioni quali l'avvio o l'arresto del convertitore di frequenza, impostare i riferimenti, impostare la direzione, il ripristino e la ruota libera del convertitore di frequenza.

- Eseguire gli aggiornamenti su unità singole.
- Backup e ripristino delle impostazioni parametri.
- Registrazione e analisi dei dati per la ricerca guasti.

NOTA

La sezione è documentata per MyDrive® Insight versione 2.8.0 o superiore. Assicurarsi di disinstallare le versioni inferiori di MyDrive® Insight dal proprio dispositivo per utilizzare le ultime funzioni di MyDrive® Insight.

Nota: La sezione MyDrive® Insight nella guida applicativa contiene informazioni di base come l'accesso a MyDrive® Insight, l'accesso e la visualizzazione o la modifica dei parametri e il controllo da PC per il funzionamento del convertitore di frequenza utilizzando MyDrive® Insight.

3.3.1 Introduzione a MyDrive® Insight

Come prerequisito, assicurarsi che MyDrive® Insight sia installato sul dispositivo (PC o laptop). Scaricare e installare MyDrive® Insight da MyDrive® Suite disponibile all'indirizzo <https://suite.mydrive.danfoss.com/>

1. Per stabilire un collegamento punto a punto tra il convertitore di frequenza e il dispositivo, utilizzare uno dei due metodi seguenti:

- Collegare i fili di segnale al connettore RS-485 come descritto sul retro della piastra coperchio; e un adattatore convenzionale può essere utilizzato per il collegamento alla porta USB del dispositivo.
- Utilizzare la porta RJ45 sul convertitore di frequenza utilizzando un adattatore accessorio e un cavo per collegare il convertitore di frequenza alla porta USB del dispositivo.

2. Dopo l'accensione del convertitore di frequenza e quando il convertitore di frequenza è nello stato *Pronto*, aprire MyDrive® Insight sul dispositivo. Fare clic sull'icona *Direct Connect* (Connessione diretta), come mostrato.

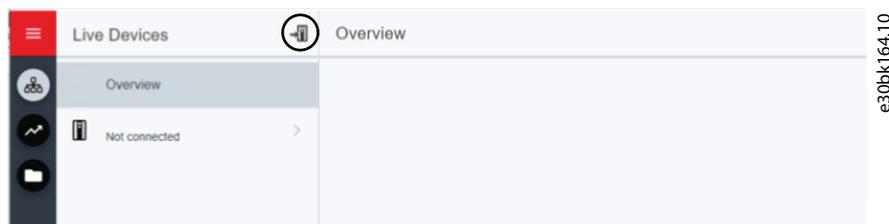


Illustrazione 8: Stabilire una connessione

3. Impostare il tipo di connessione su **Serial** (Seriale) e scegliere la porta seriale alla quale è stato collegato il convertitore di frequenza. Utilizzare il baud rate e l'indirizzo impostati sul convertitore di frequenza, per impostazione predefinita il *baud rate* è **9600** e l'*Address* (Indirizzo) **1**.

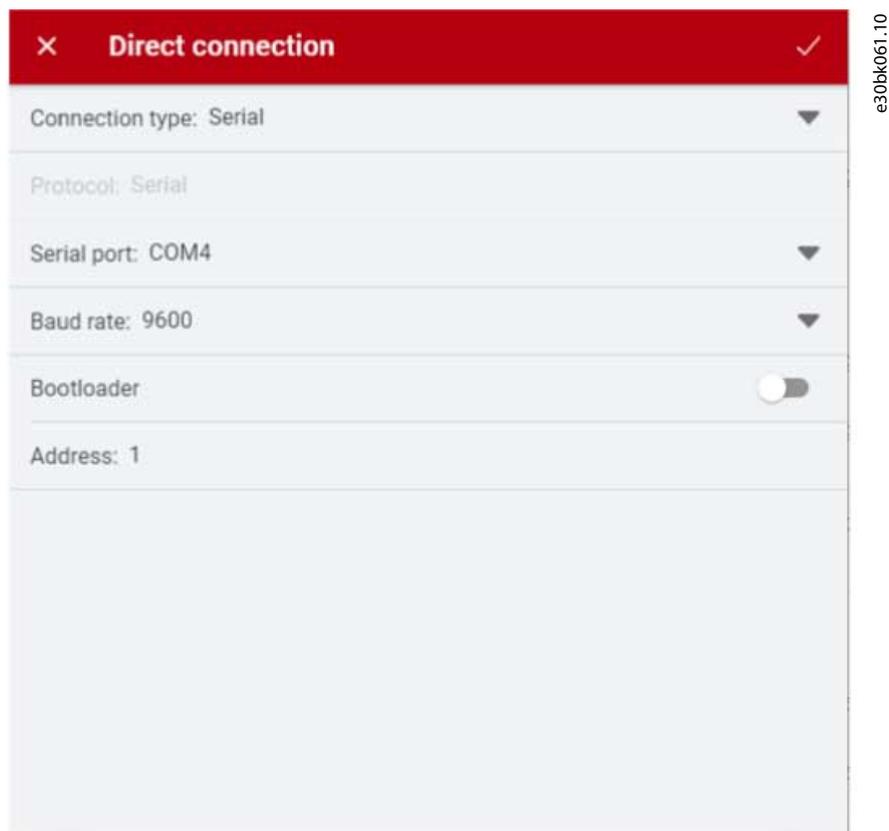


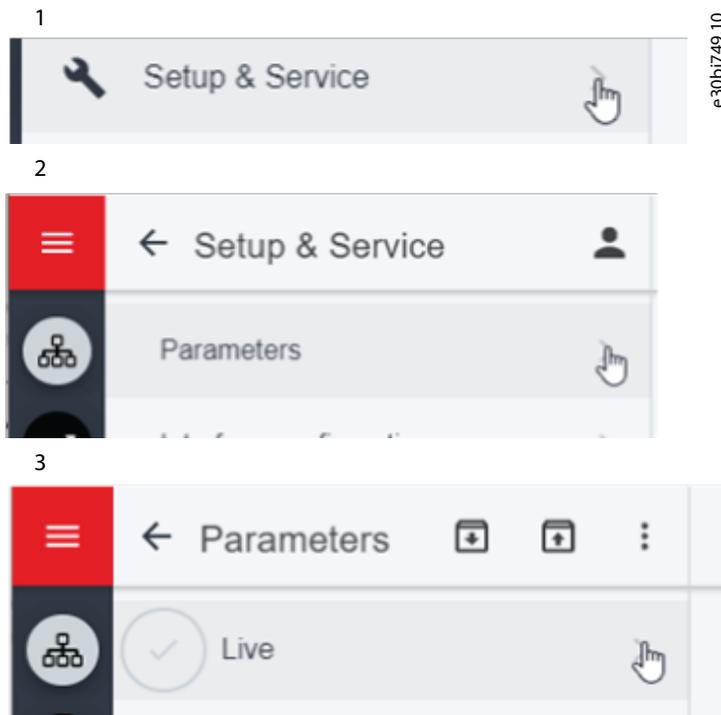
Illustrazione 9: Collegamento seriale

4. Una volta stabilita la connessione, viene visualizzata la vista Informazioni sul dispositivo.

3.3.2 Accesso ai parametri e comprensione delle schermate dei parametri in MyDrive Insight

Accesso ai parametri

1. Per accedere ai parametri del convertitore di frequenza collegato, fare clic su *Setup & Service* (Setup e manutenzione). Si aprono i menu relativi a *Setup & Service* (Setup e manutenzione).
2. Fare clic su *Parameters* (Parametri) → *Live*, come mostrato.



e30bj749.10

Illustrazione 10: Setup e manutenzione

Panoramica della schermata Parametri

Di seguito è riportata una panoramica della schermata *Parameter (Live)* (Parametro (Live)) in MyDrive® Insight, che descrive la schermata Parameter (Parametri).

INDEX	NAME	VALUE	DEFAULT	UNIT	HELP	FAVORITE
1.2.1	Regional Settings	[0] International	[0] International		?	☆
1.2.2	Grid Type	[12] 380-440V/50Hz	[12] 380-440V/50Hz		?	☆
1.3.1	Mains Imbalance Action	[0] Trip	[0] Trip		?	☆
2.1.1	DC-Link Voltage	31.4	0	V	?	☆
2.1.2	Inverter Thermal	0	0	%	?	☆
2.1.3	Unit Nominal Current	9	9	A	?	☆
2.1.5	Output Current Limit %	13.5	13.5	A	?	☆
2.1.9	Heatsink Temperature	21	0	°C	?	☆
2.3.1	Overvoltage Controller Enable	[0] Disabled	[0] Disabled		?	☆
2.3.2	Overvoltage Controller Kp	100	100	%	?	☆
2.3.6	Power Loss Action	[0] No Function	[0] No Function		?	☆
2.3.7	Power Loss Controller Limit	342	342	V	?	☆
2.3.8	Kin. Back-up Trip Recovery Level	200	200		?	☆
2.3.9	Fast Mains Phase Loss Level	300	300	%	?	☆
2.3.10	Fast Mains Phase Loss Min Power	10	10	%	?	☆
2.3.13	Auto DC Braking	[1] On	[1] On		?	☆
2.3.14	Max Output Frequency	65	65	Hz	?	☆
2.3.15	Action At Inverter Fault	[1] Warning	[1] Warning		?	☆
2.3.16	Function at Inverter Overload	[0] Trip	[0] Trip		?	☆
2.3.17	Adjustable Temperature Warning	0	0		?	☆
2.4.2	Min. Switching Frequency	[2] 2.0 kHz	[2] 2.0 kHz		?	☆
2.4.3	Switching Frequency	[4] 4.0 kHz	[4] 4.0 kHz		?	☆
2.4.5	Over Modulation	[1] On	[1] On		?	☆
2.5.1	Damping Gain Factor	0	96	%	?	☆

e30bk060.10

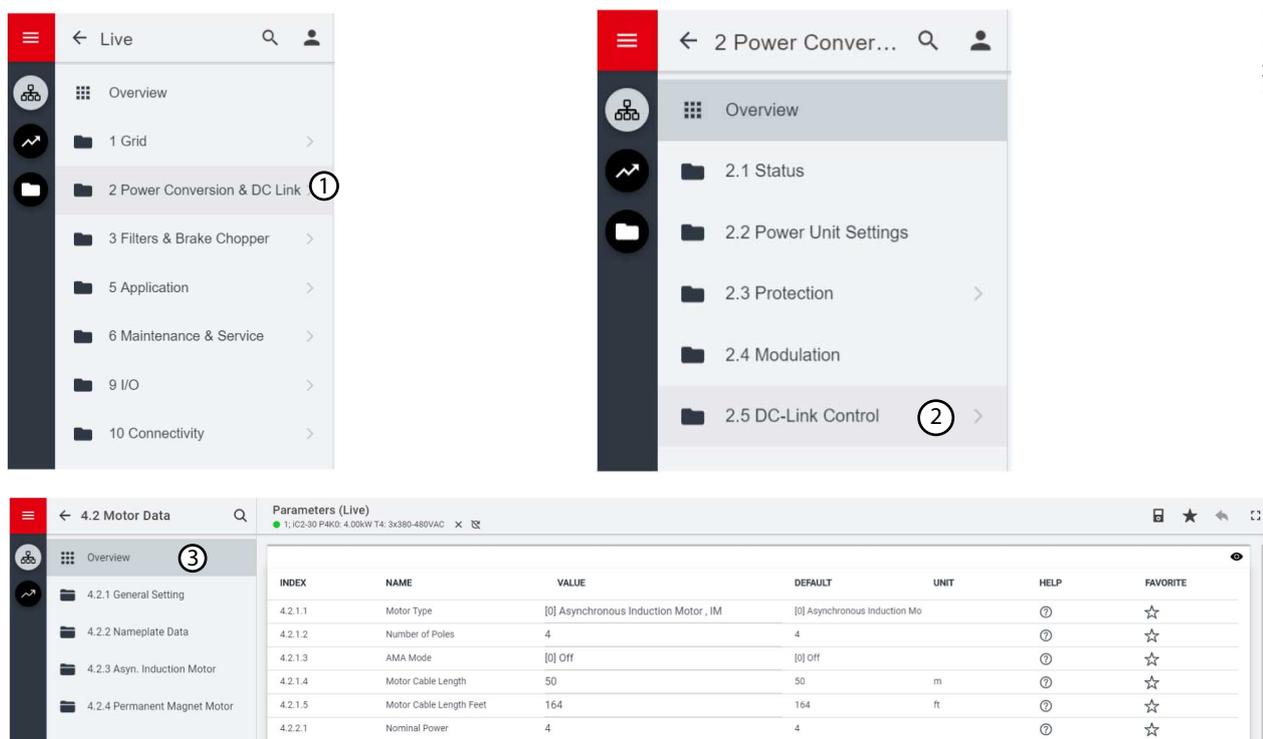
Illustrazione 11: Schermata Parametri

Tabella 1: Tabella legenda

Legenda	Nome	Descrizione
1	Gruppo di parametri	Naviga tra i diversi gruppi di parametri nel convertitore di frequenza.
2	Pulsante di ricerca	Per trovare un parametro specifico.
3	Campo valore	Visualizza e modifica il valore o la selezione di un parametro. Nella schermata Live, tutti i parametri del convertitore di frequenza sono visualizzati in MyDrive Insight.
4	Pulsante di controllo PC	Passa al controllo PC per avviare o arresta il convertitore di frequenza, utilizzando MyDrive Insight.

Naviga tra diversi gruppi di parametri

In questo esempio viene considerato il gruppo di parametri 4 Motori, come mostrato.



e30bk171.10

Illustrazione 12: Gruppo di parametri

1. Fare clic sul gruppo di parametri dalla schermata *All Parameters* (Tutti i parametri).
2. Fare clic sul sottogruppo di parametri.
3. Ripetere il passaggio 2, fino a raggiungere il livello corretto del sottogruppo di parametri per trovare i parametri specifici.

NOTA

Quando si è in un sottogruppo di parametri specifico, è possibile accedere solo ai parametri rilevanti per il sottogruppo di parametri.

Ricerca di un parametro specifico

1. Nel campo *Search* (Cerca), digitare la parola chiave richiesta. Una parola chiave può essere il nome di un gruppo di parametri, un sottogruppo di parametri o un parametro specifico.

Nell'esempio è considerato il controllo motore. È possibile accedere al gruppo di parametri e al parametro specifico dai risultati della ricerca.

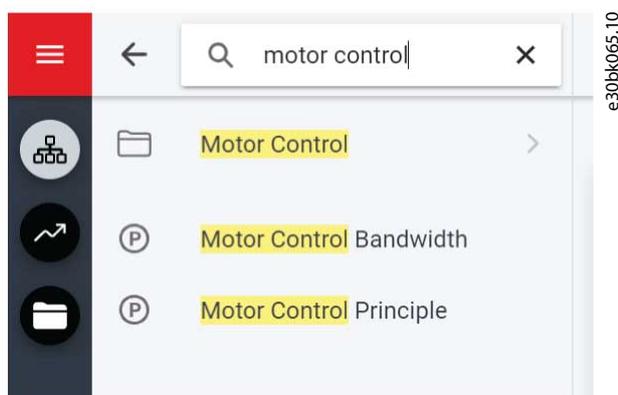


Illustrazione 13: Pulsante di ricerca

3.3.3 Visualizzazione e modifica delle impostazioni dei parametri

Quando si è in un gruppo di parametri specifico, vengono visualizzati tutti i parametri relativi al gruppo di parametri. A seconda del tipo di accesso del parametro, è possibile visualizzare l'impostazione parametri o modificare la selezione o il valore corrente del parametro.

Nell'esempio è considerato il gruppo di parametri 4 Motor (Motore), come mostrato.

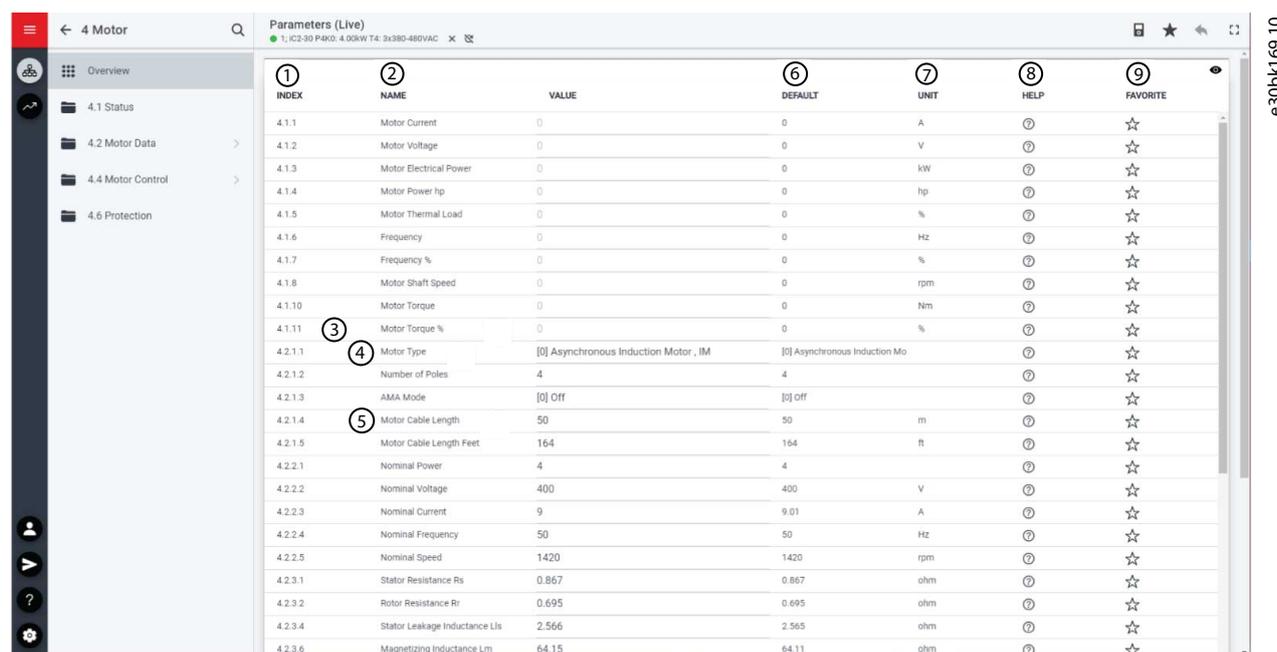


Illustrazione 14: Prospetto dei parametri

Tabella 2: Tabella legenda

Numero	Nome campo	Descrizione
1	Indice	In base alla struttura del gruppo di parametri, l'indice definisce la posizione del parametro. L'indice non è utilizzato come identificatore univoco di un parametro.
2	Nome	Nome del parametro.
3	Parametro di stato	Fornisce lo stato o il valore corrente di un parametro. Il parametro è visualizzato in grigio chiaro e non può essere modificato.
4	Parametri di selezione	Per visualizzare tutte le selezioni disponibili per il parametro, fare clic sul valore nel campo Value (Valore).

Numero	Nome campo	Descrizione
5	Parametri di intervallo	Il valore del parametro può essere modificato in base agli intervalli definiti (valori massimi e minimi).
6	Predefinito	L'impostazione di fabbrica (valore predefinito) del parametro.
7	Unità	Se applicabile, l'unità utente del parametro viene visualizzata nel campo <i>Unit</i> (Unità).
8	Guida	Fare clic sul pulsante ? per visualizzare la descrizione del parametro. Per descrizioni più dettagliate, vedere la 7.1 Lettura della tabella dei parametri .
9	Preferito	Per aggiungere parametri a Preferiti, fare clic sul pulsante .

3.3.4 Controllo PC per far funzionare il convertitore di frequenza utilizzando MyDrive® Insight

Per far funzionare il convertitore di frequenza utilizzando il controllo PC, fare clic sul pulsante del pannello di controllo in MyDrive® Insight. L'illustrazione seguente mostra le diverse schermate per far funzionare il convertitore di frequenza tramite MyDrive® Insight.

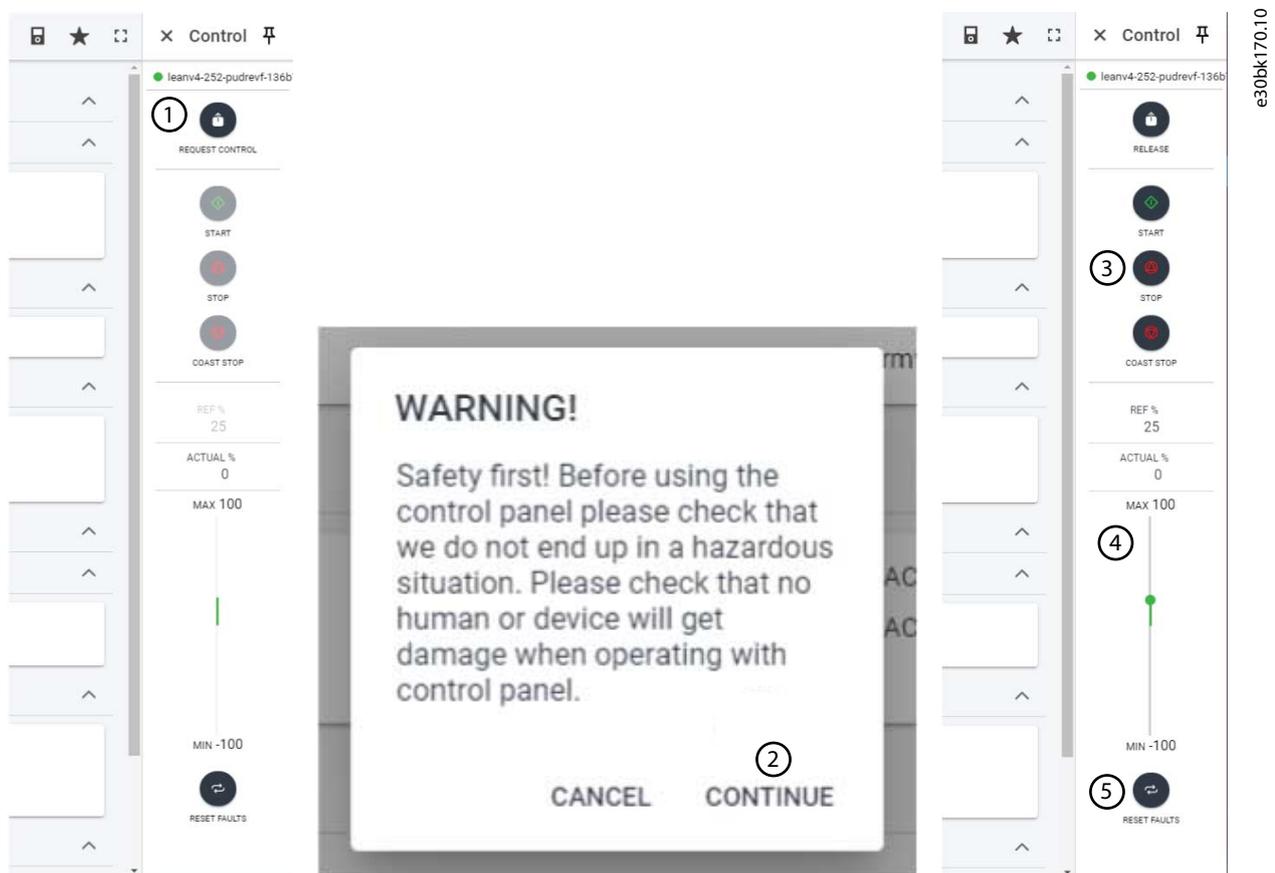


Illustrazione 15: Azionamento del convertitore di frequenza tramite MyDrive® Insight

Per accedere al controllo PC in MyDrive® Insight e far funzionare il convertitore di frequenza, eseguire le seguenti operazioni:

1. Fare clic sul pulsante *REQUEST CONTROL* (RICHIEDI CONTROLLO).
2. Fare clic su *Continue* (Continua) per confermare condizioni operative sicure, controllando al contempo il convertitore di frequenza tramite MyDrive® Insight.
3. Utilizzare i pulsanti *START* (AVVIO), *STOP* (ARRESTO), *STOP COAST* (ARRESTO A RUOTA LIBERA) per eseguire un'operazione del convertitore di frequenza. Utilizzare i cursori per aumentare o diminuire la velocità di riferimento.
4. Utilizzare il cursore per aumentare o diminuire la velocità di riferimento.
5. In caso di guasto, per ripristinare un convertitore di frequenza fare clic su *RESET FAULTS* (RIPRISTINA GUASTI).

3.3.5 Backup del convertitore di frequenza

Procedura

1. Per eseguire il backup del convertitore di frequenza, selezionare un convertitore di frequenza, andare su *Setup & Services* (Configurazione e servizi) → *Parameters* (Parametri).

➡ Viene visualizzata la schermata *Parameters live* (Parametri Live).

2. Fare clic sull'icona come mostrato in figura.

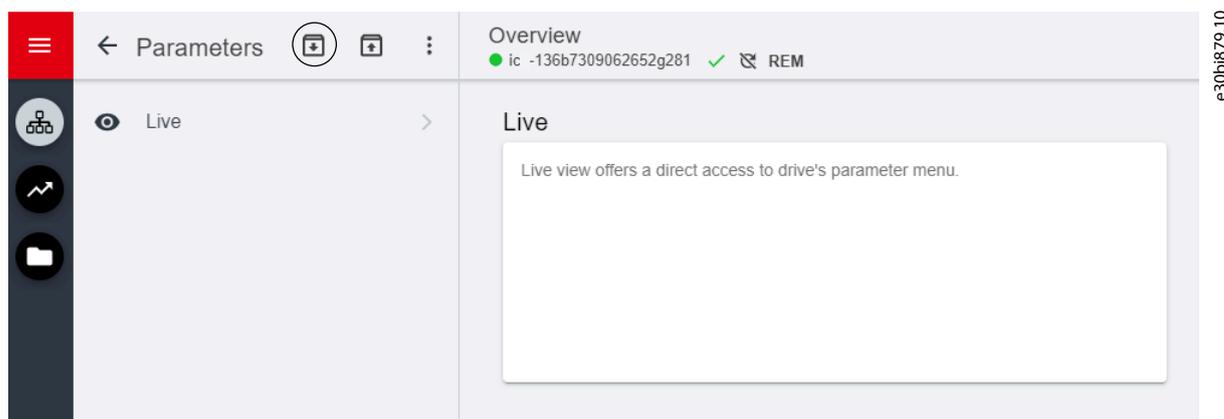


Illustrazione 16: Icona di backup della destinazione

➡ Si apre una schermata per selezionare la destinazione di backup. Le destinazioni per il backup sono:

- **Progetto:** L'utente può eseguire il backup di un progetto esistente o di un nuovo progetto.

3. Fare clic su *Next* (Avanti). Utilizzando la schermata , è possibile specificare un nome per il file di backup.
4. Fare clic su *Backupper* per avviare il backup.

➡ Una volta completato il backup, viene visualizzata una schermata con la notifica.

3.3.6 Ripristino dei dati nel convertitore di frequenza

Procedura

1. Per ripristinare i dati al convertitore di frequenza, selezionare un convertitore di frequenza, andare su *Setup & Service* (Configurazione e servizi) → *Parameters* (Parametri).
2. Fare clic sull'icona come mostrato nell'immagine seguente.

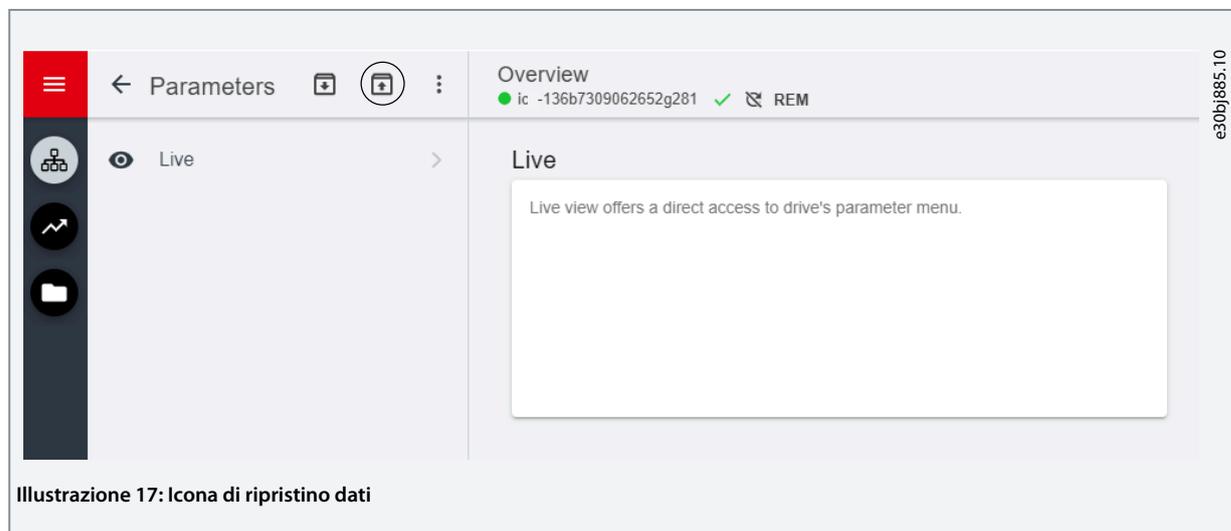


Illustrazione 17: Icona di ripristino dati

3. Selezionare il progetto sorgente dei dati da ripristinare nel convertitore di frequenza.

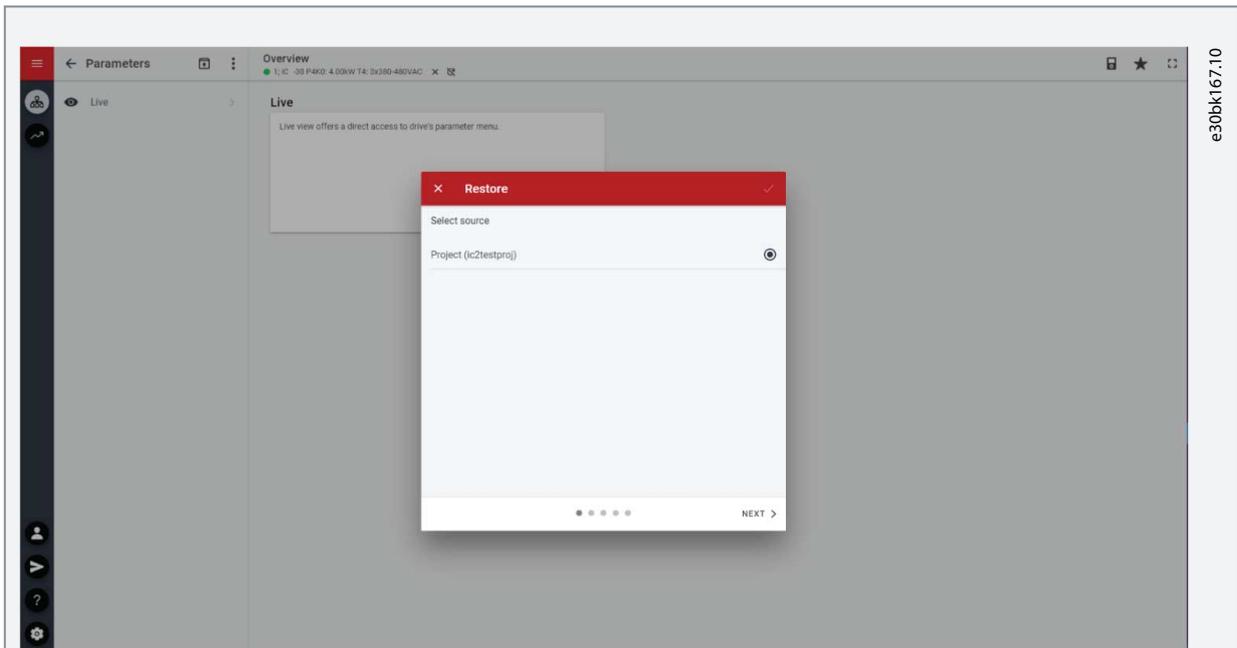


Illustrazione 18: Fonte dei dati per il ripristino

4. Fare clic su *Next* (Avanti) e selezionare un'unità di origine di backup.
5. Fare clic su *Next* (Avanti) e selezionare backup.
6. Selezionare il contenuto per il ripristino dei dati nell'unità, come mostrato nella figura seguente, e fare clic su *Next* (Avanti).

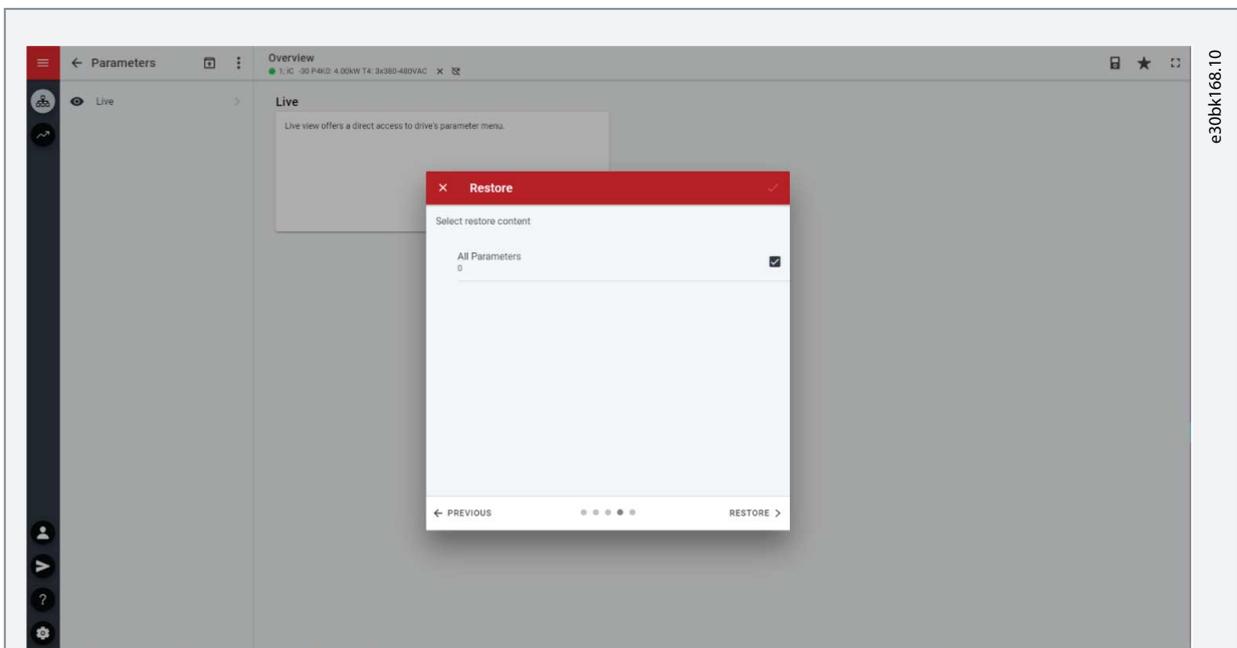


Illustrazione 19: Ripristino parametri

➔ Una volta ripristinati i dati, viene visualizzato un messaggio.

4 Struttura e panoramica del software applicativo

4.1 Comprendere la struttura del software applicativo

Il principio di progettazione di base della struttura del software applicativo e della relativa gerarchia fa riferimento alla configurazione di un tipico convertitore di frequenza iC2-Micro, come mostrato nella figura in basso.

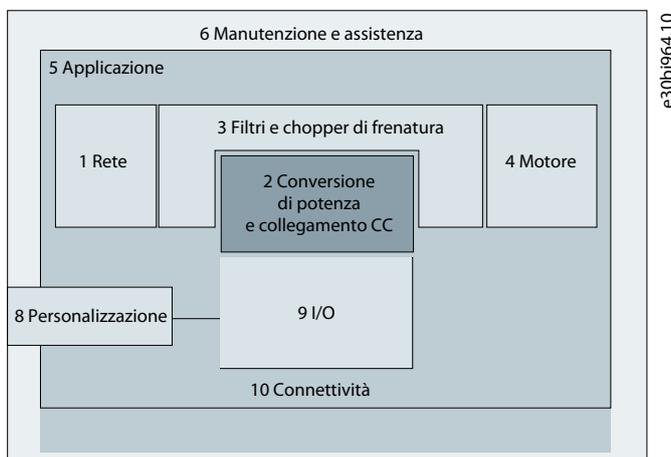


Illustrazione 20: Panoramica del menu Application (Applicazioni)

4.2 Gruppi di parametri, contenuti correlati e impostazioni

- È possibile accedere a tutte le impostazioni generiche come Rete, Conversione di potenza e collegamento CC, Filtri e chopper di frenatura e Motore tramite il gruppo di parametri (indice del menu) 1-4.
- È possibile accedere alla maggior parte dei parametri specifici dell'applicazione tramite il gruppo di parametri (indice menu) 5 Applicazione.
- Caratteristiche e funzioni relative all'applicazione come Manutenzione e assistenza e Personalizzazione si trovano nel gruppo di parametri (indice menu) 6 e 8 rispettivamente.
- La configurazione di base per i segnali di controllo esterni e le interfacce di comunicazione viene effettuata nel gruppo di parametri (indice dei menu) 9 e 10 rispettivamente.
- Le funzioni e i relativi parametri sono raggruppati in singoli gruppi di parametri. Ciascuna funzione ha un proprio gruppo di parametri.
- Le informazioni di stato per ciascun gruppo di parametri sono disponibili separatamente per un facile accesso.

La seguente tabella fornisce informazioni sui gruppi di parametri.

Indice menu/ Gruppo di parametri	Nomi del gruppo di parametri	Descrizione
1	Grid (Rete)	Contiene i parametri per la configurazione, il monitoraggio e il controllo della fonte energetica del sistema convertitore. In genere, la fonte energetica è la rete. Il menu consente inoltre di configurare le impostazioni di protezione della rete e di visualizzare le condizioni della rete.
2	Power Conversion (Conversione di potenza)	Contiene parametri per configurare, monitorare e controllare la conversione di potenza del convertitore di frequenza. Il menu consente di configurare le impostazioni di protezione dell'unità di potenza e le impostazioni per il raddrizzatore, il collegamento CC e l'inverter.
3	Filters & Brake Chopper (Filtri e chopper di frenatura)	Contiene i parametri per configurare, monitorare e controllare i filtri, il chopper di frenatura e le resistenze di frenatura.
4	Motor (Motore)	Contiene i parametri per configurare il motore, il controllo motore e la protezione del motore.

Indice menu/ Gruppo di parametri	Nomi del gruppo di parametri	Descrizione
5	Application (Applicazione)	Contiene parametri per caratteristiche specifiche dell'applicazione come il controllo di processo, il controllo di velocità, il controllo di coppia, il controllo del freno meccanico e molte altre.
6	Maintenance & Service (Manutenzione e assistenza)	Contiene parametri relativi esclusivamente a stato, eventi e funzioni di assistenza.
8	Customization (Personalizzazione)	Contiene parametri per personalizzare le visualizzazioni.
9	I/O	Contiene i parametri per configurare gli I/O digitali o analogici.
10	Connectivity (Connettività)	Parametri per configurare la comunicazione del sistema convertitore.

Illustrazione 21: Gruppi di parametri

Guida applicativa

Gruppo di parametri Primo livello	Gruppo di parametri Secondo livello	Gruppo di parametri Primo livello	Gruppo di parametri Secondo livello	Gruppo di parametri Primo livello	Gruppo di parametri Secondo livello	Gruppo di parametri Primo livello	Gruppo di parametri Secondo livello
1 Rete	1.2 Impostazioni di rete 1.3 Protezione di rete	4 Motore	4.1 Stato 4.2 Dati motore 4.4 Controllo motore 4.6 Protezione	5 Applicazione	5.1 Stato 5.2 Protezione 5.4 Modo operativo 5.5 Controllo 5.6 Impostazioni di avvio 5.7 Impostazioni di arresto 5.8 Controllo di velocità 5.9 Avanzamento a scatti 5.10 Controllo di coppia 5.11 Controllo del freno meccanico 5.12 Controllo di processo 5.27 Dati processo bus di campo	6 Manutenzione e assistenza	6.1 Stato 6.2 Informazioni sul software 6.5 Ventola di raffreddamento 6.6 Gestione dei parametri 6.7 Identificazione del convertitore di frequenza
2 Conversione di potenza e collegamento CC	2.1 Stato 2.3 Protezione 2.4 Modulazione 2.5 Controllo collegamento CC 2.7 Limite di corrente di uscita					8 Personalizzazione	8.1 Visualizzazione personalizzata
3 Filtri e chopper di frenatura	3.1 Stato 3.2 Chopper di frenatura 3.3 Resistenza di frenatura					9 I/O	9.3 Stato I/O 9.4 Ingressi/uscite digitali 9.5 Ingressi/Uscite analogici
						10 Connettività	10.1 Impostaz. porta FC 10.2 Diagnostica porta FC

e30bj943.10

5 Esempi di setup di configurazione

5.1 Introduzione e prerequisiti

La sezione illustra i passaggi di configurazione di base di un convertitore di frequenza. Utilizzare i seguenti argomenti come riferimento durante il processo di configurazione/messa in funzione del convertitore di frequenza:

- Per informazioni relative al pannello di controllo, vedere [3.2.3 Configurazione di base del pannello di controllo](#).
- Per informazioni sull'utilizzo di MyDrive Insight, vedere [3.3 MyDrive® Insight](#).
- Informazioni dettagliate sui parametri sono descritte in [7 Descrizioni dei parametri](#).

Viene mostrato uno schema di cablaggio tipico per il convertitore di frequenza iC2-Micro.

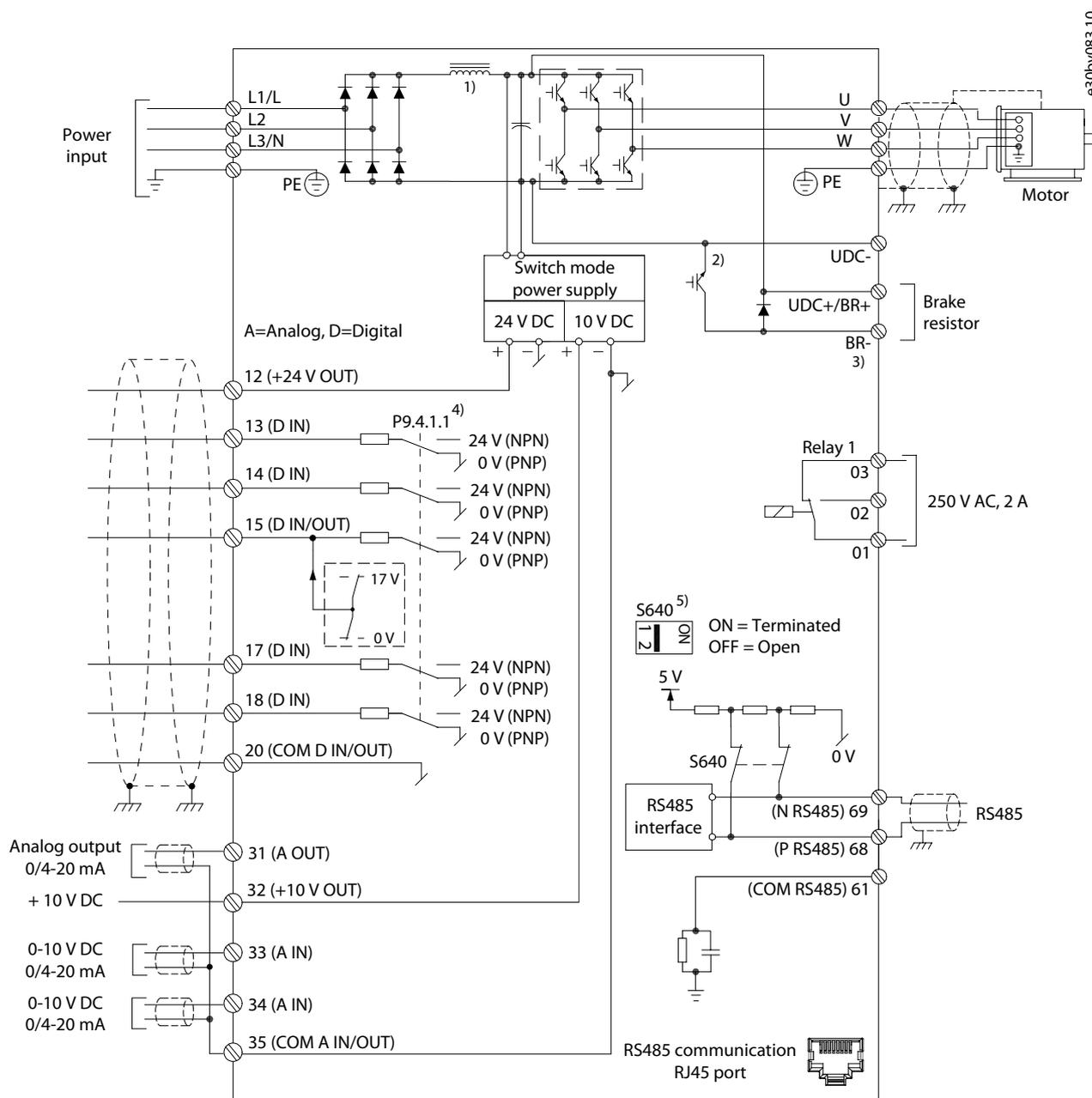


Illustrazione 22: Schema di cablaggio

5.2 Setup di base di un convertitore di frequenza

La procedura descrive il setup di base di un convertitore di frequenza.

Pre-requisito:

- Assicurarsi che il convertitore di frequenza sia montato in sicurezza come descritto nella Guida operativa dei convertitori di frequenza iC2-Micro.
- Per utilizzare MyDrive Insight per la configurazione, installare [MyDrive Insight](#) dall'app MyDrive Suite.

Il setup di base di un convertitore di frequenza comprende le seguenti fasi di configurazione.

1. Configurazione delle impostazioni di rete e dell'unità di potenza (tipo di rete e classe di tensione)
2. Impostazione del modo operativo.
3. Configurazione della postazione di controllo.
4. Configurazione della comunicazione sul campo, se applicabile.

I passaggi descritti in dettaglio sono i seguenti:

1. Configurare le impostazioni di rete utilizzando il seguente parametro.

Indice parametri	Nome del parametro	Esempio impostazioni	Numero di parametro
1.2.2	Grid Type (Tipo rete)	[12] 380-440V/50Hz	6

2. Configurare il modo operativo utilizzando il seguente parametro.

Indice parametri	Nome del parametro	Esempio impostazioni	Numero di parametro
5.4.2	Operation Mode (Modo operativo)	[0] Speed Open Loop (Anello aperto vel.)	100

3. Configurare le impostazioni della postazione di controllo utilizzando i seguenti parametri.

Indice parametri	Nome del parametro	Esempio impostazioni	Numero di parametro
5.5.1.1	Control site (Sito di comando)	[0] Digital and Ctrl. Word (Parola digitale e di controllo)	801
5.5.1.2	Control Source (Origine del controllo)	[1] FC Port (Porta FC)	802
5.5.3.5	Reference Function (Funzione di riferimento)	[0] Sum (Somma)	304
5.5.3.6	Reference Site (Sito di riferimento)	[0] Linked to Loc/Rem (Collegato a Loc/Rem)	313
5.5.3.7	Reference 1 Source (Risorsa di riferimento 1)	[1] Ingresso analogico 33	315
5.5.3.8	Reference 2 Source (Risorsa di riferimento 2)	[2] Ingresso analogico 34	316
5.5.3.9	Reference 3 Source (Risorsa di riferimento 3)	[11] Local Bus Reference (Rif. bus locale)	317
5.5.2.1	Coasting Select (Selezione rotazione libera)	[3] Logic OR (Logica OR)	850
5.5.2.2	Quick Stop Select (Selez. arresto rapido)	[3] Logic OR (Logica OR)	851
5.5.2.4	Start Select (Selez. avvio)	[3] Logic OR (Logica OR)	853
5.5.2.5	Reversing Select (Selez. inversione)	[3] Logic OR (Logica OR)	854
9.4.1.2	T13 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 13)	[8] Start (Avvio)	510

Indice parametri	Nome del parametro	Esempio impostazioni	Numero di parametro
9.4.1.3	T14 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 14)	[10] Reversing (Inversione)	511
9.4.1.4	T15 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 15)	[1] Reset (Ripristino)	512
9.4.1.5	T17 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 17)	[14] Jog	513

5.3 Impostazione del convertitore di frequenza utilizzando l'accesso rapido tramite il pannello di controllo

La procedura seguente mostra il setup ad accesso rapido.

Procedura

1. Accendere il convertitore di frequenza.
2. Premere il pulsante *Home/Menu* sul pannello di controllo per accedere alla struttura dei menu.
3. Selezionare **QACC** e immettere **q1 Motor Data** (Dati motore q1) per selezionare prima il tipo di motore utilizzando *P 4.2.1.1 Motor Type* (Tipo motore).
4. Impostare il valore dei parametri dei dati del motore, in sequenza, in base al tipo di motore selezionato.
5. Eseguire l'Adattamento automatico motore (AMA), se necessario. Vedere [5.4.1 Adattamento automatico motore \(AMA\)](#).
6. Selezionare di conseguenza il tipo di applicazione in **q2 Application Selection** (Selezione dell'applicazione q2) e cablare i morsetti I/O di conseguenza. Per maggiori informazioni vedere il [5.5 Selezione applicazione](#).
7. Immettere **q3 Motor Control** (Controllo motore q3) per configurare le limitazioni di riferimento, le limitazioni di uscita e il tempo di rampa.
8. Premere *REM/LOC* per impostare l'unità di controllo in funzionamento remoto.
9. Per avviare il convertitore di frequenza tramite i morsetti I/O.

5.4 Configurazione motore

Questo esempio di setup descrive la configurazione del motore.

N O T A

I parametri specificati nella configurazione del motore non possono essere regolati quando il motore è in funzione.

Il setup di configurazione contiene l'indice del menu, il nome del parametro, l'impostazione parametri consigliata e il numero del parametro. Il numero di parametro è un riferimento di identificazione univoco per il parametro. Per una descrizione dettagliata di un parametro, fare riferimento a [7 Descrizioni dei parametri](#).

Setup del motore asincrono

1. Per il setup del motore asincrono, impostare i seguenti parametri:

Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione consigliata	Numero di parametro
4.2.2.1	Nominal Power (Potenza nominale)	Come mostrato sulla targa.	120
4.2.2.2	Nominal Voltage (Tensione nominale)	Come mostrato sulla targa.	122
4.2.2.4	Nominal Frequency (Frequenza nominale)	Come mostrato sulla targa.	123
4.2.2.3	Nominal Current (Corrente nominale)	Come mostrato sulla targa.	124
4.2.2.5	Nominal Speed (Velocità nominale)	Come mostrato sulla targa.	125

2. Per impostare i seguenti parametri e ottenere prestazioni ottimali in modalità VVC+ sono necessari ulteriori dati motore.

Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione consigliata	Numero di parametro
4.2.3.1	<i>Stator Resistance (Rs) (Resistenza statore (Rs))</i>	Come mostrato nella scheda tecnica del motore.	130
4.2.3.2	<i>Rotor Resistance (Rr) (Resistenza rotore (Rr))</i>	Come mostrato nella scheda tecnica del motore.	131
4.2.3.4	<i>Stator Leakage Reactance X1 (Reattanza di dispersione dello statore X1)</i>	Come mostrato nella scheda tecnica del motore.	133
4.2.3.6	<i>Main Reactance Xh (Reattanza principale Xh)</i>	Come mostrato nella scheda tecnica del motore.	135

VVC+ è la modalità di controllo più robusta. Nella maggior parte delle situazioni, fornisce prestazioni ottimali senza necessità di altre regolazioni. Eseguire un AMA completo per ottenere prestazioni migliori. Vedere [5.4.1 Adattamento automatico motore \(AMA\)](#).

Setup motore PM in VVC+

Prerequisiti:

- 1. Impostare il P 4.2.1.1 *Motor Type* (Tipo motore) sulle seguenti opzioni per attivare il funzionamento motore PM:
 - [1] *PM, Non-salient SPM* (PM, SPM non saliente) o [3] *PM, Salient IPM* (PM, IPM saliente)
- 2. Selezionare [0] *Speed Open Loop* (Anello aperto vel.) nel P 5.4.2 *Operation Mode* (Modo operativo).
- 1. Impostare i seguenti parametri utilizzando la targhetta del motore e la scheda tecnica del motore.

Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione consigliata	Numero di parametro
4.2.2.3	<i>Nominal Current (Corrente nominale)</i>	Come mostrato nella scheda tecnica del motore.	124
4.2.3.7	<i>Motor Cont. Rated Torque (Coppia nominale controllo motore)</i>	Come mostrato nella scheda tecnica del motore.	126
4.2.2.5	<i>Nominal Speed (Velocità nominale)</i>	Come mostrato nella scheda tecnica del motore.	125
4.2.1.2	<i>Number of Poles (Numero di poli)</i>	Come mostrato nella scheda tecnica del motore.	139
4.2.3.1	<i>Stator Resistance (Rs) (Resistenza statore (Rs))</i>	Immettere la resistenza dell'avvolgimento dello statore da linea a filo comune (Rs). Se sono disponibili soltanto dati linea-linea, dividere il valore linea-linea per due per ottenere il valore da linea a filo comune (centro stella). È anche possibile misurare il valore con un ohmmetro, che terrà conto della resistenza del cavo. Dividere il valore misurato per due e immettere il risultato.	130
4.2.4.3	<i>d-axis Inductance (Ld) (Induttanza asse d (Ld))</i>	Immettere l'induttanza assiale diretta del motore PM da linea a filo comune. Se sono disponibili soltanto dati da linea a linea, dividere il valore linea-linea per due per ottenere il valore da linea a filo comune (centro stella). È anche possibile misurare il valore da linea a filo comune (centro stella). È anche possibile misurare il valore da linea a linea, dividere il valore linea-linea per due per ottenere il valore da linea a filo comune (centro stella). È anche possibile misurare il valore con un ohmmetro, che terrà conto della resistenza del cavo. Dividere il valore misurato per due e immettere il risultato.	137

Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione consigliata	Numero di parametro
		urare il valore con un misuratore di induttanza, che terrà conto dell'induttanza del cavo. Dividere il valore misurato per due e immettere il risultato.	
4.2.4.1	Back EMF (Forza c.e.m.)	Immettere la forza c.e.m. da linea a linea del motore PM con una velocità meccanica di 1000 giri/min. (valore RMS). La forza c.e.m. è la tensione generata da un motore PM quando non è collegato alcun convertitore di frequenza e l'albero è girato dall'esterno. Normalmente la forza c.e.m è specificata per la velocità nominale del motore oppure per 1.000 giri/min. tra due fasi. Se il valore non è disponibile per una velocità del motore di 1000 giri/min., calcolare il valore corretto come segue: Ad esempio, se la forza c.e.m. a 1800 giri/min. è pari a 320 V, la forza c.e.m. a 1000 giri/min. sarà: Forza c.e.m.=(tensione/giri/min.)x1000=(320/1800)x1000=178.	140

VVC+ è la modalità di controllo più robusta. Nella maggior parte delle situazioni, fornisce prestazioni ottimali senza necessità di altre regolazioni. Eseguire un AMA completo per ottenere prestazioni migliori. Vedere [5.4.1 Adattamento automatico motore \(AMA\)](#).

- Per verificare il funzionamento del motore, avviare il motore a bassa velocità (da 100 a 200 giri/min.). Se il motore non gira, controllare installazione, configurazione generale dei parametri e dati motore.
- Eseguire la manovra di parcheggio impostando *P 5.6.14 Sync. Motor Parking Current %* (Corrente parcheggio motore sinc. %) e *P 5.6.13 Sync. Motor Parking Time* (Tempo di parcheggio motore sinc). I valori di impostazione di fabbrica dei parametri possono essere regolati e aumentati per applicazioni con elevata inerzia. Avviare il motore a velocità nominale. Se l'applicazione non funziona correttamente, controllare le impostazioni PM VVC+. La seguente tabella mostra le raccomandazioni in diverse applicazioni.

Tabella 3: Raccomandazioni per diverse applicazioni

Applicazione	Impostazioni
Applicazioni a bassa inerzia $I_{Load}/I_{Motor} < 5$	<ul style="list-style-type: none"> - Aumentare il valore di <i>P 4.4.4.10 Voltage filter time const.</i> (Cost. di tempo del filtro di tensione) del fattore 5–10. - Ridurre il valore di <i>P 4.4.4.7 Damping Gain</i> (Guadagno smorzamento). - Ridurre il valore (<100%) per <i>P 4.4.4.14 (Min. Current at Low Speed)</i> (Corrente min. a velocità bassa).
Applicazioni a inerzia media $50 > I_{Load}/I_{Motor} > 5$	Mantenere i valori calcolati.
Applicazioni a inerzia elevata $I_{Load}/I_{Motor} > 50$	Aumentare i valori per <i>P 4.4.4.7 Damping Gain</i> (Guadagno smorzamento), <i>P 4.4.4.9 Low Speed Filter Time Const.</i> (Cost. di tempo del filtro a bassa velocità) e <i>P 4.4.4.8 High Speed Filter Time Const.</i> (Cost. di tempo del filtro ad alta velocità).
Carico elevato a bassa velocità <30% (velocità nominale)	Aumentare il valore di <i>P 4.4.4.10 Voltage Filter Time const.</i> (Cost. di tempo del filtro di tensione). Aumentare il valore per il <i>P 4.4.4.14 Min. Current at Low Speed</i> (Corrente min. a velocità bassa) (>100% per un tempo prolungato può surriscaldare il motore).

Se il motore inizia a oscillare a una certa velocità, aumentare il *P 4.4.4.7 Damping Gain* (Guadagno smorzamento). Aumentare il valore in piccoli passi. La coppia di avviamento può essere regolata nel *P 4.4.4.14 Min. Current at Low Speed* (Corrente min. a velocità bassa). Se impostato su 100%, la coppia nominale viene usata come coppia di avviamento.

Configurazione del controllo di velocità con I/O utilizzando l'impostazione predefinita

1. Andare al gruppo di parametri 5 e specificare quanto segue:

Indice parametri	Nome del parametro	Impostazioni consigliate	Numero di parametro
5.4.3	Motor Control Principle (Principio controllo motore)	Usa predefinito: [1] VVC+. Nella maggior parte delle situazioni, la selezione di VVC+ fornisce prestazioni ottimali senza necessità di altre regolazioni.	101
5.4.2	Operation Mode (Modo operativo)	Usa predefinito: [0] Speed Open Loop (Anello aperto vel.)	100
9.4.1.2	T13 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 13)	Usa predefinito: [8] Start (Avviamento)	510
9.4.1.3	T14 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 14)	Usa predefinito: [10] Reversing (Inversione)	511
9.4.1.4	T15 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 15)	Usa predefinito: [1] Reset (Ripristino)	512
9.4.1.5	T17 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 17)	Usa predefinito: [14] Jog	513
5.5.3.7	Reference 1 Source (Risorsa di riferimento 1)	[1] Ingresso analogico 33	315
9.5.1.2	T31 Analog Output (Uscita analogica morsetto 31)	Usa predefinito: [100] Output Frequency (Frequenza di uscita)	691
9.4.3.1	Function Relay (Funzione relè)	Usa predefinito: [9] Fault (Guasto)	540
5.5.3.3	Reference Maximum (Riferimento massimo)	Usa predefinito: 50	303
5.5.3.4	Reference Minimum (Riferimento minimo)	Usa predefinito: 0	302
5.5.4.2	Ramp 1 Accel. Time (Tempo rampa accel. 1)	Impostare il valore in base all'applicazione reale.	341
5.5.4.3	Ramp 1. Decel. Time (Tempo rampa decel. 1)	Impostare il valore in base all'applicazione reale.	342

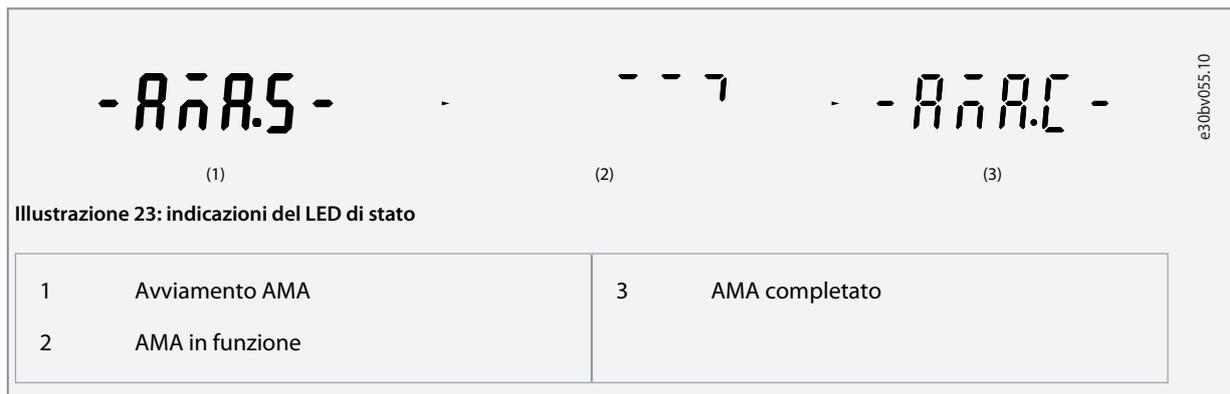
5.4.1 Adattamento automatico motore (AMA)

- Tramite l'esecuzione dell'AMA in modalità VVC⁺, il convertitore di frequenza costruisce un modello matematico del motore per ottimizzare la compatibilità tra il convertitore di frequenza e il motore e quindi migliora le prestazioni di controllo motore.
- Alcuni motori potrebbero non essere in grado di eseguire la versione completa del test. In questo caso, selezionare [2] Enable Reduced AMA (Abilitare AMA ridotto) nel parametro P4.2.1.3 AMA Mode (Modalità AMA).
- L'AMA si completa entro 5 minuti. Per ottenere i risultati migliori, effettuare la procedura seguente su un motore freddo.

Procedura

1. Impostare i dati del motore in base alla targhetta del motore.
2. Se necessario, impostare la lunghezza del cavo motore nel parametro P4.2.1.4 Motor Cable Length (Lunghezza cavo motore).
3. Impostare [1] Enable Complete AMA (Abilitare AMA completo) o [2] Enable Reduced AMA (Abilitare AMA ridotto) per il parametro P4.2.1.3 AMA Mode (Modalità AMA) e il display principale mostra To start AMA (Avviamento AMA).
4. Premere il tasto Start (Avvio), il test si avvia automaticamente e il display principale indica quando il test è stato completato.

5. Una volta completato l'AMA, premere un tasto qualsiasi per uscire e tornare alla modalità di funzionamento normale.



5.5 Selezione applicazione

La funzione di selezione dell'applicazione può essere utilizzata per impostare rapidamente il convertitore di frequenza per alcuni dei setup dell'applicazione più comuni. È possibile impostare la selezione dell'applicazione utilizzando *Quick Access* (Accesso rapido) o direttamente *P 5.4.1 Application Selection* (Selezione applicazione).

Tutti i valori dei parametri predefiniti preconfigurati per ogni selezione dell'applicazione si applicano a una configurazione di controllo specifica. La selezione dell'applicazione è applicabile solo quando il convertitore di frequenza è in modalità remota.

NOTA

Quando viene selezionata un'applicazione, i parametri rilevanti vengono impostati automaticamente. È possibile la configurazione personalizzata di tutti i parametri in base alle esigenze specifiche.

NOTA

Prima di impostare una selezione dell'applicazione, si consiglia di inizializzare il convertitore di frequenza tramite il parametro *P6.6.8 Operation Mode* (Modo operativo) o il ripristino a due dita.

Il convertitore di frequenza iC2-Micro dispone di 5 modalità standard che dispongono di parametri preconfigurati e vengono impostate automaticamente. La seguente tabella contiene un riepilogo delle diverse modalità e delle applicazioni adatte.

Tabella 4: Modalità standard e applicazione adatta

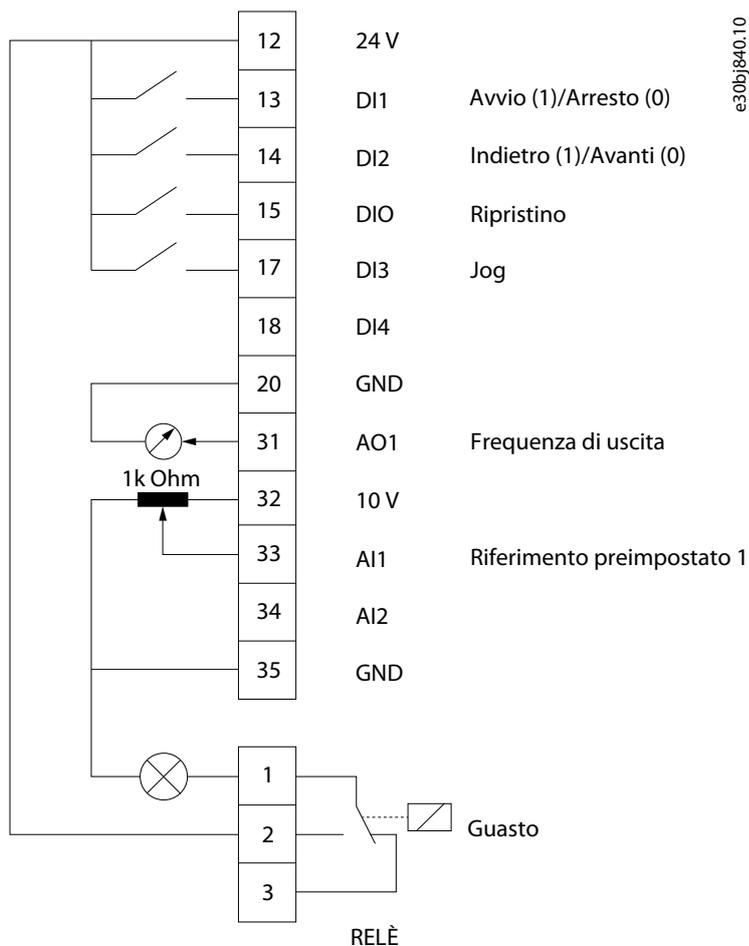
Modalità selezione applicazione	Applicazione adeguata
Modalità di controllo di velocità	La modalità predefinita nella funzione di selezione dell'applicazione del convertitore di frequenza iC2-Micro. La modalità viene utilizzata in applicazioni tipiche di controllo di velocità per il funzionamento a velocità stabile; il convertitore di frequenza è controllato da un ingresso analogico come segnale di riferimento.
Modalità di controllo di processo	La modalità è adatta per applicazioni che richiedono il monitoraggio e la regolazione di temperatura, pressione, velocità, ecc. che deve essere mantenuto al livello desiderato utilizzando la retroazione del sensore.
Modalità di controllo multivelocità	La modalità è adatta per applicazioni con quattro diverse velocità utilizzando due ingressi digitali. Utilizzando un altro ingresso digitale, sono possibili 8 velocità.
Modalità di controllo a 3 fili	La modalità è adatta per applicazioni tipiche di controllo della velocità in cui l'avviamento o l'arresto sono controllati da due pulsanti.
Modo di controllo di coppia	Adatto per applicazioni di controllo di coppia che richiedono il controllo del motore tramite la coppia.

5.5.1 Configurazione della modalità di controllo di velocità

La sezione descrive la configurazione di base per la modalità di controllo di velocità.

- La modalità di controllo di velocità è la selezione dell'applicazione predefinita per il convertitore di frequenza iC2-Micro.
- Con le impostazioni parametri e i collegamenti di controllo predefiniti, l'utente può avviare rapidamente il convertitore di frequenza controllato I/O con anello aperto di velocità.
- Questa selezione dell'applicazione è comunemente utilizzata per pompe, ventilatori, estrusore, trasportatori e così via.

Illustrazione 24: Connessioni predefinite



Procedura

1. Impostare *P5.4.1 Application Selection* (Selezione applicazione) su *[20] Speed Control Mode* (Modalità di controllo di velocità).

Quando viene selezionata la *Speed Control Mode* (Modalità di controllo di velocità), i seguenti parametri vengono impostati automaticamente in base ai valori mostrati nella tabella.

Tabella 5: Impostazioni di fabbrica

Categoria	Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione di fabbrica	Numero di parametro
Modo operativo	5.4.2	<i>Operation Mode (Modo operativo)</i>	<i>[0] Speed Open Loop (Anello aperto vel.)</i>	100
DI 1 - T13	9.4.1.2	<i>T13 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 13)</i>	<i>[8] Start (Avvio)</i>	510
DI 2 - T14	9.4.1.3	<i>T14 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 14)</i>	<i>[10] Reversing (Inversione)</i>	511

Categoria	Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione di fabbrica	Numero di parametro
DI/O - T15	9.4.1.4	T15 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 15)	[1] Reset (Ripristino)	512
DI 3 - T17	9.4.1.5	T17 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 17)	[14] Jog	513
DI 4 - T18	9.4.1.6	T18 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 18)	[0] Nessuna funzione	515
AI1 - T33	9.5.2.1	T33 Mode (Modalità morsetto 33)	[1] Voltage Mode (Modalità tensione)	619
	9.5.2.2	T33 High Voltage (Alta tensione morsetto 33)	10 V	611
	9.5.2.3	T33 Low Voltage (Bassa tensione morsetto 33)	0,07 V	610
	9.5.2.6	T33 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 33)	50	615
	9.5.2.7	T33 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 33)	0	614
AO1 - T42	9.5.1.1	T31 Mode (Modalità morsetto 31)	[0] 0-20 mA	690
	9.5.1.2	T31 Analog Output (Uscita analogica morsetto 31)	*[100] Output Frequency (Frequenza di uscita)	691
Relè	9.4.3.1	Function Relay (Funzione relè)	[9] Fault (Guasto)	540
Riferimento esterno	5.5.3.5	Reference Function (Funzione di riferimento)	[0] Sum (Somma)	304
	5.5.3.7	Reference 1 Source (Risorsa di riferimento 1)	[1] Ingresso analogico 33	315
	5.5.3.8	Reference 2 Source (Risorsa di riferimento 2)	[2] Ingresso analogico 34	316
	5.5.3.9	Reference 3 Source (Risorsa di riferimento 3)	[11] Local Bus Reference (Rif. bus locale)	317
Jog	5.9.2	Jog Reference (Riferimento jog)	* 5,0	311
	5.9.1	Jog Ramp Time (Tempo di rampa jog)	* 3s	380
Limiti riferimento	5.5.3.3	Reference Maximum (Riferimento massimo)	50. Se [1] North America (Nordamerica) è selezionato per P 1.2.1 Regional settings (Impostazioni locali), il valore predefinito è 60.)	303
	5.5.3.4	Reference Minimum (Riferimento minimo)	0	302

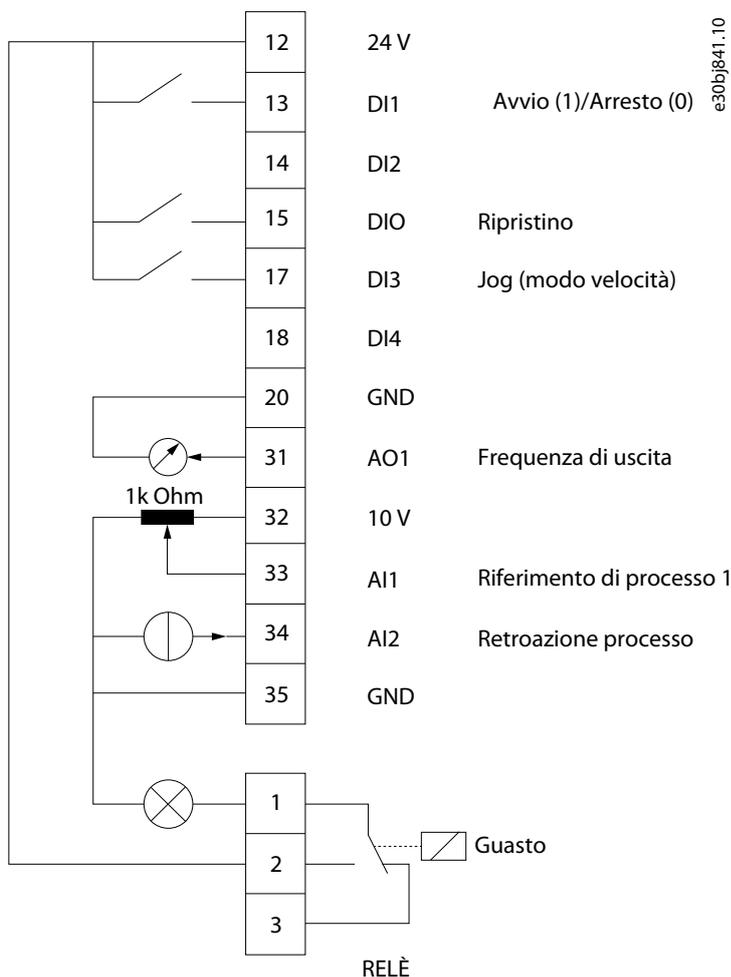
5.5.2 Configurazione della modalità di controllo di processo

La modalità di controllo di processo è adatta per applicazioni che richiedono il monitoraggio e la regolazione di un processo per fornire il risultato desiderato. Grazie al controllo di processo, il convertitore di frequenza è ampiamente utilizzato per consentire una manutenzione di qualità, migliorare le prestazioni, aumentare l'efficienza e ridurre i costi.

NOTA

Nell'applicazione e nei requisiti di sistema, assicurarsi di impostare i parametri *P 5.5.3.2 Reference/Feedback Unit* (Unità riferimento/retroazione), *P 5.5.3.3 Reference Max* (Riferimento massimo), *P 5.5.3.4 Reference Minimum* (Riferimento minimo), *P 9.5.2.6 T33 High Ref./Feedb. Value* (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 33), *P 9.5.2.7 T33 Low, Ref./Feedb. Value* (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 33), *P 9.5.3.6 T34 High Ref./Feedb. Value* (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 34) e *P 9.5.3.7 T34 Low Ref./Feedb. Value* (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 34) correttamente. Questi parametri devono essere impostati dall'operatore in base ai requisiti dell'applicazione.

Illustrazione 25: Connessioni predefinite per il controllo di processo



Procedura

1. Impostare *P 5.4.1 Application Selection* (Selezione applicazione) su *[21] Process Control Mode* (Modalità di controllo di processo).

Quando si seleziona *Process Control Mode* (Modalità di controllo di processo), i seguenti parametri vengono automaticamente impostati sui valori mostrati nella tabella.

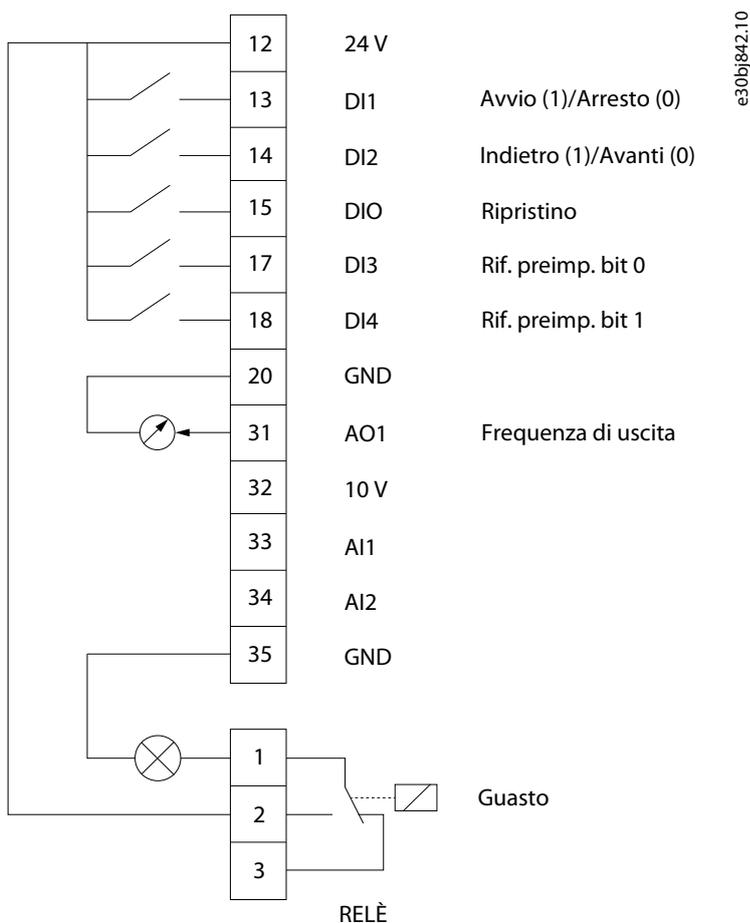
Tabella 6: Impostazioni di fabbrica della modalità di controllo di processo				
Categoria	Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione di fabbrica	Numero di parametro
Modo operativo	5.4.2	<i>Operation Mode (Modo operativo)</i>	[3] <i>Process Close Loop (Anello chiuso processo)</i>	100
DI 1 - T13	9.4.1.2	<i>T13 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 13)</i>	[8] <i>Start (Avvio)</i>	510
DI 2 - T14	9.4.1.3	<i>T14 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 14)</i>	[0] <i>No operation (Nessuna funzione)</i>	511
DI/O - T15	9.4.1.4	<i>T15 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 15)</i>	[1] <i>Reset (Ripristino)</i>	512
DI 3 - T17	9.4.1.5	<i>T17 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 17)</i>	[14] <i>Jog</i>	513
DI 4 - T18	9.4.1.6	<i>T18 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 18)</i>	[0] <i>Nessuna funzione</i>	515
AI1 - T33	9.5.2.1	<i>T33 Mode (Modalità morsetto 33)</i>	[1] <i>Voltage Mode (Modalità tensione)</i>	619
	9.5.2.2	<i>T33 High Voltage (Alta tensione morsetto 33)</i>	10 V	611
	9.5.2.3	<i>T33 Low Voltage (Bassa tensione morsetto 33)</i>	0,07 V	610
	9.5.2.6	<i>T33 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 33)</i>	50	615
	9.5.2.7	<i>T33 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 33)</i>	0	614
AI2 - T34	9.5.3.1	<i>T34 Mode (Modalità morsetto 34)</i>	[0] <i>Current Mode (Modo corrente)</i>	629
	9.5.3.4	<i>T34 High Current (Corrente alta morsetto 34)</i>	20,00 mA	623
	9.5.3.5	<i>T34 Low Current (Corrente bassa morsetto 34)</i>	4,00 mA	622
	9.5.3.6	<i>T34 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 34)</i>	50. Se [1] <i>North America (Nordamerica)</i> è selezionato per <i>P 1.2.1 Regional settings (Impostazioni locali)</i> , il valore predefinito è 60.	625
	9.5.3.7	<i>T34 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 34)</i>	0	624
AO1 - T42	9.5.1.1	<i>T31 Mode (Modalità morsetto 31)</i>	[0] 0-20 mA	690
	9.5.1.2	<i>T31 Analog Output (Uscita analogica morsetto 31)</i>	[100] <i>Output Frequency (Frequenza di uscita)</i>	691
Relè	9.4.3.1	<i>Function Relay (Funzione relè)</i>	[9] <i>Fault (Guasto)</i>	540
PID	5.12.4.1	<i>Feedback 1 Resource (Risorsa retroazione 1)</i>	[2] <i>Ingresso analogico 34</i>	720
	5.12.5.7	<i>PID Normal / Inverse Control (Controllo normale/inverso PID)</i>	[0] <i>Normal (Normale)</i>	730

Categoria	Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione di fabbrica	Numero di parametro
Jog	5.9.2	<i>Jog Reference (Riferimento jog)</i>	5,0	311
	5.9.1	<i>Jog Ramp Time (Tempo di rampa jog)</i>	3s	380
Riferimento esterno	5.5.3.5	<i>Reference Function (Funzione di riferimento)</i>	[0] Sum (Somma)	304
	5.5.3.7	<i>Reference 1 Source (Risorsa di riferimento 1)</i>	[1] Ingresso analogico 33	315
	5.5.3.8	<i>Reference 2 Source (Risorsa di riferimento 2)</i>	[0] Function (Funzione)	316
	5.5.3.9	<i>Reference 3 Source (Risorsa di riferimento 3)</i>	[0] Function (Funzione)	317

5.5.3 Configurazione della modalità di controllo multivelocità

La modalità di controllo multivelocità consente all'utente di utilizzare 2 ingressi digitali per 4 diverse velocità. Utilizzando un altro ingresso digitale, sono possibili 8 velocità.

Illustrazione 26: Connessioni predefinite



Procedura

1. Impostare *P5.4.1 Application Selection* (Selezione applicazione) su [22] *Multi-speed Control Mode* (Modalità di controllo multivelocità).

Quando si seleziona la *Multi-speed Control Mode* (Modalità di controllo multivelocità), i seguenti parametri vengono automaticamente impostati sui valori mostrati nella tabella.

Tabella 7: Impostazioni di fabbrica

Categoria	Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione di fabbrica	Numero di parametro
Modo operativo	5.4.2	<i>Operation Mode (Modo operativo)</i>	[0] Speed Open Loop (Anello aperto vel.)	100
DI 1 - T13	9.4.1.2	<i>T13 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 13)</i>	[8] Start (Avvio)	510
DI 2 - T14	9.4.1.3	<i>T14 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 14)</i>	[10] Reversing (Inversione)	511
DI/O - T15	9.4.1.4	<i>T15 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 15)</i>	[1] Reset (Ripristino)	512
DI 3 - T17	9.4.1.5	<i>T17 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 17)</i>	[16] Preset Ref. Bit 0 (Rif. preimp. bit 0)	513
DI 4 - T18	9.4.1.6	<i>T18 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 18)</i>	[17] Preset Ref. Bit 1 (Rif. preimp. bit 1)	515
AO1 - T42	9.5.1.1	<i>T31 Mode (Modalità morsetto 31)</i>	[0] 0-20 mA	690
	9.5.1.2	<i>T31 Analog Output (Uscita analogica morsetto 31)</i>	[100] Output Frequency (Frequenza di uscita)	691
Relè	9.4.3.1	<i>Function Relay (Funzione relè)</i>	[9] Fault (Guasto)	540
Riferimento esterno	5.5.3.7	<i>Reference 1 Source (Risorsa di riferimento 1)</i>	[0] No function (Nessuna funzione)	315
	5.5.3.8	<i>Reference 2 Source (Risorsa di riferimento 2)</i>	[0] No function (Nessuna funzione)	316
	5.5.3.9	<i>Reference 3 Source (Risorsa di riferimento 3)</i>	[0] No function (Nessuna funzione)	317
Rif. preimpostato	5.5.3.10	<i>Preset Reference (Riferimento preimpostato)</i>	Nota: Impostare come tipo di array Tabella 13 .	310
Jog	5.9.2	<i>Jog Reference (Riferimento jog)</i>	5,0	311
	5.9.1	<i>Jog Ramp Time (Tempo di rampa jog)</i>	3 s	380
Limiti riferimento	5.5.3.3	<i>Reference Maximum (Riferimento massimo)</i>	50. Se [1] North America (Nordamerica) è selezionato per <i>P 1.2.1 Regional settings</i> (Impostazioni locali), il valore predefinito è 60.	303
	5.5.3.4	<i>Reference Minimum (Riferimento minimo)</i>	0	302

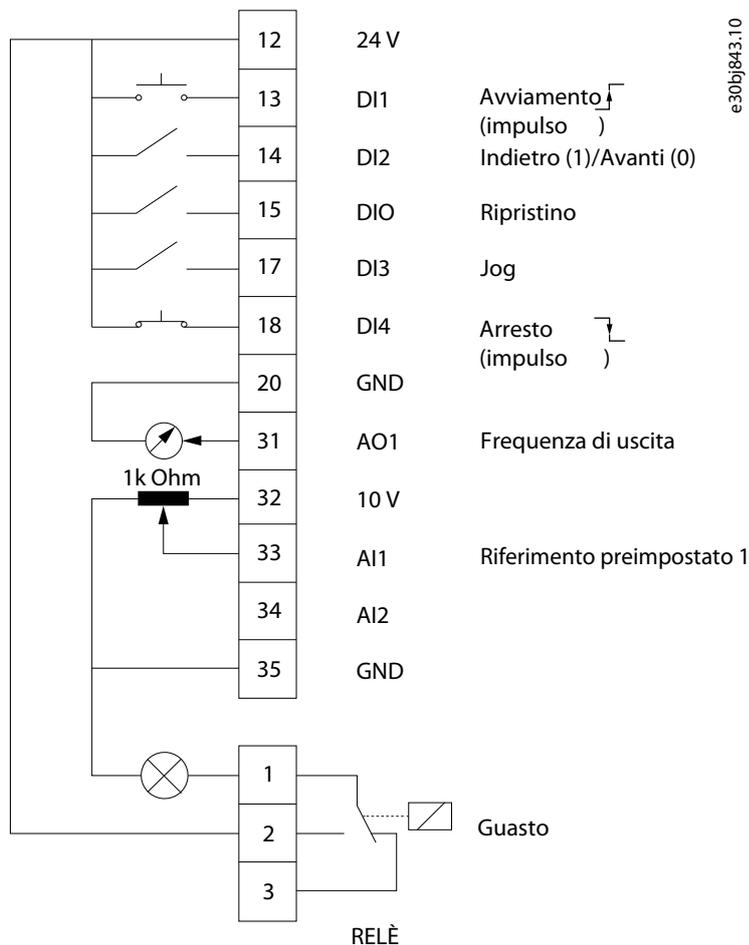
Tabella 8: Parametro P5.5.3.10 Preset Reference Setting (Impostazione di riferimento preimpostata) (Tipo array)

Riferimento	DI4 (morsetto 18)	DI3 (morsetto 17)
	[17] Preset Ref Bit [1] (Rif. preimp. bit [1])	[16] Preset Ref Bit [1] (Rif. preimp. bit [1])
Riferimento preimpostato 0	0	0
Riferimento preimpostato 1	0	1
Riferimento preimpostato 2	1	0
Riferimento preimpostato 3	1	1

5.5.4 Configurazione della modalità di controllo a fili

La modalità di controllo a 3 fili del convertitore di frequenza consente di imitare il circuito di comando del contattore comune per controllare il motore. Ciò è possibile utilizzando due pulsanti temporanei per controllare l'avviamento e l'arresto del motore. L'inversione è controllata da 1 ingresso digitale.

Illustrazione 27: Connessioni predefinite



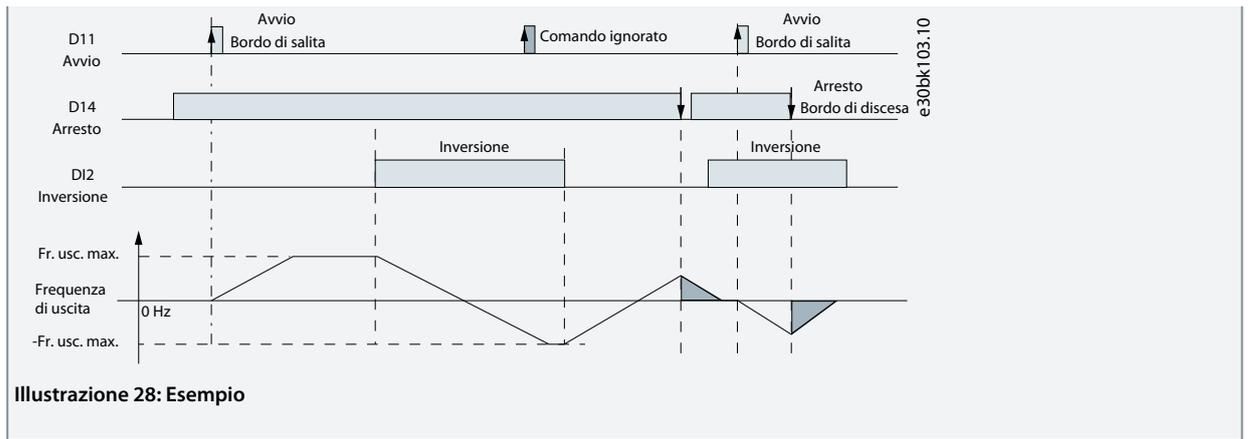
Procedura

1. Impostare P 5.4.1 Application Selection (Selezione applicazione) su [23] 3-Wire Control Mode (Modalità di controllo a 3 fili).

Quando si seleziona 3-Wire Control Mode (Modalità di controllo a 3 fili), i seguenti parametri vengono impostati automaticamente in base ai valori mostrati nella tabella.

Tabella 9: Impostazioni di fabbrica

Categoria	Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione di fabbrica	Numero di parametro
Modo operativo	5.4.2	Operation Mode (Modo operativo)	[0] Speed Open Loop (Anello aperto vel.)	100
DI 1 - T13	9.4.1.2	T13 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 13)	[9] Latched Start (Avviamento su impulso)	510
DI 2 - T14	9.4.1.3	T14 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 14)	[10] Reversing (Inversione)	511
DI/O - T15	9.4.1.4	T15 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 15)	[1] Reset (Ripristino)	512
DI 3 - T17	9.4.1.5	T17 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 17)	[14] Jog	513
DI 4 - T18	9.4.1.6	T18 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 18)	[6] Stop inverse (Arresto negativo)	515
AI1 - T33	9.5.2.1	T33 Mode (Modalità morsetto 33)	[1] Voltage Mode (Modalità tensione)	619
	9.5.2.2	T33 High Voltage (Alta tensione morsetto 33)	10 V	611
	9.5.2.3	T33 Low Voltage (Bassa tensione morsetto 33)	0,07 V	610
	9.5.2.6	T33 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 33)	50	615
	9.5.2.7	T33 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 33)	0	614
AO1 - T42	9.5.1.1	T31 Mode (Modalità morsetto 31)	[0] 0-20 mA	690
	9.5.1.2	T31 Analog Output (Uscita analogica morsetto 31)	[100] Output Frequency (Frequenza di uscita)	691
Relè	9.4.3.1	Function Relay (Funzione relè)	[9] Fault (Guasto)	540
Riferimento esterno	5.5.3.5	Reference Function (Funzione di riferimento)	[0] Sum (Somma)	304
	5.5.3.7	Reference 1 Source (Risorsa di riferimento 1)	[1] Ingresso analogico 33	315
	5.5.3.8	Reference 2 Source (Risorsa di riferimento 2)	[0] No function (Nessuna funzione)	316
	5.5.3.9	Reference 3 Source (Risorsa di riferimento 3)	[0] No function (Nessuna funzione)	317
Jog	5.9.2	Jog Reference (Riferimento jog)	5,0	311
	5.9.1	Jog Ramp Time (Tempo di rampa jog)	3s	380
Limiti riferimento	5.5.3.3	Reference Maximum (Riferimento massimo)	50. Se [1] North America (Nordamerica) è selezionato per P 1.2.1 Regional Settings (Impostazioni locali), il valore predefinito è 60.	303
	5.5.3.4	Reference Minimum (Riferimento minimo)	0	302



5.5.5 Configurazione della modalità di controllo di coppia

Nella modalità di controllo di coppia, le impostazioni parametri preconfigurate richiedono il controllo del motore tramite la coppia. La coppia motore segue un riferimento di coppia dato dall'ingresso analogico al convertitore di frequenza. L'ingresso analogico 1 viene utilizzato come riferimento di coppia; l'ingresso analogico 2 viene utilizzato come sorgente di limitazione della velocità massima per il controllo di coppia.

Tenere presente che:

- La modalità di controllo coppia è supportata solo nel controllo VVC+ e solo per [0] *Asynchronous Induction Motor, IM* (Motore asincrono a induzione, IM) selezionato in controllo de P 4.2.1.1 *Motor Type* (Tipo di motore).
- Il valore di riferimento della coppia per P 5.5.3.3 *Reference maximum* (Riferimento massimo) viene calcolato automaticamente in base ai dati motore immessi dall'utente in base alla targhetta del motore.
- P 9.5.2.6 *T33 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 33)* deve essere impostato dall'operatore secondo i requisiti dell'applicazione. Tipicamente, il valore in P 9.5.2.6 *T33 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 33)* è uguale al valore in P 5.5.3.3 *Reference Maximum* (Riferimento massimo).
- Se il funzionamento non richiede un limite di velocità sotto il controllo di coppia, impostare P 5.10.3 *Speed Limit Mode Torque Ctrl.* (Modo limite di velocità controllo di coppia) su [0] *No Function* (Nessuna funzione).

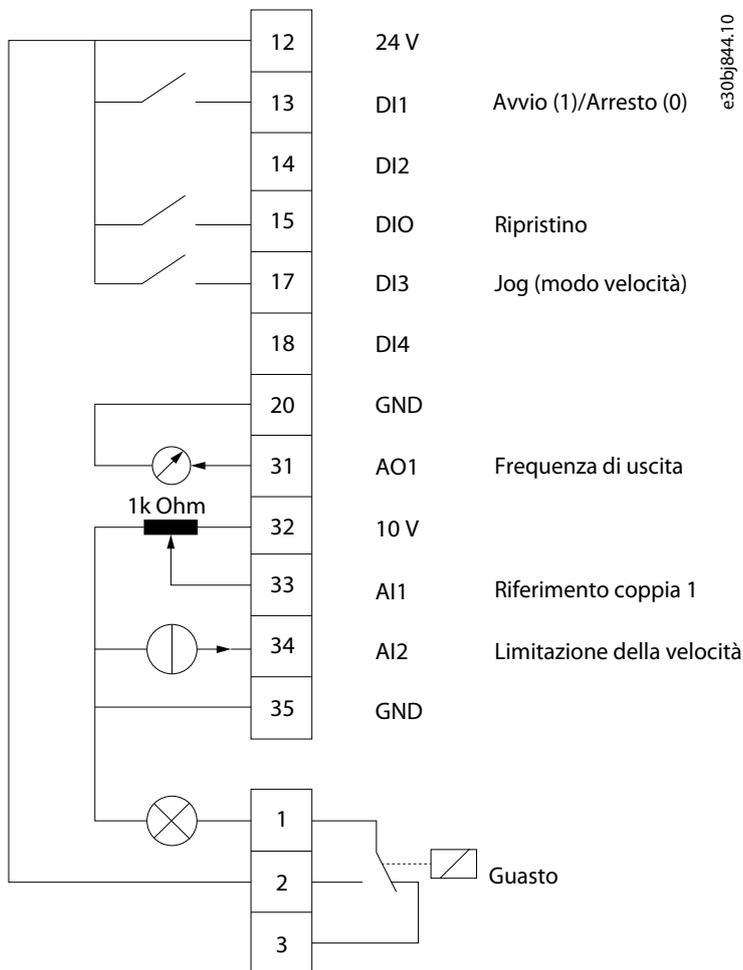


Illustrazione 29: Connessioni predefinite

Procedura

1. Impostare P 5.4.1 *Application Selection* (Selezione applicazione) su [24] *Torque Control Mode* (Modo controllo di coppia).

Quando si seleziona la *Torque Control Mode* (Modalità di controllo di coppia), i seguenti parametri vengono automaticamente impostati sui valori mostrati nella tabella.

Tabella 10: Impostazioni di fabbrica

Categoria	Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione di fabbrica	Numero di parametro
Modo operativo	5.4.2	<i>Operation Mode (Modo operativo)</i>	[4] <i>Torque Open Loop (Coppia, anello aperto)</i>	100
DI 1 - T13	9.4.1.2	<i>T13 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 13)</i>	[8] <i>Start (Avvio)</i>	510
DI 2 - T14	9.4.1.3	<i>T14 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 14)</i>	[0] <i>No operation (Nessuna funzione)</i>	511
DI/O - T15	9.4.1.4	<i>T15 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 15)</i>	[1] <i>Reset (Ripristino)</i>	512
DI 3 - T17	9.4.1.5	<i>T17 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 17)</i>	[14] <i>Jog</i>	513
DI 4 - T18	9.4.1.6	<i>T18 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 18)</i>	[0] <i>Nessuna funzione</i>	515
AI1 - T33	9.5.2.1	<i>T33 Mode (Modalità morsetto 33)</i>	[1] <i>Voltage Mode (Modalità tensione)</i>	619
	9.5.2.2	<i>T33 High Voltage (Alta tensione morsetto 33)</i>	10 V	611
	9.5.2.3	<i>T33 Low Voltage (Bassa tensione morsetto 33)</i>	0,07 V	610
	9.5.2.6	<i>T33 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 33)</i>	Il valore deve essere impostato manualmente in base ai requisiti dell'applicazione.	615
	9.5.2.7	<i>T33 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 33)</i>	0	614
AI2 - T34	9.5.3.1	<i>T34 Mode (Modalità morsetto 34)</i>	[0] <i>Current Mode (Modo corrente)</i>	629
	9.5.3.4	<i>T34 High Current (Corrente alta morsetto 34)</i>	20,00 mA	623
	9.5.3.5	<i>T34 Low Current (Corrente bassa morsetto 34)</i>	4,00 mA	622
	9.5.3.6	<i>T34 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 34)</i>	50. Se [1] <i>North America</i> (Nordamerica) è selezionato per <i>P 1.2.1 Regional Settings</i> (Impostazioni locali), il valore predefinito è 60.	625
	9.5.3.7	<i>T34 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 34)</i>	0	624
AO1 - T42	9.5.1.1	<i>T31 Mode (Modalità morsetto 31)</i>	[0] <i>0-20 mA</i>	690
	9.5.1.2	<i>T31 Analog Output (Uscita analogica morsetto 31)</i>	[100] <i>Output Frequency (Frequenza di uscita)</i>	691
Relè	9.4.3.1	<i>Function Relay (Funzione relè)</i>	[9] <i>Fault (Guasto)</i>	540
Riferimento esterno	5.5.3.5	<i>Reference Function (Funzione di riferimento)</i>	[0] <i>Sum (Somma)</i>	304
	5.5.3.7	<i>Reference 1 Source (Risorsa di riferimento 1)</i>	[1] <i>Ingresso analogico 33</i>	315

Categoria	Indice parametri	Nome del parametro	Impostazione di fabbrica	Numero di parametro
	5.5.3.8	<i>Reference 2 Source (Risorsa di riferimento 2)</i>	<i>[0] No function (Nessuna funzione)</i>	316
	5.5.3.9	<i>Reference 3 Source (Risorsa di riferimento 3)</i>	<i>[11] No function (Nessuna funzione)</i>	317
Limite di velocità	5.10.3	<i>Speed Limit Mode Torque Ctrl. (Controllo di coppia modo limite di velocità)</i>	<i>[0] No function (Nessuna funzione)</i>	421
Jog	5.9.2	<i>Jog Reference (Riferimento jog)</i>	5,0 Hz	311
	5.9.1	<i>Jog Ramp Time (Tempo di rampa jog)</i>	3s	380
Limiti riferimento	5.5.3.3	<i>Reference Maximum (Riferimento massimo)</i>	Il valore viene calcolato automaticamente in base ai dati del motore.	303
	5.5.3.4	<i>Reference Minimum (Riferimento minimo)</i>	0	302

5.6 Gestione dei riferimenti

5.6.1 Riferimento locale/remoto

Riferimento locale

Il riferimento locale è attivo quando il convertitore di frequenza viene azionato e regolato tramite i pulsanti *Su* e *Giù* del pannello di controllo.

Riferimento remoto

Il sistema gestione dei riferimenti per il calcolo del riferimento remoto è illustrato nell'immagine seguente.

e30bk090.10

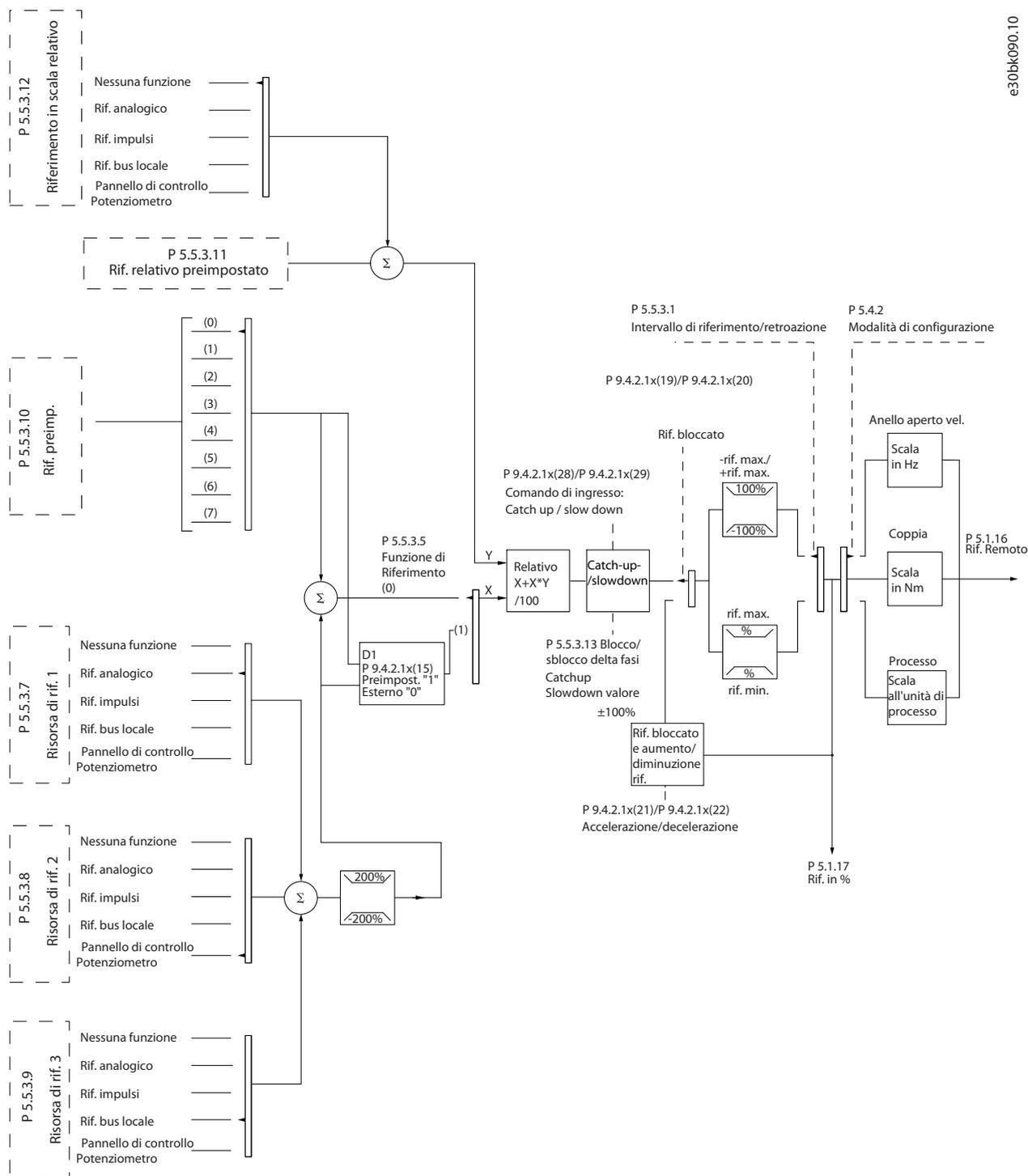


Illustrazione 30: Riferimento remoto

Il riferimento remoto viene calcolato una volta a ogni intervallo di scansione e inizialmente è composto da due tipi di ingressi di riferimento:

- X (il riferimento esterno): Una somma (vedere P 5.5.3.5 T34 Low Current (Corrente bassa)) di fino a quattro riferimenti selezionati esternamente, che comprende qualsiasi combinazione (determinata dall'impostazione di P 5.5.3.7 Reference 1 Source (Risorsa di riferimento 1), P 5.5.3.8 Reference 2 Source (Risorsa di riferimento 2) e P 5.5.3.9 Reference 3 Source (Risorsa di riferimento 3)) di un riferimento preimpostato fisso (P 5.5.3.10 Preset Reference (Riferimento preimpostato)), riferimenti analogici variabili, riferimenti

impulsi digitali variabili e diversi riferimenti bus di campo in qualsiasi unità sottoposta al monitoraggio del convertitore di frequenza ([Hz], [RPM], [Nm], ecc.).

- Y (il riferimento relativo): Una somma di un riferimento preimpostato fisso (P 5.5.3.11 Preset Relative Reference (Riferimento relativo preimpostato) e un riferimento analogico variabile (P 5.5.3.12 Relative Scaling Reference Resource (Risorsa di riferimento in scala relativa) in [%].

I due tipi di ingressi di riferimento vengono combinati nella seguente formula:

$$\text{Riferimento remoto} = X + X * Y / 100\%$$

Se non viene utilizzato il riferimento relativo, impostare P 5.5.3.12 Relative Scaling Reference Resource (Risorsa di riferimento in scala relativa) su [0] No Function (Nessuna funzione) e P 5.5.3.11 Preset Relative Reference (Riferimento relativo preimpostato) su 0%. Gli ingressi digitali nel convertitore di frequenza possono attivare sia la funzione catch-up/slow-down sia quella di riferimento congelato.

5.6.2 Limiti riferimento

L'intervallo di riferimento, il riferimento minimo e il riferimento massimo definiscono l'intervallo consentito della somma di tutti i riferimenti. All'occorrenza, la somma di tutti i riferimenti viene bloccata. La relazione tra il riferimento risultante (dopo il serraggio) e la somma di tutti i riferimenti è mostrata in [Illustrazione 32](#) e [Illustrazione 33](#).

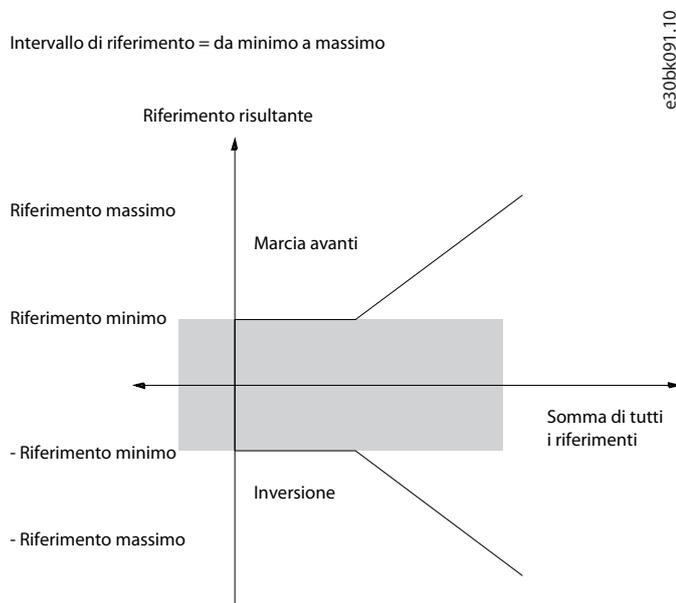


Illustrazione 31: L'intervallo di riferimento è impostato su 0

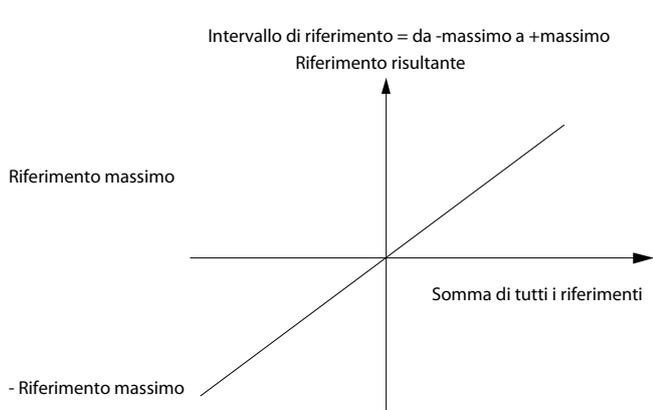


Illustrazione 32: L'intervallo di riferimento è impostato su 1

Il riferimento minimo non può essere impostato su un valore inferiore a 0, a meno che la modalità di configurazione non sia impostata su Processo. In quel caso, le seguenti relazioni tra il riferimento risultante (dopo il serraggio) e la somma di tutti i riferimenti sono come mostrato nella [Illustrazione 34](#).

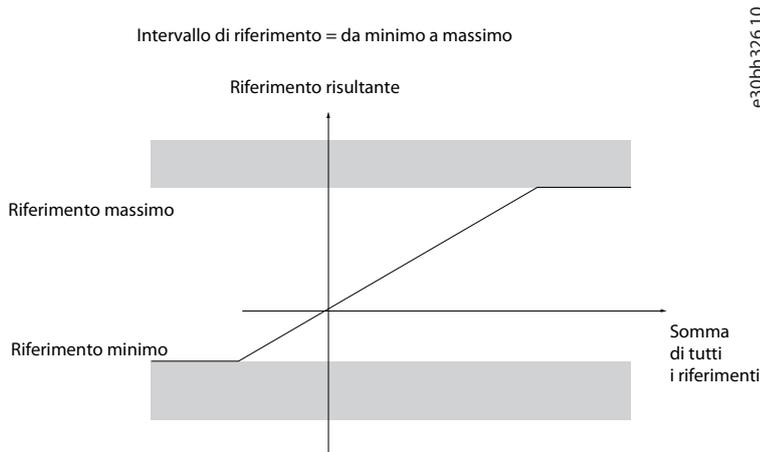


Illustrazione 33: Somma di tutti i riferimenti quando la modalità di configurazione è impostata su Processo

5.6.3 Messa in scala dei riferimenti preimpostati e dei riferimenti bus

I riferimenti preimpostati vengono messi in scala secondo le seguenti regole:

- Quando P 5.5.3.1 Reference Range (Intervallo di riferimento) è impostato su [0] Min - Max, il riferimento dello 0% è pari a 0 [unit], nel qual caso l'unità può essere una qualsiasi, ad esempio giri/min., m/s e bar. Il riferimento del 100% è pari al massimo (valore assoluto di P 5.5.3.3 Reference Maximum (Riferimento massimo), valore assoluto di P 5.5.3.4 Reference Minimum (Riferimento minimo)).
- Quando P 5.5.3.1 Reference Range (Intervallo di riferimento) è impostato su [1] -Max - +Max, il riferimento dello 0% è pari a 0 [unit] e il riferimento del 100% è pari al riferimento massimo.

I riferimenti bus vengono messi in scala secondo le seguenti regole:

- Quando P 5.5.3.1 Reference Range (Intervallo di riferimento) è impostato su [0] Min - Max, il riferimento dello 0% è pari al riferimento minimo e il riferimento del 100% è pari al riferimento massimo.
- Quando P 5.5.3.1 Reference Range (Intervallo di riferimento) è impostato su [1] -Max - +Max, il riferimento del -100% è pari a - riferimento massimo e il riferimento del 100% è pari al riferimento massimo.

5.6.4 Scala dei riferimenti impulsi e analogici e retroazione

La scalatura dei riferimenti e della retroazione da ingressi analogici e ingressi a impulsi avviene allo stesso modo. L'unica differenza è data dal fatto che un riferimento superiore o inferiore ai punti finali minimo e massimo specificati (P1 e P2 nella figura seguente) è bloccato, mentre le retroazioni superiori o inferiori non lo sono.

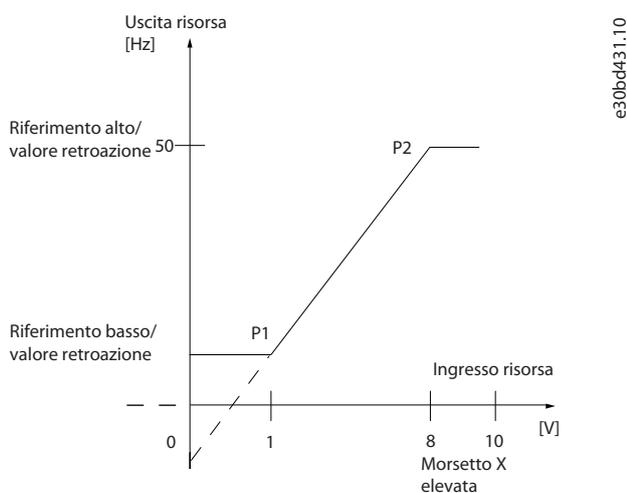


Illustrazione 34: Punti finali minimo e massimo

I punti finali P1 e P2 sono definiti nella tabella seguente in funzione della scelta dell'ingresso.

Tabella 11: Punti finali P1 e P2

Ingresso	AI 33 Modo tensione	AI 34 Modo tensione	AI 34 Modalità corrente	Ingresso a impulsi 18
P1=(Valore di ingresso minimo, valore di riferimento minimo)				
Valore di riferimento minimo	P 9.5.2.7 T33 Low Ref./ Feedb. Value (Rif. basso/ val. retroaz. morsetto 33)	P 9.5.3.7 T34 Low Ref./ Feedb. Value (Rif. basso/ val. retroaz. morsetto 34)	P 9.5.3.7 T34 Low Ref./ Feedb. Value (Rif. basso/ val. retroaz. morsetto 34)	P 9.4.4.4 T18 Low Ref./ Feedb. Value (Rif. basso/ val. retroaz. morsetto 18)
Valore di ingresso minimo	P 9.5.2.3 T33 Low Voltage (Bassa tensione morsetto 33)	P 9.5.3.3 T34 Low Voltage (Bassa tensione morsetto 34)	P 9.5.3.5 T34 Low Current (Corrente bassa morsetto 34)	P 9.4.4.2 T18 Low Frequency (Frequenza bassa morsetto 18)
P2=(Valore di ingresso massimo, valore di riferimento massimo)				
Valore di riferimento massimo	P 9.5.2.6 T33 High Ref./ Feedb. Value (Rif. alto/ val. retroaz. morsetto 33)	P 9.5.3.6 T34 High Ref./ Feedb. Value (Rif. alto/ val. retroaz. morsetto 34)	P 9.5.3.6 T34 High Ref./ Feedb. Value (Rif. alto/ val. retroaz. morsetto 34)	P 9.4.4.3 T18 High Ref./ Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 18)
Valore di ingresso massimo	P 9.5.2.2 T33 High Voltage (Alta tensione morsetto 33)	P 9.5.3.2 T34 High Voltage (Alta tensione morsetto 34)	P 9.5.3.4 T34 High Current (Corrente alta morsetto 34)	P 9.4.4.1 T18 High Frequency (Frequenza alta morsetto 18)

5.6.5 Banda morta intorno allo zero

In alcuni casi, il riferimento (di rado anche la retroazione) deve avere una banda morta intorno allo 0 per garantire che la macchina venga arrestata quando il riferimento è vicino allo 0.

Per attivare la banda morta e impostare la quantità di banda morta, eseguire quanto segue:

- Impostare il valore di riferimento minimo (vedere la tabella in [Tabella 16](#) per il parametro rilevante) o il valore di riferimento massimo a 0. In altre parole, P1 o P2 devono trovarsi sull'asse X nella figura seguente.
- Accertarsi che entrambi i punti che definiscono il grafico della messa in scala si trovino nello stesso quadrante.

P1 o P2 definiscono le dimensioni della banda morta come mostrato nella figura seguente.

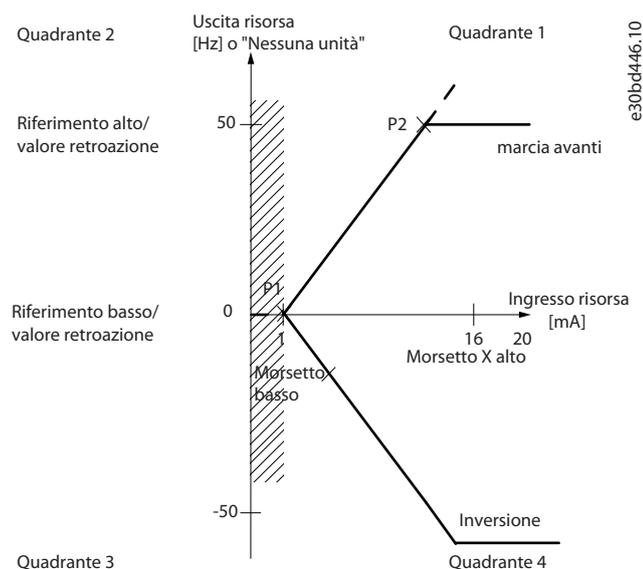
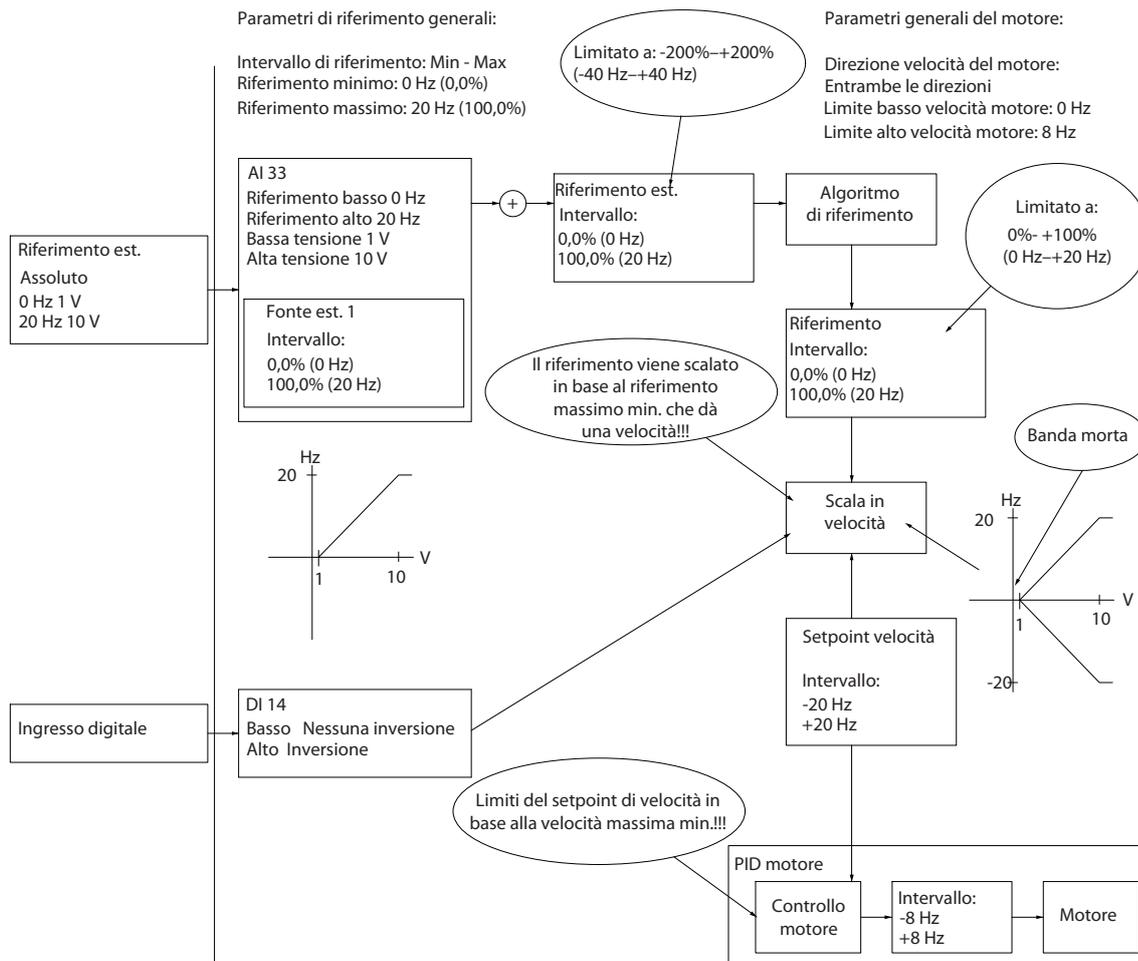


Illustrazione 35: Dimensioni della banda morta

Caso 1: Riferimento positivo con banda morta, ingresso digitale per attivare l'inversione, parte I

La figura seguente mostra l'azione di blocco dell'ingresso di riferimento con limiti all'interno dei limiti da minimo a massimo.

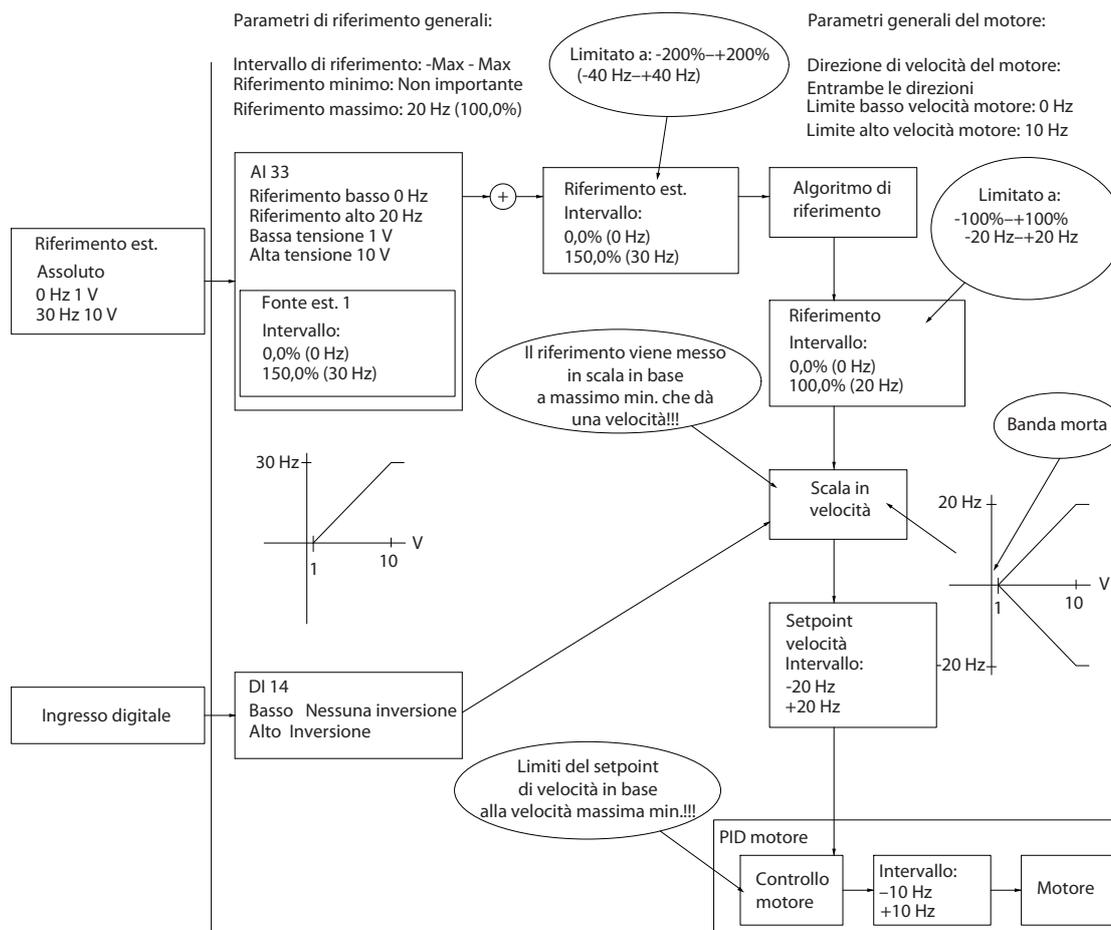


e30bk092.10

Illustrazione 36: Blocco dell'ingresso di riferimento con limiti all'interno di minimo - massimo

Caso 2: Riferimento positivo con banda morta, ingresso digitale per attivare l'inversione, parte II

La figura seguente mostra come l'ingresso di riferimento con limiti al di fuori dei limiti da -massimo a +massimo si blocchi a limiti basso e alto dell'ingresso prima di essere aggiunto al riferimento esterno, e come il riferimento esterno sia bloccato da -massimo a +massimo dall'algoritmo di riferimento.



e=30bk093.10

Illustrazione 37: Blocco dell'ingresso di riferimento con limiti al di fuori di -massimo - +massimo

6 Configurazioni RS485

6.1 Installazione e impostazione dell'RS485

L'RS485 è un'interfaccia bus a due fili, compatibile con topologia di rete multi-drop. I nodi possono essere collegati come un bus oppure tramite cavi di discesa da una linea dorsale comune. A un segmento di rete possono essere collegati fino a 32 nodi. I ripetitori separano i vari segmenti di rete, vedere la figura seguente.

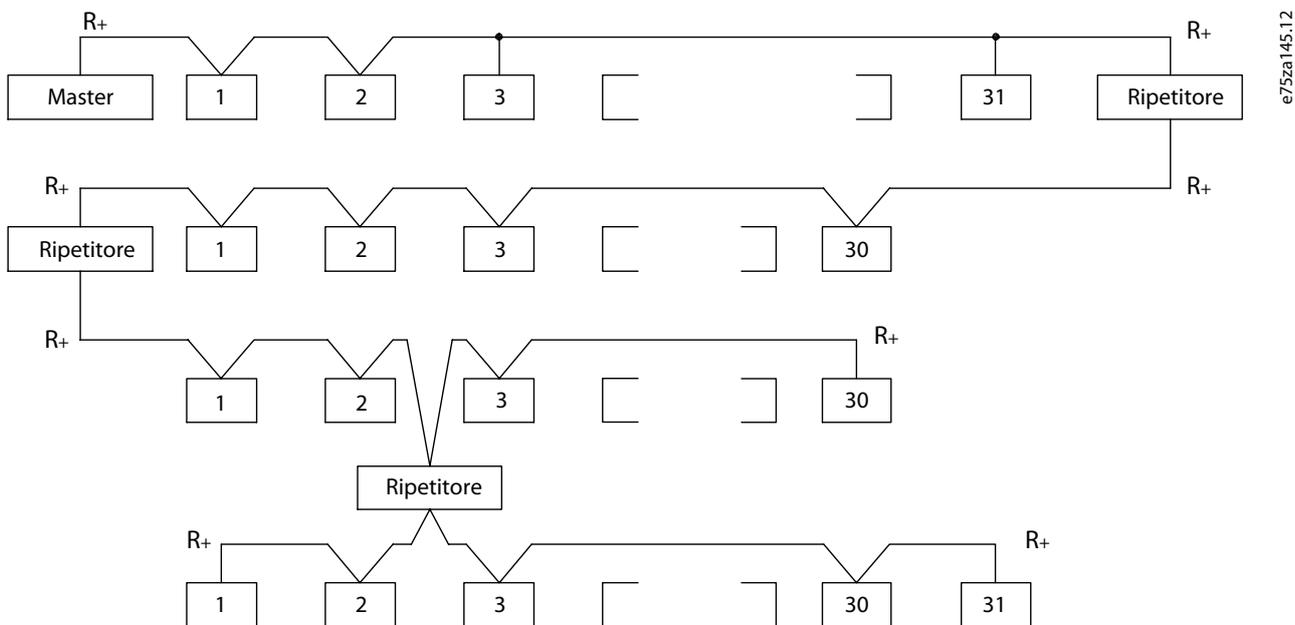


Illustrazione 38: Interfaccia bus RS485

NOTA

Ciascun ripetitore funziona come un nodo all'interno del segmento nel quale è installato. Ogni nodo collegato all'interno di una data rete deve avere un indirizzo nodo unico attraverso tutti i segmenti.

Terminare entrambe le estremità di ogni segmento utilizzando l'interruttore di terminazione (S801) dei convertitori di frequenza oppure una rete resistiva polarizzata di terminazione. Utilizzare sempre un doppino intrecciato schermato (STP) per il cablaggio del bus e attenersi alle buone prassi di installazione.

È importante assicurare un collegamento a massa a bassa impedenza dello schermo in corrispondenza di ogni nodo, anche alle alte frequenze. Pertanto, collegare a terra un'ampia superficie dello schermo, per esempio mediante un pressacavo o un passacavo conduttivo. Talvolta si rende necessario utilizzare cavi di equalizzazione del potenziale per mantenere lo stesso potenziale di terra in tutta la rete, soprattutto negli impianti in cui sono presenti cavi lunghi.

Per prevenire un disadattamento d'impedenza, utilizzare sempre lo stesso tipo di cavo in tutta la rete. Quando si collega un motore al convertitore di frequenza utilizzare sempre un cavo motore schermato.

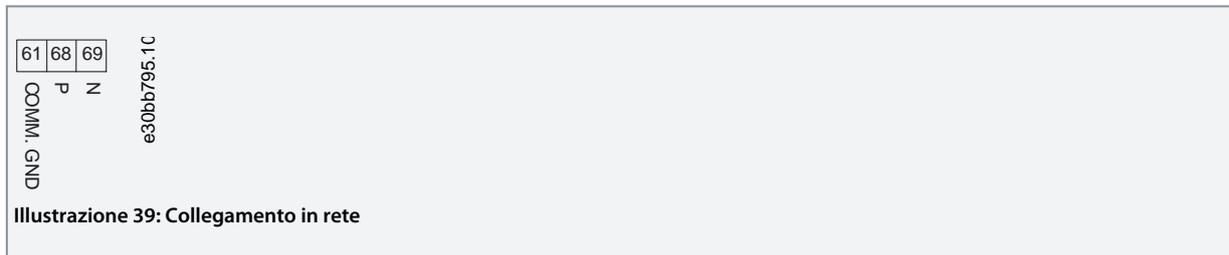
Tabella 12: Specifiche dei cavi

Cavo	Doppino intrecciato schermato (STP)
Impedenza [Ω]	120
Lunghezza del cavo [m (piedi)]	Al massimo 1.200 (3.937) (comprese le derivazioni). Al massimo 500 (1.640) da stazione a stazione.

6.1.1 Collegamento del convertitore di frequenza alla rete RS485

Procedura

1. Collegare i fili di segnale al morsetto 68 (P+) e al morsetto 69 (N-) sulla scheda di controllo principale del convertitore di frequenza.



2. Collegare lo schermo del cavo ai pressacavi.

NOTA

Per ridurre il disturbo tra i conduttori, utilizzare doppiini intrecciati schermati.

6.1.2 Configurazione hardware

Per terminare il bus RS485 usare l'interruttore di terminazione sulla scheda di controllo principale del convertitore di frequenza.

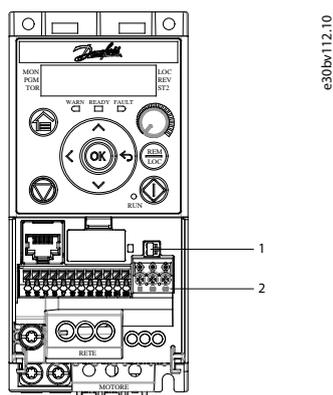


Illustrazione 40: Impostazione di fabbrica dell'interruttore di terminazione

Tabella 13: Tabella legenda

Legenda	Descrizione
1	Interruttore di terminazione RS485 (ON=RS485 terminato, OFF=aperto)
2	Morsetti RS485

L'impostazione di fabbrica per l'interruttore è OFF.

6.1.3 Impostazione parametri per la comunicazione RS485

Tabella 14: Impostazione parametri comunicazione RS485

Parametro	Funzione
P 10.1.1 Protocol (Protocollo)	Selezionare il protocollo dell'applicazione da utilizzare sull'interfaccia RS485.
P 10.1.2 Address (Indirizzo)	Impostare l'indirizzo nodo.

Parametro	Funzione
	<p style="text-align: center;">N O T A</p> <p>L'intervallo di indirizzi dipende dal protocollo selezionato in <i>P 10.1.1 Protocol</i> (Protocollo).</p>
<i>P 10.1.3 Baud rate</i>	<p>Imposta il baud rate.</p> <p style="text-align: center;">N O T A</p> <p>Il baud rate predefinito dipende dal protocollo selezionato in <i>P 10.1.1 Protocol</i> (Protocollo).</p>
<i>P 10.1.4 Parity / Stop Bits (Parità/bit di stop)</i>	<p>Imposta la parità e il numero di bit di stop.</p> <p style="text-align: center;">N O T A</p> <p>La selezione predefinita dipende dal protocollo selezionato in <i>P 10.1.1 Protocol</i> (Protocollo).</p>
<i>P 10.1.6 Minimum Response Delay (Ritardo minimo risposta)</i>	<p>Specifica un tempo di ritardo minimo tra la ricezione di una richiesta e la trasmissione di una risposta. La funzione è destinata a superare i tempi di attesa del modem.</p>
<i>P 10.1.5 Maximum Response Delay (Ritardo massimo risposta)</i>	<p>Specifica un tempo di ritardo massimo tra la trasmissione di una richiesta e la ricezione di una risposta.</p>

6.1.4 Precauzioni EMC

Per ottenere un funzionamento della rete RS485 privo di interferenze, consiglia le seguenti precauzioni EMC.

N O T A
<p>Rispettare sempre le norme nazionali e locali in materia, ad esempio quelle riguardanti il collegamento della messa a terra di protezione. Un collegamento a terra non corretto può provocare una degradazione della comunicazione e danni all'apparecchiatura. Tenere il cavo di comunicazione RS485 lontano dai cavi motore e della resistenza di frenatura al fine di evitare l'accoppiamento di disturbi ad alta frequenza tra i cavi. Normalmente è sufficiente una distanza di 200 mm (8 pollici). Mantenere la massima distanza possibile tra i cavi, in particolare quando sono posati in parallelo per lunghe distanze. Quando la posa incrociata è inevitabile, il cavo RS485 deve incrociare i cavi motore e i cavi della resistenza di frenatura con un angolo di 90°.</p>

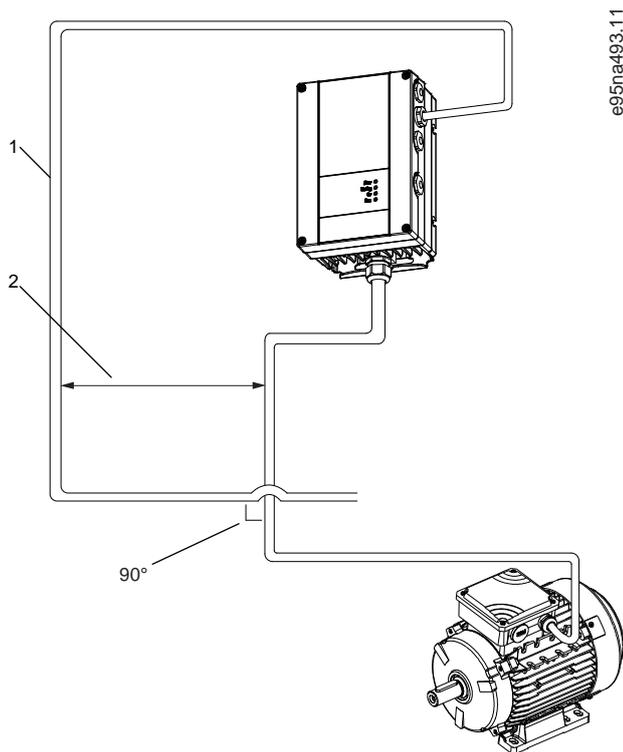


Illustrazione 41: Distanza minima tra i cavi di comunicazione e i cavi di potenza

1	Cavo bus di campo
2	Distanza minima 200 mm (8 pollici)

6.1.5 Panoramica del protocollo FC

Il protocollo FC, chiamato anche bus FC o bus Standard, è il bus di campo standard Danfoss. Definisce una tecnica di accesso secondo il principio master/follower per comunicazioni tramite un bus di campo.

Un master e un numero massimo di 126 follower possono essere collegati al bus. I singoli follower vengono selezionati dal master tramite un carattere di indirizzo nel telegramma. Un follower non può mai trasmettere senza essere prima attivato a tale scopo, e un trasferimento diretto di telegrammi tra i singoli follower non è possibile. Le comunicazioni avvengono in modalità half duplex.

La funzione master non può essere trasferita a un altro nodo (sistema a master singolo).

Il livello fisico è RS485, quindi utilizza la porta RS485 integrata nel convertitore di frequenza. Il protocollo FC supporta diversi formati di telegramma:

- Un formato breve a 8 byte per i dati di processo.
- Un formato lungo a 16 byte che comprende anche un canale parametri.
- Un formato utilizzato per testi.

Il protocollo FC consente l'accesso alla parola di controllo e al riferimento bus del convertitore di frequenza.

La parola di controllo consente al master di controllare varie funzioni importanti del convertitore di frequenza:

- Avvio.
- Arresto del convertitore di frequenza in vari modi:
 - Arresto a ruota libera.
 - Arresto rapido.
 - Arresto freno CC.
 - Arresto normale (rampa).
- Ripristino dopo uno scatto in caso di guasto.
- Funzionamento a varie velocità preimpostate.
- Marcia in senso inverso.

- Modifica del setup attivo.
- Controllo dei due relè integrati nel convertitore di frequenza.

Il riferimento bus è generalmente usato per il controllo di velocità. È anche possibile accedere ai parametri, leggere i loro valori e dove possibile, modificarli. Accedendo ai parametri è possibile una serie di opzioni di controllo, come il controllo del setpoint del convertitore di frequenza quando viene utilizzato il controllore PI interno.

6.1.5.1 Struttura frame messaggio protocollo FC

6.1.5.1.1 Contenuto di un carattere (byte)

Ogni carattere trasmesso inizia con un bit di start. In seguito sono trasmessi 8 bit di dati, corrispondenti a un byte. Ogni carattere è verificato tramite un bit di parità. Questo bit è impostato su 1 quando raggiunge la parità. La parità si ottiene in presenza di un numero pari di 1 s negli 8 bit di dati e nel bit di parità nel totale. Un carattere è completato da un bit di stop, formato complessivamente da 11 bit.

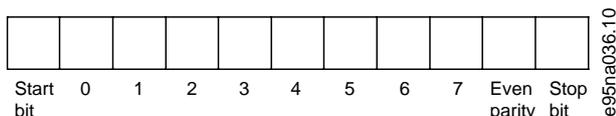


Illustrazione 42: Contenuto di un carattere

6.1.5.1.2 Struttura del telegramma

Ogni telegramma ha la seguente struttura:

- Carattere di start (STX) = 02 hex.
- Byte che indica la lunghezza del telegramma (LGE).
- Byte che indica l'indirizzo (ADR) del convertitore di frequenza.

Seguono numerosi byte di dati (variabili in base al tipo di telegramma).

Il telegramma termina con un byte di controllo dati (BCC).



Illustrazione 43: Struttura del telegramma

6.1.5.1.3 Lunghezza del telegramma (LGE)

La lunghezza del telegramma è costituita dal numero di byte di dati, più il byte indirizzo ADR più il byte di controllo dati BCC.

Tabella 15: Lunghezza di telegrammi

4 byte di dati	LGE = 4+1+1 = 6 byte
12 byte di dati	LGE = 12+1+1 = 14 byte
Telegrammi contenenti testo	10 ⁽¹⁾ + n byte

¹ Il valore 10 rappresenta i caratteri fissi, mentre n è variabile (in funzione della lunghezza del testo).

6.1.5.1.4 Indirizzo convertitore di frequenza (ADR)

Formato indirizzo 1-126:

- Bit 7 = 1 (formato indirizzi 1-126 attivo).
- Bit 0-6 = indirizzo convertitore di frequenza 1-126.
- Bit 0-6 = 0 broadcast.

Il follower restituisce il byte di indirizzo al master senza variazioni nel telegramma di risposta.

6.1.5.1.5 Byte di controllo dati (BCC)

La checksum viene calcolata come una funzione XOR. Prima che venga ricevuto il primo byte nel telegramma, la checksum calcolata è 0.

6.1.5.1.6 Il campo dati

La struttura dei blocchi di dati dipende dal tipo di telegramma. Esistono tre tipi di telegramma, utilizzati sia per la funzione di controllo (master->follower) che di risposta (follower->master).

I tre tipi di telegrammi sono:

- Blocco processo (PCD)
- Blocco parametri.
- Blocco di testo.

Blocco processo (PCD).

Il PCD è costituito da un blocco di dati di 4 byte (due parole) e contiene:

- Parola di controllo e valore di riferimento (dal master al follower).
- La parola di stato e la frequenza di uscita attuale (dal follower al master).

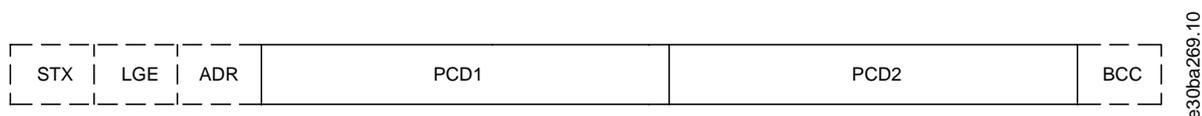


Illustrazione 44: Blocco processo

Blocco parametri

Il blocco parametri, usato per la trasmissione dei parametri fra master e follower. Il blocco di dati è costituito da 12 byte (sei parole) e contiene anche il blocco di processo.

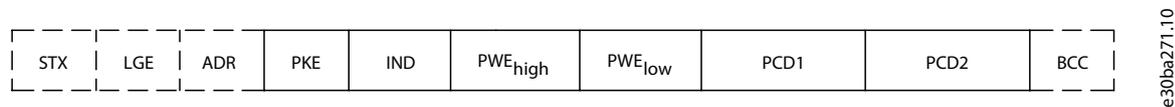


Illustrazione 45: Blocco parametri

Blocco di testo

Il blocco di testo è utilizzato per leggere o scrivere testi mediante il blocco di dati.

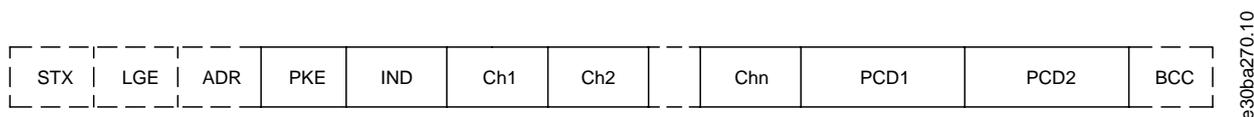


Illustrazione 46: Blocco di testo

6.1.5.1.7 Il campo PKE

Il campo PKE contiene due campi secondari:

- Comando relativo ai parametri e risposta (AK)
- Numeri dei parametri (PNU)

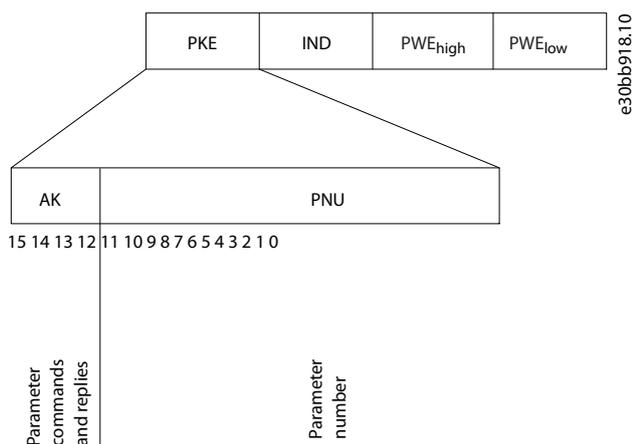


Illustrazione 47: Campo PKE

I bit 12–15 trasferiscono i comandi relativi ai parametri dal master al follower e restituiscono le risposte elaborate dal follower al master.

Tabella 16: Comandi relativi ai parametri

Comandi relativi ai parametri master->follower				
Numero di bit				Comando relativo ai parametri
15	14	13	12	
0	0	0	0	Nessun comando.
0	0	0	1	Lettura valore del parametro.
0	0	1	0	Scrittura valore del parametro nella RAM (parola).
0	0	1	1	Scrittura valore del parametro nella RAM (parola doppia).
1	1	0	1	Scrittura valore del parametro nella RAM e nella EEPROM (parola doppia).
1	1	1	0	Scrittura valore del parametro nella RAM e nella EEPROM (parola).
1	1	1	1	Lettura testo.

Tabella 17: Risposta

Risposta follower->master				
Numero di bit				Risposta
15	14	13	12	
0	0	0	0	Nessuna risposta.
0	0	0	1	Valore di parametro trasmesso (parola).
0	0	1	0	Valore di parametro trasmesso (parola doppia).
0	1	1	1	Impossibile eseguire il comando.
1	1	1	1	Testo trasmesso.

Se il comando non può essere eseguito, il follower invia la risposta *0111 Command cannot be performed* (Impossibile eseguire il comando) ed emette i messaggi di errore riportati nella tabella seguente.

Tabella 18: Rapporto follower

Codice di guasto	Specifica FC
0	Numero parametro non consentito.
1	Il parametro non può essere modificato.
2	Limiti superiore o inferiore superati.
3	Indice secondario corrotto.
4	Nessun array.
5	Tipo di dati errato.
6	Non utilizzato.
7	Non utilizzato.
9	Elemento descrittivo non disponibile.
11	Nessun accesso scrittura parametro.
15	Nessun testo disponibile.
17	Non applicabile quando in funzione.
18	Altri errori.
100	–
> 100	–
130	Nessun accesso al bus per questo parametro.
131	Ripristino setup di fabbrica impossibile.
132	Nessun accesso al pannello di controllo.
252	Visualizzatore sconosciuto.
253	Richiesta non supportata.
254	Attributo sconosciuto.
255	Nessun errore.

6.1.5.1.8 Numero di parametro (PNU)

I bit 0-11 trasmettono i numeri dei parametri. Il numero di parametro è l'identificatore univoco di un parametro per i registri mod-bus. Per esempio, considerare la scrittura su *P 5.4.2 Operation Mode* (Modo operativo), il registro è 1000. Il registro è il numero di parametro * 100. In *P 5.4.2 Operation Mode* (Modo operativo), il numero di parametro è 100. Per ulteriori informazioni sul numero di parametro, vedere [7.1 Lettura della tabella dei parametri](#).

6.1.5.1.9 Indice (IND)

L'indice è usato insieme al numero di parametro per un accesso di lettura/scrittura ai parametri con un indice, ad esempio, il *P 6.1.1 Latest Fault Number* (Numero ultimo guasto). L'indice consiste di 2 byte: un byte basso e un byte alto. Solo il byte basso è utilizzato come indice.

6.1.5.1.10 Valore del parametro (PWE)

Il blocco del valore di parametro consiste di due parole (4 byte) e il valore dipende dal comando definito (AK). Il master richiede un valore di parametro quando il blocco PWE non contiene alcun valore. Per cambiare un valore di parametro (scrittura), scrivere il nuovo valore nel blocco PWE e inviarlo dal master al follower.

Se il follower risponde alla richiesta del parametro (comando di lettura), il valore del parametro corrente nel blocco PWE è trasmesso e rinviato al master. Questo parametro contiene vari dati possibili, ad esempio, seleziona il valore dei dati inserendolo nel blocco PWE. La comunicazione seriale è in grado di leggere solo i parametri contenenti il tipo di dati 9 (stringa di testo).

Da P 6.7.1 FC Type (Tipo FC) a P 6.7.9 Power Card Serial Number (Numero seriale scheda di potenza) contengono il tipo di dati 9. Ad esempio, leggere le dimensioni dell'unità e l'intervallo della tensione di rete nel P 6.7.1 FC Type (Tipo FC). Quando viene trasmessa una stringa di testo (lettura), la lunghezza del telegramma e dei testi è variabile. La lunghezza del telegramma è definita nel secondo byte del telegramma (LGE). Quando si trasmettono testi, il carattere indice indica se si tratta di un comando di lettura o di scrittura. Per leggere un testo mediante il blocco PWE, impostare il comando relativo ai parametri (AK) su F esadecimale. Il carattere indice del byte alto deve essere 4.

6.1.5.1.11 Tipi di dati supportati dal convertitore di frequenza

Tabella 19: Tipi di dati

Tipi di dati	Descrizione
3	Numero intero 16
4	Numero intero 32
5	Senza firma 8 ⁽¹⁾
6	Senza firma 16 ⁽¹⁾
7	Senza firma 32 ⁽¹⁾
9	Stringa di testo
10	Stringa di byte
13	Differenza di tempo
33	Riservato
35	Sequenza di bit

¹ Senza firma significa che il telegramma non contiene alcun segno operativo.

6.1.5.1.12 Conversione

La Guida alla Programmazione contiene le descrizioni degli attributi di ciascun parametro. I valori dei parametri vengono trasferiti solo come numeri interi. I fattori di conversione sono utilizzati per trasmettere i decimali.

P 5.8.3 Motor Speed Low Limit [Hz] (Limite basso velocità motore [Hz]) ha un fattore di conversione di 0,1. Per preimpostare la frequenza minima a 10 Hz, trasmettere il valore 100. Un fattore di conversione di 0,1 significa che il valore trasmesso è moltiplicato per 0,1. Il valore 100 è quindi percepito come 10,0.

Tabella 20: Conversione

Indice di conversione	Fattore di conversione
74	3600
2	100
1	10
0	1
-1	0,1
-2	0,01

Indice di conversione	Fattore di conversione
-3	0,001
-4	0,0001
-5	0,00001

6.1.5.1.13 Parole di processo (PCD)

Il blocco delle parole di processo è diviso in due blocchi di 16 bit, che si presentano sempre nella sequenza definita.

Tabella 21: Parole di processo (PCD)

PCD 1	PCD 2
Telegramma di controllo (master->parola di controllo follower)	Valore di riferimento
Telegramma di controllo (follower->master) parola di stato	Frequenza di uscita attuale

6.1.5.2 Esempi

Numero di parametro: I bit 0-11 trasmettono i numeri dei parametri. Per ulteriori informazioni sul numero di parametro, vedere [7.1 Lettura della tabella dei parametri](#). Ad esempio, per *P 5.4.2 Operation Mode* (Modo operativo) il numero di parametro è 100.

6.1.5.2.1 Scrittura di un valore di parametro

Modificare *P 5.8.2 Motor Speed High Limit [Hz]* (Limite alto velocità motore [Hz]) a 100 Hz.

Scrivere i dati nella EEPROM.

PKE = E19E esad - Scrittura parola singola nel *P 5.8.2 Motor Speed High Limit [Hz]* (Limite alto velocità motore [Hz]). Il numero di parametro è 414.

- IND = 0000 hex.
- PWE_{HIGH} = 0000 hex.
- PWE_{LOW} = 03E8 hex.

Valore dei dati 1000, corrispondente a 100 Hz, vedere [6.1.5.1.12 Conversione](#).

Il telegramma ha l'aspetto della seguente illustrazione.

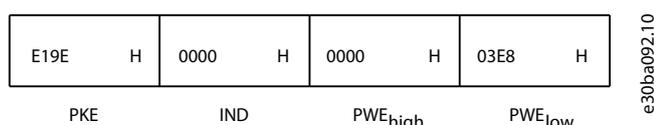


Illustrazione 48: Telegramma

NOTA

P 5.8.2 Motor Speed High Limit [Hz] (Limite alto velocità motore [Hz]) è una parola singola e il comando relativo ai parametri per la scrittura nell'EEPROM è E. *P 5.8.2 Motor Speed High Limit [Hz]* (Limite alto velocità motore [Hz]) è 19E in esadecimale. Il numero di parametro è 414.

La risposta dal follower al master è mostrata nella figura seguente.

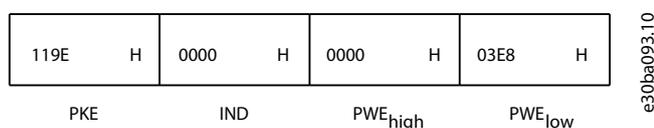


Illustrazione 49: Risposta dal master

6.1.5.2.2 Lettura di un valore del parametro

Leggere il valore in *P 5.5.4.2 Ramp 1 Ramp Up Time* (Rampa 1 tempo di accel.).

PKE = 1155 hex - Lettura valore del parametro in *P 5.5.4.2 Ramp 1 Ramp Up Time* (Rampa 1 tempo di accel.). Il numero di parametro è 341.

- IND = 0000 hex.
- PWE_{HIGH} = 0000 hex.
- PWE_{LOW} = 0000 hex.

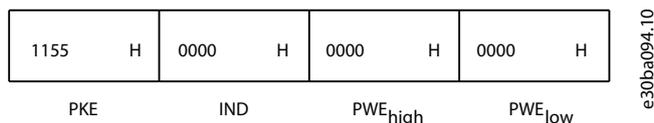


Illustrazione 50: Telegramma

Se il valore in *P 5.5.4.2 Ramp 1 Ramp Up Time* (Rampa 1 tempo di accel.) è 10 s, la risposta dal follower al master viene mostrata nella figura seguente.

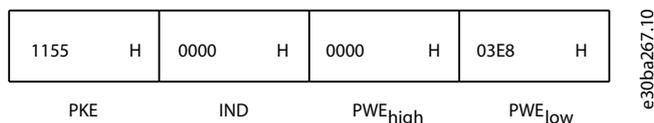


Illustrazione 51: Risposta

3E8 hex corrisponde a 1.000 decimale. L'indice di conversione per *P 5.5.4.2 Ramp 1 Ramp Up Time* (Rampa 1 tempo di accel.) è -2, vale a dire 0,01.

P 5.5.4.2 Ramp 1 Ramp Up Time (Rampa 1 tempo di accel.) è del tipo senza segno 32. Il numero di parametro è 341.

6.1.6 Modbus RTU

Conoscenze premesse

Danfoss presuppone che il controllore installato supporti le interfacce descritte nel presente manuale e che vengano osservati scrupolosamente tutti i requisiti richiesti dal controllore nonché dal convertitore di frequenza. Il Modbus RTU (Remote Terminal Unit) integrato è progettato per comunicare con qualsiasi controllore che supporta le interfacce definite nella presente guida. Si presuppone che l'utente abbia piena conoscenza delle capacità e dei limiti del controllore.

Panoramica Modbus RTU

Indipendentemente dal tipo di reti di comunicazione fisiche, la presente sezione descrive il processo che un controllore utilizza per richiedere l'accesso a un altro dispositivo. Ciò include il modo in cui il Modbus RTU risponderà a richieste da un altro dispositivo e il modo in cui gli errori verranno rilevati e segnalati. Stabilisce anche un formato comune per il layout e i contenuti dei campi dei telegrammi.

Durante le comunicazioni su una rete Modbus RTU, il protocollo:

- Determina il modo in cui ogni controllore rileva l'indirizzo di dispositivo.
- Riconosce un telegramma indirizzato a esso.
- Determina quali azioni eseguire.
- Estrae dati o altre informazioni contenuti nel telegramma.

Se è necessaria una risposta, il controllore crea il telegramma di risposta e lo invia. I controllori comunicano utilizzando una tecnica master/follower nella quale solo il master può iniziare le transazioni (chiamate interrogazioni). I follower rispondono fornendo al master i dati richiesti oppure eseguendo l'azione richiesta nell'interrogazione. Il master può indirizzare dei follower individuali oppure iniziare un telegramma di broadcast a tutti gli follower. I follower restituiscono una risposta alle interrogazioni indirizzate a loro individualmente. Non vengono restituite risposte alle interrogazioni broadcast dal master.

Il protocollo Modbus RTU stabilisce il formato per l'interrogazione del master fornendo le informazioni seguenti:

- L'indirizzo del dispositivo (o broadcast).
- Un codice di funzione che definisce un'azione richiesta.
- Qualsiasi dato da inviare.
- Un campo di controllo degli errori.

Il telegramma di risposta del dispositivo follower è costruito anche usando il protocollo Modbus. Contiene campi che confermano l'azione adottata, eventuali dati da restituire e un campo per il controllo degli errori. Se si verifica un errore nella ricezione del telegramma o se il follower non è in grado di effettuare l'azione richiesta, il follower genera un messaggio di errore e lo invia. In alternativa, si verifica un timeout.

6.1.6.1 Convertitore di frequenza con Modbus RTU

Il convertitore di frequenza comunica nel formato Modbus RTU tramite l'interfaccia RS485 incorporata. Modbus RTU consente l'accesso alla parola di controllo e al riferimento bus del convertitore di frequenza.

La parola di controllo consente al master Modbus di controllare varie funzioni importanti del convertitore di frequenza:

- Avvio.
- Diversi arresti:
 - Arresto a ruota libera.
 - Arresto rapido.
 - Arresto freno CC.
 - Arresto normale (rampa).
- Ripristino dopo uno scatto in caso di guasto.
- Funzionamento a varie velocità preimpostate.
- Marcia in senso inverso.
- Modifica del setup attivo.
- Controllo del relè incorporato del convertitore di frequenza.

Il riferimento bus è generalmente usato per il controllo di velocità. È anche possibile accedere ai parametri, leggere i loro valori e, dove possibile, modificarli. Accedendo ai parametri è possibile una serie di opzioni di controllo, come il controllo del setpoint del convertitore di frequenza quando viene utilizzato il controllore PI interno.

6.1.6.2 Configurazione della rete

Per abilitare il protocollo FC per il convertitore di frequenza impostare i seguenti parametri.

Tabella 22: Parametri per abilitare il protocollo

Parametro	Impostazione
P 10.1.1 Protocollo	Modbus
P 10.1.2 Indirizzo	1–247
P 10.1.3 Baud rate	2400–115200
P 10.1.4 Bit di parità/stop	Parità pari, 1 bit di stop (default)

6.1.6.3 Struttura frame messaggio Modbus RTU

6.1.6.3.1 Formato byte messaggio Modbus RTU

I controllori sono impostati per comunicare sulla rete Modbus usando la modalità RTU (Remote Terminal Unit), con ogni byte nel telegramma contenente due caratteri esadecimali a 4 bit. Il formato per ogni byte è mostrato nelle tabelle seguenti.

Tabella 23: Formato per ciascun byte

Bit di start	Byte dati	Stop/parità	Arresto

Tabella 24: Dettagli relativi ai byte

Sistema di codifica	8 bit binario, esadecimale 0–9, A–F.
---------------------	--------------------------------------

	Due caratteri esadecimale contenuti in ogni campo a 8 bit del telegramma.
Bit per byte	<ul style="list-style-type: none"> • 1 bit di start. • 8 bit dati, bit meno significativo inviato per primo. • 1 bit per parità pari/dispari; nessun bit per nessuna parità. • 1 bit di stop se si utilizza parità; 2 bit in caso di nessuna parità.
Campo di controllo errori	Controllo di ridondanza ciclica (CRC).

6.1.6.3.2 Struttura del telegramma Modbus RTU

Il dispositivo trasmittente inserisce un telegramma Modbus RTU in un telaio con un punto di inizio e di fine noti. Questo consente ai dispositivi riceventi di iniziare all'inizio del telegramma, leggere la porzione di indirizzo, determinare quale è il dispositivo di destinazione (o tutti i dispositivi, se il telegramma viene inviato in broadcast) e riconoscere quando il telegramma è stato completato. I telegrammi parziali vengono rilevati e di conseguenza vengono impostati gli errori. I caratteri per la trasmissione devono essere in formato esadecimale 00–FF in ogni campo. Il convertitore di frequenza monitora continuamente il bus di rete, anche durante gli intervalli silenti. Quando viene ricevuto il primo campo (il campo di indirizzo) ogni convertitore di frequenza o dispositivo lo decodifica al fine di stabilire il dispositivo indirizzato. I telegrammi Modbus RTU con indirizzo 0 sono telegrammi broadcast. Non è consentita alcuna risposta a telegrammi di broadcast. Un telaio telegramma tipico è mostrato nella tabella seguente.

Tabella 25: Tipica struttura del telegramma Modbus RTU

Start	Indirizzo	Funzione	Dati	Controllo CRC	Fine
T1-T2-T3- T4	8 bit	8 bit	N x 8 bit	16 bit	T1-T2-T3- T4

6.1.6.3.3 Campo Start/Stop

I telegrammi iniziano con una pausa di almeno 3,5 intervalli di carattere. Il periodo silente è implementato come un multiplo di intervalli di caratteri al baud rate della rete selezionato (mostrato come Start T1-T2-T3-T4). Il primo campo che deve essere trasmesso è l'indirizzo del dispositivo. In seguito all'ultimo carattere trasmesso, un periodo simile di almeno 3,5 intervalli di carattere segna la fine del telegramma. Dopo questo periodo può iniziare un nuovo telegramma.

Trasmettere l'intero telaio del telegramma come un flusso continuo. Se si verifica una pausa di oltre 1,5 caratteri prima che il telaio sia completato, il dispositivo ricevente cancella il telegramma incompleto e presume che il byte successivo sarà il campo di indirizzo di un nuovo telegramma. Allo stesso modo, se un nuovo telegramma inizia prima di 3,5 intervalli di caratteri dopo un telegramma precedente, il dispositivo ricevente lo considera una continuazione di quest'ultimo. Ciò provoca una temporizzazione (nessuna risposta dal follower), poiché il valore nel campo CRC finale non è valido per i telegrammi combinati.

6.1.6.3.4 Campo di indirizzo

Il campo di indirizzo di un telaio telegramma contiene 8 bit. Gli indirizzi validi del follower sono compresi nell'intervallo 0–247 decimale. Al singolo dispositivo follower vengono assegnati indirizzi tra 1 e 247. Il valore 0 è riservato per il modo broadcast, riconosciuto da tutti i follower. Un master indirizza un follower inserendo l'indirizzo follower nel campo di indirizzo del telegramma. Quando il follower invia la sua risposta, colloca il proprio indirizzo in questo campo di indirizzo per segnalare al master quale follower sta rispondendo.

6.1.6.3.5 Campo funzione

Il campo funzione di un telaio telegramma contiene 8 bit. I codici validi sono compresi nell'intervallo tra 1 e FF. I campi funzione sono usati per la trasmissione di telegrammi tra master e follower. Quando un telegramma viene inviato da un master a un dispositivo follower, il campo del codice funzione segnala al follower che tipo di azione deve effettuare. Quando il follower risponde al master, usa il campo codice funzione per indicare una risposta normale (senza errori) oppure per indicare che si è verificato un errore (risposta di eccezione).

Per una risposta normale, il follower restituisce semplicemente il codice funzione originale. Per una risposta di eccezione, il follower restituisce un codice che è equivalente al codice funzione originale con il suo bit più significativo impostato su 1 logico. Inoltre il follower colloca un codice unico nel campo dati del telegramma di risposta. Questo codice segnala al master il tipo di errore che si è verificato oppure la ragione dell'eccezione. Fare riferimento anche al [6.2.2 Codici funzione supportati da Modbus RTU](#) e al [6.2.3 Codici di eccezione Modbus](#).

6.1.6.3.6 Campo dati

Il campo dati è costruito usando serie di due cifre esadecimali nell'intervallo compreso tra 00 e FF esadecimale. Queste cifre sono costituite da un carattere RTU. Il campo dati di telegrammi inviati da un master a un dispositivo follower contiene ulteriori informazioni che il follower deve usare per effettuare l'intervento previsto.

Le informazioni possono includere elementi come:

- indirizzi di bobina o di registro;
- quantità di elementi da gestire;
- conteggio dei byte di dati effettivi nel campo.

6.1.6.3.7 Campo di controllo CRC

I telegrammi includono un campo per il controllo degli errori basato sul metodo di un controllo di ridondanza ciclica (CRC). Il campo CRC controlla i contenuti dell'intero telegramma. Viene applicato indipendentemente da qualsiasi metodo di controllo parità per i caratteri individuali del telegramma. Il dispositivo trasmittente calcola il valore CRC e, quindi, aggiunge il CRC come ultimo campo nel telegramma. Il dispositivo ricevente ricalcola un CRC durante la ricezione del telegramma e confronta il valore calcolato con il valore effettivo ricevuto nel campo CRC. Nel timeout del bus risultano due valori diversi. Il campo per il controllo degli errori contiene un valore binario a 16 bit implementato come due byte a 8 bit. Dopo l'implementazione, il byte di ordine inferiore del campo viene aggiunto per primo, seguito dal byte di ordine superiore. Il byte di ordine superiore CRC è l'ultimo byte inviato nel telegramma.

6.1.6.3.8 Indirizzamento del registro di bobina

6.1.6.3.8.1 Introduzione

In Modbus, tutti i dati sono organizzati in bobine e registri di mantenimento. Le bobine gestiscono un singolo bit, mentre i registri di mantenimento gestiscono una parola a 2 byte (vale a dire 16 bit). Tutti gli indirizzi di dati nei telegrammi Modbus sono riferiti allo 0. Alla prima occorrenza di un elemento dati viene assegnato l'indirizzo dell'elemento numero 0. Per esempio: la bobina nota come bobina 1 in un controllore programmabile viene indirizzata come bobina 0000 nel campo di indirizzo dati di un telegramma Modbus. La bobina 127 in codice decimale viene indirizzata come bobina 007Ehex (126 in codice decimale).

Il registro di mantenimento 40001 viene indirizzato come registro 0000 nel campo di indirizzo dati del telegramma. Il campo codice funzione specifica già un funzionamento 'registro di mantenimento'. Pertanto il riferimento 4XXXX è implicito. Il registro di mantenimento 40108 viene indirizzato come registro 006Bhex (107 in codice decimale).

6.1.6.3.8.2 Registro bobina

Tabella 26: Registro bobina

Numero di bobina	Descrizione	Direzione del segnale
1–16	Parola di controllo del convertitore di frequenza.	Da master a follower
17–32	Velocità del convertitore di frequenza o intervallo di riferimento setpoint 0x0 – 0xFFFF (-200% ... ~200%).	Da master a follower
33–48	Parola di stato del convertitore di frequenza.	Da follower a master
49–64	Modalità ad anello aperto: frequenza di uscita del convertitore di frequenza. Modalità ad anello chiuso: segnale di retroazione del convertitore di frequenza.	Da follower a master
65	Controllo di scrittura parametro (da master a follower).	Da master a follower
	0 = Le modifiche ai parametri vengono memorizzate nella RAM del convertitore di frequenza.	
	1 = Le modifiche ai parametri vengono memorizzate nella RAM e nell'EEPROM del convertitore di frequenza.	
66–65536	Riservato.	–

6.1.6.3.8.3 Parola di controllo del convertitore di frequenza (profilo FC)

Tabella 27: Parola di controllo del convertitore di frequenza (profilo FC)

Bobina	0	1
01	Riferimento preimpostato, lsb	
02	Riferimento preimpostato, msb	
03	Frenatura CC	Nessuna frenatura CC
04	Arresto a ruota libera	Nessun arresto a ruota libera
05	Arresto rapido	Nessun arresto rapido
06	Frequenza congelata	Nessuna frequenza congelata
07	Arresto rampa	Avvio
08	Nessun ripristino	Ripristino
09	Nessun jog	Jog
10	Rampa 1	Rampa 2
11	Dati non validi	Dati validi
12	Relè 1 off	Relè 1 on
13	Riservato	
14	Setup LSB	
15	Riservato	
16	Nessuna inversione	Inversione

6.1.6.3.8.4 Parola di stato del convertitore di frequenza (profilo FC)

Tabella 28: Parola di stato del convertitore di frequenza (profilo FC)

Bobina	0	1
33	Comando non pronto	Comando pronto
34	Convertitore di frequenza non pronto	Convertitore di frequenza pronto
35	Arresto a ruota libera	Chiuso per sicurezza
36	Nessun allarme	Allarme
37	Non utilizzato	Non utilizzato
38	Non utilizzato	Non utilizzato
39	Non utilizzato	Non utilizzato
40	Nessun avviso	Avviso
41	Non nel riferimento	Nel riferimento
42	Modalità manuale	Modalità automatica
43	Fuori campo di frequenza.	Nel campo di frequenza

Bobina	0	1
44	Arrestato	In funzione
45	Non utilizzato	Non utilizzato
46	Nessun avviso tensione	Avviso tensione
47	Non nel limite di corrente	Limite di corrente
48	Nessun avviso termico	Avviso termico

6.1.6.3.8.5 Indirizzo/registri

Tabella 29: Indirizzo/registri

Indirizzo bus	Registro bus ⁽¹⁾	Registro PLC	Indice	Accesso	Descrizione
0	1	40001	Riservato	–	Riservato per convertitori di frequenza precedenti
1	2	40002	Riservato	–	Riservato per convertitori di frequenza precedenti
2	3	40003	Riservato	–	Riservato per convertitori di frequenza precedenti
3	4	40004	Libero	–	–
4	5	40005	Libero	–	–
5	6	40006	Configurazione Modbus	Lettura/scrittura	Soltanto TCP. Riservato per Modbus TCP
6	7	40007	Ultimo codice di guasto	Sola lettura	Codice di errore ricevuto dal database dei parametri
7	8	40008	Registro ultimo errore	Sola lettura	Indirizzo del registro con cui si è verificato l'ultimo errore.
8	9	40009	Puntatore indice	Lettura/scrittura	Sottoindice del parametro a cui accedere.
9	10	40010		Dipendente dall'accesso al parametro	20 byte di spazio riservati al parametro nella mappa Modbus.
29	30	40030		Dipendente dall'accesso al parametro	20 byte di spazio riservati al parametro nella mappa Modbus.

¹ Il valore scritto nel telegramma Modbus RTU deve essere uno o inferiore al numero di registro. Ad esempio, Lettura registro Modbus 1 scrivendo il valore 0 nel telegramma.

6.1.6.4 Come accedere ai parametri

6.1.6.4.1 Gestione dei parametri

Il PNU (numero di parametro) viene tradotto dall'indirizzo di registro contenuto nel telegramma di lettura o scrittura Modbus. Il numero di parametro viene convertito in Modbus come (10 x numero di parametro) decimale.

Esempi

Letture di P 5.5.3.13 Freeze Up/Down Step Delta (Blocco/sblocco delta fasi) (16 bit): I numeri di parametro sono 312 e l'indirizzo di registro è 3120 che mantiene il valore dei parametri. Un valore di 1252 (decimale) significa che il parametro è impostato sul 12,52%.

Letture di *P 5.5.3.11 Preset Relative Reference* (Riferimento relativo preimpostato) (32 bit): I numeri di parametro sono 341 e i registri di mantenimento sono 3410 e 3411 che contengono i valori dei parametri. Un valore di 11300 (decimale) significa che il parametro è impostato su 1113.00.

6.1.6.4.2 Memorizzazione di dati

La bobina 65 in codice decimale determina se i dati scritti nel convertitore di frequenza vengono memorizzati nell'EEPROM e nella RAM (bobina 65 = 1) oppure soltanto nella RAM (bobina 65 = 0).

6.1.6.4.3 IND (Index)

Alcuni parametri nel convertitore di frequenza sono parametri array, ad esempio *P 5.5.3.10 Preset Reference* (Riferimento preimpostato). Poiché il Modbus non supporta gli array nei registri di mantenimento, il convertitore di frequenza ha riservato il registro di mantenimento 9 come puntatore all'array. Prima di leggere o scrivere un parametro array, impostare il registro di mantenimento su 9. L'impostazione del registro di mantenimento al valore di 2 fa sì che tutti i seguenti parametri array di lettura/scrittura siano nell'indice 2.

6.1.6.4.4 Blocchi di testo

Ai parametri memorizzati come stringhe di testo si accede allo stesso modo come agli altri parametri. La grandezza massima dei blocchi di testo è 20 caratteri. Se una richiesta di lettura per un parametro prevede più caratteri di quelli memorizzati dal parametro, la risposta viene troncata. Se la richiesta di lettura per un parametro prevede meno caratteri di quelli memorizzati dal parametro, la risposta viene riempita con spazi.

6.1.6.4.5 Fattore di conversione

Un valore parametrico può essere trasmesso solo sotto forma di numero intero. Per trasmettere i decimali, usare un fattore di conversione.

6.1.6.4.6 Valori dei parametri

Tipi di dati standard

I tipi di dati standard sono int 16, int 32, uint 8, uint 16 e uint 32. Sono memorizzati come registri 4x (40001 – 4FFFF). I parametri vengono letti utilizzando la funzione 03 hex lettura registri di mantenimento. I parametri vengono scritti usando la funzione 6 hex preimposta un registro singolo per un registro (16 bit) e la funzione 10 hex preimposta registri multipli per due registri (32 bit). Le grandezze leggibili vanno da un registro (16 bit) fino a 10 registri (20 caratteri).

Tipi di dati non standard

I tipi di dati non standard sono stringhe di testo e vengono memorizzati come registri 4x (40001–4FFFF). I parametri vengono letti usando la funzione 03 hex lettura registri di mantenimento e scritti usando la funzione 10 hex preimposta registri multipli. Le grandezze leggibili vanno da un registro (due caratteri) fino a 10 registri (20 caratteri).

6.1.6.5 Esempi

6.1.6.5.1 Lettura stato bobine (01 hex)

Descrizione

Questa funzione legge lo stato ON/OFF delle uscite discrete (bobine) del convertitore di frequenza. Il broadcast non viene mai supportato per letture.

Interrogazione

Il telegramma di interrogazione specifica la bobina di partenza e la quantità di bobine che devono essere lette. Gli indirizzi delle bobine iniziano da 0, vale a dire che la bobina 33 viene indirizzata come 32. Esempio di una richiesta di lettura delle bobine 33–48 (parola di stato) dal dispositivo follower 01.

Tabella 30: Interrogazione

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01 (indirizzo convertitore di frequenza)
Funzione	01 (lettura bobina)
Indirizzo iniziale HI	00
Indirizzo iniziale LO	20 (32 decimale) bobina 33

Nome campo	Esempio (hex)
Numero di punti HI	00
Numero di punti LO	10 (16 decimale)
Controllo errori (CRC)	-

Risposta

Lo stato nel telegramma di risposta è composto da 1 bit per ogni bobina impaccata nel campo dati. Lo stato è indicato come: 1 = ON; 0 = OFF. L'lsb del primo byte dati restituito contiene la bobina indirizzata nell'interrogazione. Le altre bobine seguono nei bit più significativi questo byte e nell'ordine da meno significativo a più significativo nei byte successivi.

Se la quantità di bobine restituite non è un multiplo di otto, i rimanenti bit nel byte di dati finale sono completati con valori pari a 0 (in direzione dei bit più significativi del byte). Il campo conteggio byte specifica il numero di byte di dati completi.

Tabella 31: Risposta

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01 (indirizzo convertitore di frequenza)
Funzione	01 (lettura bobina)
Conteggio byte	02 (2 byte di dati)
Dati (bobine 40-33)	07
Dati (bobine 48-41)	06 (STW = 0607hex)
Controllo errori (CRC)	-

N O T A

Bobine e registri sono indirizzati in maniera esplicita con un offset -1 in Modbus. La bobina 33 viene ad esempio indirizzata come bobina 32.

6.1.6.5.2 Lettura dei registri di mantenimento (03 hex)

Descrizione

Questa funzione legge i contenuti dei registri di trasmissione nel follower.

Interrogazione

Il telegramma di interrogazione identifica il registro iniziale e la quantità di registri che devono essere letti. Gli indirizzi di registro iniziano da zero, vale a dire che i registri 1-4 vengono indirizzati come 0-3.

Esempio: Leggere P 5.5.3.3 *Reference Maximum* (Riferimento massimo), registro 3030. Il numero di parametro è 303.

Tabella 32: Interrogazione

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01
Funzione	03 (Lettura registri di mantenimento)
Indirizzo iniziale HI	0B (Indirizzo registro 3029)
Indirizzo iniziale LO	D5 (Indirizzo registro 3029)
Numero di punti HI	00
Numero di punti LO	02 - (P 5.5.3.3 <i>Reference Maximum</i> (Riferimento massimo) è 32 bit, cioè 2 registri)
Controllo errori (CRC)	-

Risposta

I dati di registro nel telegramma di risposta sono impaccati come 2 byte per registro, con i contenuti binari allineati a destra all'interno di ogni byte. Per ogni registro, il primo byte contiene i bit più significativi, mentre il secondo contiene i bit meno significativi.

Esempio: hex 000088B8 = 35.000 = 35 Hz.

Tabella 33: Risposta

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01
Funzione	03
Conteggio byte	04
Dati HI (registro 3030)	00
Dati LO (registro 3030)	16
Dati HI (registro 3031)	E3
Dati LO (registro 3031)	60
Controllo errori (CRC)	-

6.1.6.5.3 Forza/Scrivi bobina singola (05 hex)**Descrizione**

Questa funzione permette di forzare lo stato della bobina su ON o su OFF. Nel modo broadcast, la funzione forza gli stessi riferimenti bobina in tutti i follower collegati.

Interrogazione

Il telegramma di interrogazione stabilisce che la bobina 65 (controllo scrittura parametri) deve essere forzata. Gli indirizzi delle bobine iniziano da 0, vale a dire che la bobina 65 viene indirizzata come 64. Settaggio dati = 00 00 hex (OFF) oppure FF 00 hex (ON).

Tabella 34: Interrogazione

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01 (indirizzo convertitore di frequenza)
Funzione	05 (scrittura bobina singola)
Indirizzo bobina HI	00
Indirizzo bobina LO	40 (64 decimale) bobina 65
Settaggio dati HI	FF
Settaggio dati LO	00 (FF 00 = ON)
Controllo errori (CRC)	-

Risposta

La risposta normale è un'eco dell'interrogazione, restituita dopo aver forzato lo stato della bobina.

Tabella 35: Risposta

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01
Funzione	05
Settaggio dati HI	FF

Nome campo	Esempio (hex)
Settaggio dati LO	00
Quantità di bobine HI	00
Quantità di bobine LO	01
Controllo errori (CRC)	–

6.1.6.5.4 Preimposta registro singolo (06 hex)

Descrizione

Questa funzione preimposta un valore in un singolo registro di mantenimento.

Interrogazione

Il telegramma di interrogazione specifica il riferimento registro da preimpostare. Gli indirizzi di registro iniziano da zero, vale a dire che il registro 1 viene indirizzato come 0.

Ad esempio, Scrittura su *P 5.4.2 Operation Mode* (Modo operativo), registro 1000. Il registro 1000 è il numero di parametro * 10, in quanto il numero di parametro è 100 per *P 5.4.2 Operation Mode* (Modo operativo).

Tabella 36: Interrogazione

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01
Funzione	06
Indirizzo iniziale HI	03 (indirizzo registro 999)
Indirizzo iniziale LO	E7 (indirizzo registro 999)
Preimpostazione dati HI	00
Preimpostazione dati LO	01
Controllo errori (CRC)	–

Risposta

La risposta normale è un'eco dell'interrogazione, restituita dopo aver trasferito i contenuti del registro.

Tabella 37: Risposta

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01
Funzione	06
Indirizzo registro HI	03
Indirizzo registro LO	E7
Preimpostazione dati HI	00
Preimpostazione dati LO	01
Controllo errori (CRC)	–

6.1.6.5.5 Preimposta registri multipli (10 hex)

Descrizione

Questa funzione preimposta i valori in una sequenza di registri di mantenimento.

Interrogazione

Il telegramma di interrogazione specifica i riferimenti registro da preimpostare. Gli indirizzi di registro iniziano da zero, vale a dire che il registro 1 viene indirizzato come 0. Esempio di una richiesta a preimpostare due registri (impostare il *P 4.2.2.3 Nominal Current* (Corrente nominale) su 738 (7,38 A)). Il numero di parametro è 124.

Tabella 38: Interrogazione

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01
Funzione	10
Indirizzo iniziale HI	04
Indirizzo iniziale LO	D7
Numero di registri HI	00
Numero di registri LO	02
Conteggio byte	04
Scrittura Dati HI (Registro 4: 1049)	00
Scrittura Dati LO (Registro 4: 1049)	00
Scrittura Dati HI (Registro 4: 1050)	02
Scrittura Dati LO (Registro 4: 1050)	E2
Controllo errori (CRC)	-

Risposta

La risposta normale restituisce l'indirizzo follower, il codice funzione, l'indirizzo iniziale e la quantità di registri preimpostati.

Tabella 39: Risposta

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01
Funzione	10
Indirizzo iniziale HI	04
Indirizzo iniziale LO	19
Numero di registri HI	00
Numero di registri LO	02
Controllo errori (CRC)	-

6.1.6.5.6 Forza/Scrivi bobine multiple (0F hex)

Descrizione

Questa funzione forza ogni bobina in una sequenza di bobine su on oppure off. Nel modo broadcast, la funzione forza gli stessi riferimenti bobina in tutti i follower collegati.

Interrogazione

Il telegramma di interrogazione specifica che le bobine da 17 a 32 (setpoint velocità) debbano essere forzate.

N O T A

Gli indirizzi delle bobine iniziano da 0, vale a dire che la bobina 17 viene indirizzata come 16.

Tabella 40: Interrogazione

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01 (indirizzo convertitore di frequenza)
Funzione	0F (scrittura di bobine multiple)
Indirizzo bobina HI	00
Indirizzo bobina LO	10 (indirizzo bobina 17)
Quantità di bobine HI	00
Quantità di bobine LO	10 (16 bobine)
Conteggio byte	02
Settaggio dati HI (bobine 8-1)	20
Settaggio dati LO (bobine 16-9)	00 (riferimento = 2.000 hex)
Controllo errori (CRC)	-

Risposta

La risposta normale restituisce l'indirizzo del follower, il codice funzione, l'indirizzo di avvio e la quantità di bobine forzate.

Tabella 41: Risposta

Nome campo	Esempio (hex)
Indirizzo follower	01 (indirizzo convertitore di frequenza)
Funzione	0F (scrittura di bobine multiple)
Indirizzo bobina HI	00
Indirizzo bobina LO	10 (indirizzo bobina 17)
Quantità di bobine HI	00
Quantità di bobine LO	10 (16 bobine)
Controllo errori (CRC)	-

6.1.7 Profilo di controllo FC Danfoss

6.1.7.1 Parola di controllo secondo il profilo FC

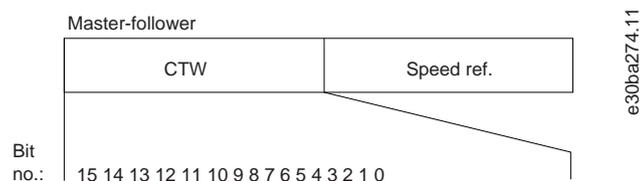


Illustrazione 52: Parola di controllo secondo il profilo FC

Tabella 42: Parola di controllo secondo il profilo FC

Bit	Valore del bit = 0	Valore del bit = 1
00	Valore di riferimento	Selezione esterna lsb
01	Valore di riferimento	Selezione esterna msb

Bit	Valore del bit = 0	Valore del bit = 1
02	Frenatura CC	Rampa
03	Rotazione libera	Nessuna rotazione libera
04	Arresto rapido	Rampa
05	Mantenimento frequenza di uscita	Utilizzare rampa
06	Arresto rampa	Avvio
07	Nessuna funzione	Ripristino
08	Nessuna funzione	Jog
09	Rampa 1	Rampa 2
10	Dati non validi	Dati validi
11	Relè 01 aperto	Relè 01 attivo
12	Riservato	Riservato
13	Programmazione parametri	Selezione lsb
14	Riservato	Riservato
15	Nessuna funzione	Inversione

6.1.7.2 Spiegazione del bit della parola di controllo

6.1.7.2.1 Bit 00/01

I bit 00 e 01 vengono utilizzati per selezionare fra i quattro valori di riferimento, preprogrammati nel *P 5.5.3.10 Preset Reference* (Riferimento preimpostato) secondo la tabella seguente.

Tabella 43: Bit di controllo

Valore di riferimento programmato	Parametro	Bit 01	Bit 00
1	<i>P 5.5.3.10 Preset Reference</i> (Riferimento preimpostato) [0]	0	0
2	<i>P 5.5.3.10 Preset Reference</i> (Riferimento preimpostato) [1]	0	1
3	<i>P 5.5.3.10 Preset Reference</i> (Riferimento preimpostato) [2]	1	0
4	<i>P 5.5.3.10 Preset Reference</i> (Riferimento preimpostato) [3]	1	1

N O T A

Nel *P 5.5.2.7 Preset Reference Select* (Selezione riferimento preimpostato) definire come il bit 00/01 sia abbinato alla funzione corrispondente sugli ingressi digitali.

6.1.7.2.2 Bit 02, Frenatura CC

Bit 02 = 0: Determina una frenatura in CC e l'arresto. Impostare la corrente di frenatura e la durata in *P 5.7.4 DC Brake Current %* (Corrente di frenatura CC %) e *P 5.7.3 DC Brake Time* (Tempo di frenatura CC).

Bit 02 = 1: Attiva la rampa.

6.1.7.2.3 Bit 03, rotazione libera

Bit 03 = 0: Il convertitore di frequenza rilascia immediatamente il motore (i transistor di uscita sono spenti) e si muove a ruota libera fino all'arresto.

Bit 03 = 1: Se le altre condizioni di avviamento sono soddisfatte, il convertitore di frequenza avvia il motore.

In *P 5.5.2.1 Coasting Select* (Selezione rotazione libera), definire come il bit 03 si colleghi alla funzione corrispondente su un ingresso digitale.

6.1.7.2.4 Bit 04, arresto rapido

Bit 04 = 0: Fa ridurre la velocità del motore fino all'arresto (impostato in *P 5.7.7 Quick Stop Ramp Time* (Tempo di rampa arresto rapido)).

6.1.7.2.5 Bit 05, Mantenimento frequenza di uscita

Bit 05 = 0: La frequenza di uscita attuale (in Hz) viene congelata. Modificare la frequenza di uscita bloccata soltanto con gli ingressi digitali programmati su [21] *Speed up* (Accelerazione) e [22] *Speed down* (Decelerazione) (dal *P 9.4.1.2 T13 Digital Input* (Ingresso digitale morsetto 13) al *P 9.4.1.5 T17 Digital Input* (Ingresso digitale morsetto 17)).

N O T A

Se è attiva l'uscita congelata, è possibile arrestare il convertitore di frequenza soltanto in uno dei modi seguenti:

- Bit 03, arresto a ruota libera.
- Bit 02, freno CC.
- Ingresso digitale programmato su [5] *DC brake inverse* (Frenatura CC inversa), [2] *Coast inverse* (Ruota libera negat) o [3] *Coast and reset inv* (Ruota lib. e ripr. inv.) (dal *P 9.4.1.2 T13 Digital Input* (Ingresso digitale morsetto 13) al *P 9.4.1.5 T17 Digital Input* (Ingresso digitale morsetto 17)).

6.1.7.2.6 Bit 06, Arresto/avviamento rampa

Bit 06 = 0: Provoca un arresto e fa sì che la velocità del motore decelererà fino all'arresto mediante il parametro della rampa di decelerazione selezionato.

Bit 06 = 1: Consente al convertitore di frequenza di avviare il motore se le altre condizioni di avviamento sono soddisfatte.

Nel *P 5.5.2.4 Start Select* (Seleziona avviamento) definire come il bit 06 arresto/avviamento rampa sia abbinato alla funzione corrispondente sull'ingresso digitale.

6.1.7.2.7 Bit 07, Ripristino

Bit 07 = 0: Nessun ripristino.

Bit 07 = 1: Ripristina uno scatto. Il ripristino è attivato sul fronte di salita del segnale, cioè durante il passaggio da 0 logico a 1 logico.

6.1.7.2.8 Bit 08, Jog

Bit 08 = 1: *P 5.9.2 Jog Speed [Hz]* (Velocità di jog [Hz]) determina la frequenza di uscita.

6.1.7.2.9 Bit 09, Selezione della rampa 1/2

Bit 09 = 0: La rampa 1 è attiva (da *P 5.5.4.2 Ramp 1 Ramp Up Time* (Rampa 1 tempo di accel.) a *P 5.5.4.3 Ramp 1 Ramp Down Time* (Rampa 1 tempo di decel.)).

Bit 09 = 1: La rampa 2 è attiva (da *P 5.5.4.2 Ramp 2 Ramp Up Time* (Rampa 2 tempo di accel.) a *P 5.5.4.3 Ramp 2 Ramp Down Time* (Rampa 2 tempo di decel.)).

6.1.7.2.10 Bit 10, Dati non validi/dati validi

Comunicare al convertitore di frequenza se utilizzare o ignorare la parola di controllo.

Bit 10 = 0: La parola di controllo viene ignorata.

Bit 10 = 1: La parola di controllo viene utilizzata. Questa funzione è rilevante perché il telegramma contiene sempre la parola di controllo, indipendentemente dal tipo di telegramma. Se la parola di controllo non è necessaria quando si aggiorna o legge un parametro, disattivarla.

6.1.7.2.11 Bit 11, Relè 01

Bit 11 = 0: Relè 01 non attivato.

Bit 11 = 1: Relè 01 attivato, a condizione che [36] *Control word bit 11* (Parola di controllo bit 11) sia selezionato nel *P 9.4.3.1 Function Relay* (Funzione relè).

6.1.7.2.12 Bit 13, selezione del setup

Utilizzare il bit 13 per selezionare fra i due setup del menu in base alla tabella seguente.

La funzione è possibile soltanto se è selezionato [9] *Multi set-ups* (Multi setup) nel P 6.6.1 *Active Set-up* (Setup attivo).

Tabella 44: Selezione del setup

Setup	Bit 13
1	0
2	1

N O T A

Per definire come il bit 13 sia abbinato alla funzione corrispondente sugli ingressi digitali, usare il P 5.5.2.6 *Set-up Select* (Seleziona setup).

6.1.7.2.13 Bit 14, Coppia OK/limite superato

Bit 14 = 0: La corrente motore è inferiore rispetto al limite di corrente selezionato nel P 2.7.1 *Output Current Limit %* (Limite di corrente di uscita %).

Bit 14 = 1: Il limite di corrente in P 2.7.1 *Output Current Limit %* (Limite di corrente di uscita %) è stato superato.

6.1.7.2.14 Bit 15, Inversione

Bit 15 = 0: Nessuna inversione.

Bit 15 = 1: Inversione. Nell'impostazione di fabbrica l'inversione è impostata su [0] *Digita input* (Ingresso digitale) nel P 5.5.2.5 *Reversing Select* (Seleziona inversione). Il bit 15 determina un'inversione solo se viene selezionato [1] *Bus*, [2] *Logic AND* o [3] *Logic OR*.

6.1.7.3 Parola di stato secondo il profilo FC (STW)

Impostare P 10.1.1 *Protocol* (Protocollo) su [0] *FC*.

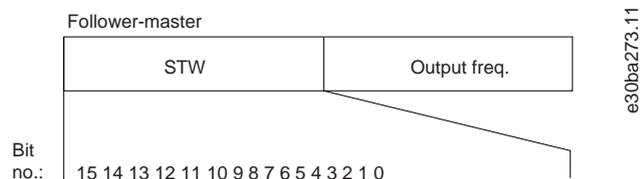


Illustrazione 53: Parola di stato

Tabella 45: Parola di stato secondo il profilo FC

Bit	Bit = 0	Bit = 1
00	Comando non pronto	Comando pronto
01	Convertitore di frequenza non pronto	Convertitore di frequenza pronto
02	Rotazione libera	Abilita
03	Nessun errore	Scatto
04	Nessun errore	Errore (nessuno scatto)
05	Riservato	–
06	Nessun errore	Scatto bloccato
07	Nessun avviso	Avviso
08	Velocità ≠ riferimento	Velocità = riferimento
09	Funzionamento locale	Controllo bus

Bit	Bit = 0	Bit = 1
10	Fuori dal limite di frequenza	Limite di frequenza OK
11	Nessuna funzione	In funzione
12	Convertitore di frequenza OK	Arrestato, avvio automatico
13	Tensione OK	Tensione superata
14	Coppia OK	Coppia superata
15	Timer OK	Timer superato

6.1.7.4 Spiegazione del bit della parola di stato

6.1.7.4.1 Bit 00, Comando non pronto/pronto

Bit 00 = 0: Il convertitore di frequenza scatta.

Bit 00 = 1: I comandi del convertitore di frequenza sono pronti ma la componente di potenza non è necessariamente alimentata (in caso di alimentazione esterna a 24 V ai comandi).

6.1.7.4.2 Bit 01, Convertitore di frequenza pronto

Bit 01 = 0: Il convertitore di frequenza non è pronto.

Bit 01 = 1: Il convertitore di frequenza è pronto a funzionare ma è presente un comando di rotazione libera attivo dagli ingressi digitali o dalla trasmissione dei telegrammi.

6.1.7.4.3 Bit 02, Arresto a ruota libera

Bit 02 = 0: Il convertitore di frequenza rilascia il motore.

Bit 02 = 1: Il convertitore di frequenza avvia il motore con un comando di avviamento.

6.1.7.4.4 Bit 03, Nessun errore/scatto

Bit 03 = 0: Il convertitore di frequenza non è in modalità di guasto.

Bit 03 = 1: Il convertitore di frequenza scatta. Per ripristinare il funzionamento, premere [Reset].

6.1.7.4.5 Bit 04, Nessun errore/errore (nessuno scatto)

Bit 04 = 0: Il convertitore di frequenza non è in modalità di guasto.

Bit 04 = 1: Il convertitore di frequenza visualizza un errore ma non scatta.

6.1.7.4.6 Bit 05, Non utilizzato

Il bit 05 non è utilizzato nella parola di stato.

6.1.7.4.7 Bit 06, Nessun errore/scatto bloccato

Bit 06 = 0: Il convertitore di frequenza non è in modalità di guasto.

Bit 06 = 1: Il convertitore di frequenza è scattato e bloccato.

6.1.7.4.8 Bit 07, Nessun avviso/avviso

Bit 07 = 0: Non sono presenti avvisi.

Bit 07 = 1: È stato inviato un avviso.

6.1.7.4.9 Bit 08, Velocità \neq riferimento/velocità = riferimento

Bit 08 = 0: Il motore è in funzione, ma la velocità corrente è diversa dalla velocità di riferimento preimpostata. Può verificarsi quando la velocità accelera/decelera durante l'avviamento/arresto.

Bit 08 = 1: La velocità del motore corrisponde al riferimento di velocità preimpostato.

6.1.7.4.10 Bit 09, Funzionamento locale/controllo bus

Bit 09 = 0: [Off/Reset] viene attivato sull'unità di controllo o è selezionato [2] Local (Locale) nel P 5.5.3.6 Reference Site (Sito di riferimento). Non è possibile controllare il convertitore di frequenza mediante la comunicazione seriale.

Bit 09 = 1: È possibile controllare il convertitore di frequenza mediante il bus di campo/la trasmissione dei telegrammi.

6.1.7.4.11 Bit 10, Fuori dal limite di frequenza

Bit 10 = 0: La frequenza di uscita ha raggiunto il valore impostato in P 5.8.3 Motor Speed Low Limit [Hz] (Limite basso velocità motore [Hz]) o P 5.8.2 Motor Speed High Limit [Hz] (Limite alto velocità motore [Hz]).

Bit 10 = 1: La frequenza di uscita rientra nei limiti definiti.

6.1.7.4.12 Bit 11, Nessun funzionamento/funzionamento

Bit 11 = 0: Il motore non è in funzione.

Bit 11 = 1: Il convertitore di frequenza ha ricevuto un segnale di avviamento oppure la frequenza di uscita è maggiore di 0 Hz.

6.1.7.4.13 Bit 12, Convertitore di frequenza OK/arrestato, avvio automatico

Bit 12 = 0: Il convertitore di frequenza non è soggetto a sovratemperatura temporanea.

Bit 12 = 1: Il convertitore di frequenza si arresta a causa della sovratemperatura, ma l'unità non scatta e riprende il funzionamento quando la sovratemperatura si normalizza.

6.1.7.4.14 Bit 13, Tensione OK/limite superato

Bit 13 = 0: Non ci sono avvisi relativi alla tensione.

Bit 13 = 1: La tensione CC nel collegamento CC del convertitore di frequenza è troppo bassa o troppo alta.

6.1.7.4.15 Bit 14, Coppia OK/limite superato

Bit 14 = 0: La corrente motore è inferiore rispetto al limite di corrente selezionato nel P 2.7.1 Output Current Limit % (Limite di corrente di uscita %).

Bit 14 = 1: Il limite di corrente in P 2.7.1 Output Current Limit % (Limite di corrente di uscita %) è stato superato.

6.1.7.4.16 Bit 15, Timer OK/limite superato

Bit 15 = 0: I timer per la protezione termica del motore e per la protezione termica non hanno superato il 100%.

Bit 15 = 1: Uno dei timer supera il 100%.

6.1.7.5 Valore di riferimento della velocità bus

Il valore di riferimento della velocità viene trasmesso al convertitore di frequenza come valore percentuale relativo. Il valore viene trasmesso sotto forma di una parola di 16 bit. Il valore intero 16384 (4.000 hex) corrisponde al 100%. I numeri negativi sono formati utilizzando un complemento a due. La frequenza di uscita attuale (MAV) viene messa in scala allo stesso modo del riferimento bus.

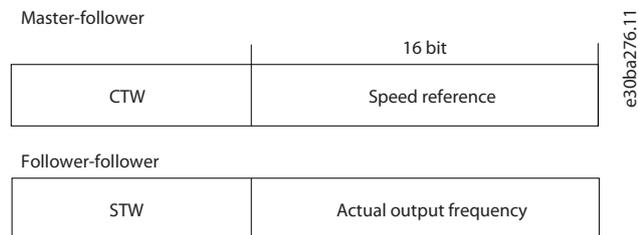


Illustrazione 54: Frequenza di uscita attuale (MAV)

Il riferimento e il MAV vengono messi in scala nel modo seguente:

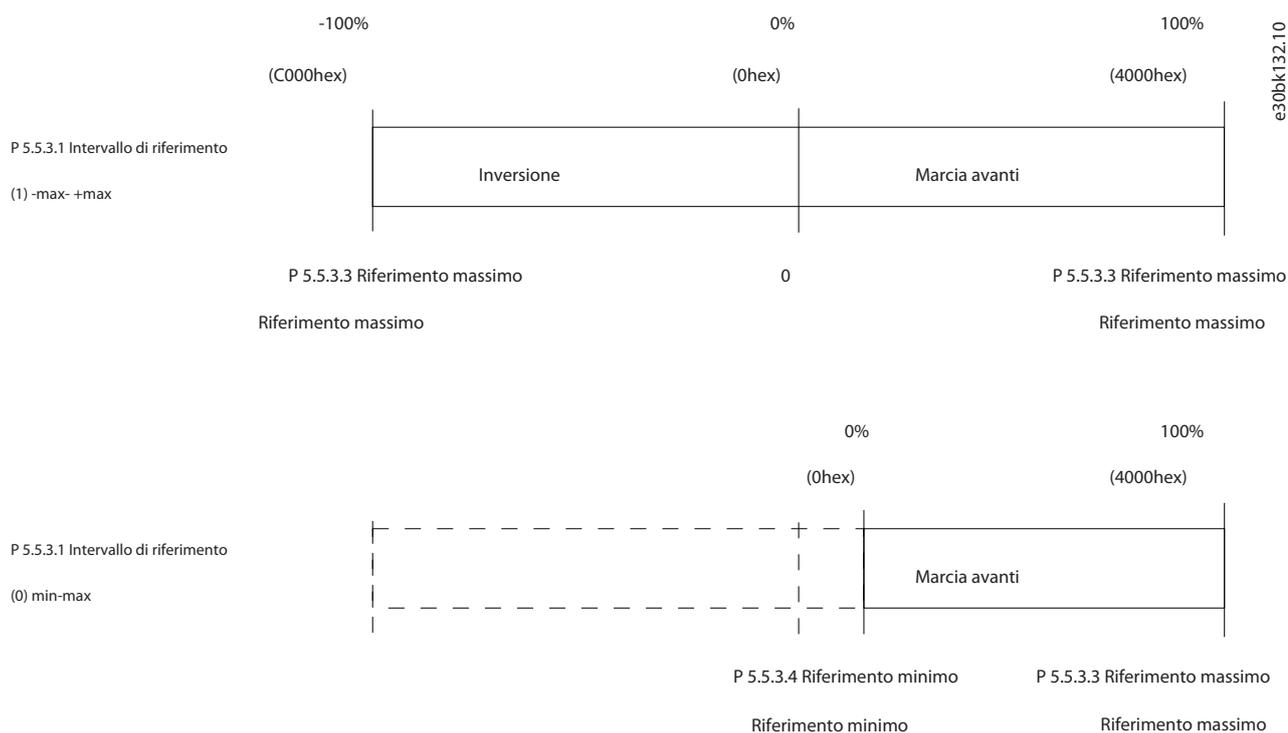


Illustrazione 55: Riferimento e MAV

6.2 Controllo del convertitore di frequenza

6.2.1 Introduzione

Questa sezione descrive i codici che possono essere utilizzati nei campi funzione e nei campi dati del telegramma Modbus RTU.

6.2.2 Codici funzione supportati da Modbus RTU

Modbus RTU supporta l'uso dei seguenti codici funzione nel campo funzione di un telegramma:

Tabella 46: Codici funzione

Funzione	Codice funzione (hex)
Lettura bobine	1
Lettura registri di mantenimento	3
Scrittura bobina singola	5
Scrittura registro singolo	6
Scrittura bobine multiple	F
Scrittura registri multipli	10
Ottieni contatore eventi com.	B
Segnala ID follower	11
Leggi scrivi registri multipli	17

Tabella 47: Codici funzione

Funzione	Codice funzione	Codice sottofunzione	Sottofunzione
Diagnostica	8	1	Riavvia comunicazione.
		2	Restituisce il registro diagnostico.
		10	Azzerà i contatori e il registro diagnostico.
		11	Restituisce il conteggio messaggi bus.
		12	Restituisce il conteggio degli errori di comunicazione bus.
		13	Restituisce il conteggio degli errori del follower.
		14	Restituisce il conteggio dei messaggi follower

6.2.3 Codici di eccezione Modbus

Per una spiegazione completa della struttura di una risposta del codice di eccezione consultare il [6.1.6.3.5 Campo funzione](#).

Tabella 48: Codici di eccezione Modbus

Co-dice	Nome	Significato
1	Funzione non consentita	Il codice funzione ricevuto nell'interrogazione non è un'azione consentita per il server (o follower). La causa può essere il fatto che il codice funzione è applicabile soltanto ai dispositivi più nuovi e non è stato implementato nell'unità selezionata. Potrebbe anche indicare che il server (o follower) è in uno stato sbagliato per elaborare una richiesta di questo tipo, ad esempio perché non è configurato ed è stato sollecitato di indicare i valori di registro.
2	Indirizzo dati non consentito	L'indirizzo dati ricevuto nell'interrogazione non è un indirizzo consentito per il server (o follower). Più specificamente, non è valida la combinazione di numero di riferimento e lunghezza di trasferimento. Per un controllore con 100 registri, una richiesta con offset 96 e lunghezza 4 va a buon fine, mentre una richiesta con offset 96 e lunghezza 5 genera l'eccezione 02.
3	Valore dei dati non consentito	Un valore contenuto nel campo dati di interrogazione non è un valore consentito per un server (o follower). Questo indica un guasto nella struttura della parte residua di una richiesta complessa, ad esempio che la lunghezza implicita è scorretta. NON significa che un elemento di dati trasmesso per la memorizzazione in un registro abbia un valore al di fuori dell'ambito del programma di applicazione, poiché il protocollo Modbus non conosce il significato dei valori nei registri.
4	Guasto al dispositivo follower	Si è verificato un errore irreversibile mentre il server (o follower) tentava di eseguire l'azione richiesta.

7 Descrizioni dei parametri

7.1 Lettura della tabella dei parametri

La guida applicativa include le tabelle dei parametri. Le seguenti descrizioni spiegano come leggere i parametri.

1	P 2.1.1 Tensione collegamento CC			e30bk172.10
2	Descrizione: Visualizza la tensione del collegamento CC nel convertitore di frequenza			
3	Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0-65535)	Numero di parametro: 1630	
4	Unità: V	Tipo di dati: unità32	Tipo di accesso: Leggi	
	5	6	7	8

Illustrazione 56: Lettura della tabella dei parametri

- 1 indica il nome del parametro e l'indice del parametro e inizia con una P.
- 2 indica la descrizione del parametro visibile nel testo della guida di MyDrive® Insight.
- 3 indica l'impostazione di fabbrica.
- 4 indica l'unità del parametro.
- 5 indica il tipo di dati del parametro. Vedere [7.1.2 Comprensione dei tipi di dati](#).
- 6 indica il tipo di parametro. I parametri hanno intervalli o selezioni definiti. Vedere [7.1.1 Comprensione dei tipi di parametri](#).
- 7 indica il tipo di accesso del parametro. Vedere [7.1.3 Comprensione dei tipi di accesso](#).
- 8 indica il numero di parametro univoco rilevante per i registri modbus.

7.1.1 Comprensione dei tipi di parametri

Di seguito sono riportati i diversi tipi di informazioni sui parametri.

Tabella 49: Tipi di parametri e descrizione

Tipo di parametro	Descrizione
Selezione	Il parametro fornisce un elenco di selezioni che l'utente può selezionare.
Intervallo (0-255)	Il valore del parametro rientra nell'intervallo specificato. Nell'esempio specificato, l'utente può impostare qualsiasi valore 0-255 per il parametro.

7.1.2 Comprensione dei tipi di dati

Di seguito è riportata una panoramica dei tipi di dati utilizzati nel software applicativo iC2.

Tabella 50: Panoramica sul tipo di dati

Tipo di dati	Descrizione	Tipo	Intervallo
enum	Conteggio		0,1,2,...
int	Numero intero	8, 16, 32	-32768...32767
uint	Numero intero senza segno	8, 16, 32	Da 0 fino a 65535
visStr	Stringa visibile		Tutte le stringhe

7.1.3 Comprensione dei tipi di accesso

Di seguito sono riportati il tipo di accesso ai parametri e le descrizioni.

Tabella 51: Tipi di accesso e descrizioni

Tipo di accesso	Descrizioni
Lettura/scrittura	L'utente può leggere o modificare l'impostazione del parametro.
Leggi	L'utente può solo leggere le informazioni sui parametri.

7.2 Rete (Indice menu 1)

7.2.1 Impostazioni di rete (Indice menu 1.2)

P 1.2.1 Regional Settings (Impostazioni locali)

Descrizione: Utilizzare il parametro per configurare le impostazioni locali. Selezionare [0] *Internazionale* (Internazionale) per impostare P 4.2.2.4 *Nominal Frequency* (Frequenza nominale) a 50 Hz. Selezionare [1] *North America* (Nordamerica) per impostare P 4.2.2.4 *Nominal Frequency* (Frequenza nominale) a 60 Hz.

Valore predefinito: 0 [Internazionale]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 3
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Internazionale: Il valore predefinito di P 4.2.2.4 <i>Nominal Frequency</i> (Frequenza nominale) è impostato su 50 Hz.
1	Nordamerica: Il valore predefinito di P 4.2.2.4 <i>Nominal Frequency</i> (Frequenza nominale) è impostato su 60 Hz.

P 1.2.2 Grid Type (Tipo di rete)

Descrizione: Selezionare la tensione di alimentazione, la frequenza e il tipo.

Valore predefinito: 12 [380-440V/50Hz]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 6
Unità:	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Nome selezione	Descrizione selezione
0	200-240V/50Hz/rete IT
1	200-240V/50Hz/Delta
2	200-240V/50Hz
5	100-110V/50Hz/rete IT
6	100-110V/50Hz/Delta
7	100-110V/50Hz
10	380-440V/50Hz/rete IT
11	380-440V/50Hz/Delta
12	380-440V/50Hz
20	440-480V/50Hz/rete IT
21	440-480V/50Hz/Delta
22	440-480V/50Hz

Nome selezione	Descrizione selezione
100	200-240V/60Hz/rete IT
101	200-240V/60Hz/Delta
102	200-240V/60Hz
105	100-110V/60Hz/rete IT
106	100-110V/60Hz/Delta
107	100-110V/60Hz
110	380-440V/60Hz/rete IT
111	380-440V/60Hz/Delta
112	380-440V/60Hz
120	440-480V/60Hz/rete IT
121	440-480V/60Hz/Delta
122	440-480V/60Hz

7.2.2 Protezione della rete (Indice menu 1.3)

P 1.3.1 Mains Imbalance Action (Azione di squilibrio di rete)

Descrizione: Selezionare un'azione del convertitore di frequenza in caso di rilevamento di un grave squilibrio di rete. Il funzionamento durante un grave squilibrio di rete riduce la durata del convertitore di frequenza. Quando si seleziona il rilevamento rapido, *P 1.2.1 Regional settings* (Impostazioni locali) deve corrispondere alla frequenza della rete effettiva per evitare falsi guasti.

È considerato grave se il convertitore di frequenza viene fatto funzionare continuamente a valori vicini al carico nominale (per esempio una pompa o una ventola che funzionano quasi a velocità massima).

Valore predefinito: 0 [Scatto]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1412
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro

Numero selezione	Nome e descrizione della selezione
0	Scatto: Fa scattare il convertitore di frequenza.
1	Avviso: Emette un avviso.
2	Disabilitato: Non viene eseguita alcuna azione.
4	Scatto rapido: Abilita il rilevamento rapido per far scattare il convertitore di frequenza. L'opzione è correlata a <i>P 2.3.9 Fast Mains Phase Loss Level</i> (Livello di perdita di fase rete rapida) e <i>P 2.3.10 Fast Mains Phase Loss Min Power</i> (Potenza min. perdita di fase rete rapida).
5	Avviso rapido: Abilita il rilevamento rapido per emettere un avviso. L'opzione è correlata a <i>P 2.3.9 Fast Mains Phase Loss Level</i> (Livello di perdita di fase rete rapida) e <i>P 2.3.10 Fast Mains Phase Loss Min Power</i> (Potenza min. perdita di fase rete rapida).

7.3 Conversione di potenza e collegamento CC (Indice menu 2)

7.3.1 Stato (Indice menu 2.1)

P 2.1.1 DC-Link voltage (Tensione collegamento CC)

Descrizione: Vis. la tens. bus CC nel convertitore.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–65535)	Numero di parametro: 1630
Unità: V	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 2.1.2 Inverter Thermal (Termico inverter)

Descrizione: Visualizza la percentuale del carico termico sul convertitore di frequenza.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–255)	Numero di parametro: 1635
Unità: %	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Leggi

P 2.1.3 Unit Nominal Current (Corrente nominale unità)

Descrizione: Visualizza la corrente nominale dell'inverter, che dovrebbe corrispondere ai dati di targa del motore collegato. I dati vengono utilizzati per calcolare la coppia e la protezione da sovraccarico motore.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–655,35)	Numero di parametro: 1636
Unità: A	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 2.1.5 Output Current Limit % (Limite corrente di uscita %)

Descrizione: Visualizza la corrente massima dell'inverter che dovrebbe corrispondere ai dati di targa del motore collegato. I dati vengono utilizzati per calcolare la coppia e la protezione del motore.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–655,35)	Numero di parametro: 1637
Unità: A	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 2.1.9 Heatsing Temperature (Temperatura dissipatore)

Descrizione: Visualizza la temperatura del dissipatore del convertitore di frequenza.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (-128–127)	Numero di parametro: 1634
Unità: °C	Tipo di dati: int8	Tipo di accesso: Leggi

7.3.2 Protezione (Indice menu 2.3)

P 2.3.1 Overvoltage Controller Enable (Abilitazione controllore sovratensione)

Descrizione: Seleziona l'abilitazione o la disabilitazione del controllo sovratensione (OVC) per ridurre il rischio di scatto del convertitore di frequenza a causa di una sovratensione sul collegamento CC dovuta alla potenza generativa erogata dal carico.

Valore predefinito: 0 [Disabilita]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 217
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizione della selezione
0	Disabilitato: Nessun OVC richiesto.
1	Abilitato (non in stop): Attiva l'OVC tranne quando si usa un segnale di stop per arrestare il convertitore di frequenza.
2	<p>Abilitato: Attiva l'OVC.</p> <div style="text-align: center; background-color: #cccccc; padding: 5px;"> ⚠ ATTENZIONE ⚠ </div> <p>RISCHIO DI LESIONI PERSONALI E DANNI ALLE APPARECCHIATURE L'abilitazione di OVC in applicazioni di sollevamento può provocare lesioni personali e danni alle apparecchiature</p> <ul style="list-style-type: none"> - Non abilitare OVC in applicazioni di sollevamento.

P 2.3.2 Overvoltage Controller Kp (Controllore di sovratensione Kp)

Descrizione: Questo parametro consente all'utente di regolare con precisione il guadagno sovratensione per P 2.3.1 *Overvoltage Control* (Controllo sovratensione). Non è necessario modificare questo param. per applicazioni normali.

Valore predefinito: 100	Tipo di parametro: Intervallo (0–500)	Numero di parametro: 219
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 2.3.6 Power Loss Action (Azione perdita di potenza)

Descrizione: Selezionare l'azione del convertitore di frequenza quando la tensione di rete scende al di sotto del limite impostato in P 2.3.7 *Power Loss Controller Limit* (Limite controllore perdita di potenza).

Valore predefinito: 0 [Nessuna funzione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1410
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Questo parametro viene usato tipicamente dove sono presenti interruzioni di rete (cadute di tensione) molto brevi. In presenza di un carico del 100% e una breve interruzione di tensione, la tensione CC sui condensatori principali cala rapidamente. Per convertitori di frequenza più grandi, bastano solo pochi millisecondi prima che il livello CC cali a circa 373 V CC e l'IGBT venga disinserito e perda il controllo del motore. Quando l'alimentazione viene ripristinata e l'IGBT si riavvia, la frequenza di uscita e il vettoriale della tensione non corrispondono alla velocità/frequenza del motore e normalmente il risultato è una sovratensione o sovracorrente che nella maggior parte dei casi provoca uno scatto bloccato. P 2.3.6 *Power Loss Action* (Azione di perdita di potenza) può essere programmato per evitare questa situazione. Selezionare la funzione di funzionamento del convertitore di frequenza quando viene raggiunta la soglia in P 2.3.6 *Power Loss Action* (Azione di perdita di potenza) al guasto di rete.

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro.

Numero selezione	Nome e descrizione della selezione
0	Nessuna funzione Il convertitore di frequenza non compensa un'interruzione della rete. La tensione sul collegamento CC si riduce rapidamente e il controllo del motore va perso entro millisecondi e secondi. Il risultato è uno scatto bloccato.
1	Ctrl. Ramp-down (Rampa decelerazione ctrl.): Il convertitore di frequenza mantiene il controllo del motore ed effettua una rampa di decelerazione controllata da P 2.3.7 <i>Power Loss Controller Limit</i> (Limite del controllore di perdita di potenza). La rampa segue l'impostazione in P 5.7.7 <i>Quick Stop Ramp Time</i> (Tempo rampa arresto rapido). Questa selezione è utile in applicazioni con pompe in cui l'inerzia è bassa e la frizione è alta. Una volta ripristinata l'alimentazione, la frequenza di uscita accelera il motore alla velocità di riferimento (se l'interruzione di rete persiste, la rampa di decelerazione controllata potrebbe far scendere la frequenza di uscita fino a 0 giri/min, e quando l'alimentazione è ripristinata, l'applicazione viene accelerata da 0 giri/min. alla velocità di riferimento precedente attraverso la normale rampa di salita). Se l'energia nel collegamento CC scompare prima che il motore venga decelerato a zero, il motore viene arrestato gradualmente.
2	Ctrl. Ramp-down, Trip (Rampa di decelerazione ctrl., scatto): La selezione è simile alla selezione [1] <i>Ctrl. ramp-down</i> (Rampa di decelerazione ctrl.), eccetto che in [2] <i>Ctrl. ramp-down trip</i> (Rampa di decelerazione ctrl., scatto), è necessario un ripristino per l'avviamento dopo un'accensione.
3	Ruota libera: Le centrifughe possono funzionare per un'ora senza alimentazione. In tali situazioni è possibile selezionare una funzione di ruota libera in occasione dell'interruzione di rete, insieme a un riaggancio al volo che si verifica al ripristino dell'alimentazione.
4	Backup dell'energia cinetica: Il backup dell'energia cinetica assicura che il convertitore di frequenza continuerà a funzionare finché nel sistema è presente energia grazie all'inerzia proveniente dal motore e dal carico. Ciò viene effettuato convertendo l'energia meccanica al collegamento CC, mantenendo così il controllo del convertitore di frequenza e del motore. Questo può estendere il funzionamento controllato, a seconda dell'inerzia nel sistema. Per le ventole si tratta tipicamente di alcuni secondi, per le pompe fino a 2 secondi e per compressori solo di una frazione di secondo. Molte applicazioni industriali possono estendere il funzionamento controllato per molti secondi, il che è spesso un tempo sufficiente per consentire il ritorno della rete. Il livello CC durante il [4] <i>Kinetic backup</i> (Backup dell'energia cinetica) è P 2.3.7 <i>Power Loss Controller Limit</i> (Limite controllore perdita di potenza) x 1,35. Se la rete non ritorna, UDC viene mantenuta il più a lungo possibile decelerando la velocità a 0 giri/min. Infine il convertitore di frequenza decelera a ruota libera. Se la rete ritorna mentre è in corso il backup

Numero selezione	Nome e descrizione della selezione
	<p>dell'energia cinetica, UDC aumenta oltre <i>P 2.3.7 Power Loss Controller Limit</i> (Limite controllore perdita di potenza) x 1,35. Ciò viene rilevato in uno dei seguenti modi:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Se $U_{DC} > P 2.3.7 \text{ Power Loss Controller Limit (Limite controllore perdita di potenza)} \times 1,35 \times 1,05$ • Se la velocità è superiore al riferimento. Questo è rilevante se la rete ritorna a un livello inferiore di quello precedente, per esempio <i>P 2.3.7 Power Loss Controller Limit</i> (Limite controllore perdita di potenza) x 1,35 x 1,02. Questo non soddisfa il criterio in alto e il convertitore di frequenza tenta di ridurre UDC a <i>P 2.3.7 Power Loss Controller Limit</i> (Limite controllore perdita di potenza) x 1,35 aumentando la velocità. Ciò non accadrà perché la rete non può essere ridotta. • In caso di funzionamento motorizzato. Lo stesso meccanismo come nel punto precedente, ma dove l'inerzia impedisce che la velocità aumenti oltre la velocità di riferimento. Questo dà luogo alla funzione motrice del motore finché la velocità è superiore alla velocità di riferimento e si verifica la situazione in alto. Invece di attendere che ciò avvenga, viene introdotto il presente il criterio.
5	<p>Backup dell'energia cinetica, scatto: La differenza tra il backup dell'energia cinetica con e senza scatto è che l'ultima decelera sempre a 0 giri/min e scatta, indipendentemente dal ritorno della rete. La funzione viene effettuata in modo che non rilevi nemmeno il ritorno della rete. Questa è la ragione per il livello relativamente alto sul collegamento CC durante la rampa di discesa.</p>
6	<p>Guasto</p>
7	<p>Backup dell'energia cinetica, scatto con recupero: Il backup dell'energia cinetica con recupero combina le caratteristiche del backup dell'energia cinetica e del backup dell'energia cinetica con scatto. Questa caratteristica consente di selezionare tra il backup dell'energia cinetica e il backup dell'energia cinetica con scatto, sulla base di una velocità di recupero configurabile in <i>P 2.3.8 Kin. Back-up Trip Recovery Level</i> (Livello di recupero scatto di backup dell'energia cinetica) per consentire il rilevamento del ritorno di rete. Se la rete non ritorna, il convertitore di frequenza effettua una rampa di discesa a 0 giri/min. e scatta. Se la rete ritorna mentre il backup dell'energia cinetica è a una velocità superiore al valore impostato in <i>P 2.3.8 Kin. Back-up Trip Recovery Level</i> (Livello di recupero scatto di backup dell'energia cinetica), viene ripreso il funzionamento normale. Ciò è uguale al [4] <i>Kinetic Back-up</i> (Backup dell'energia cinetica). Il livello CC durante [7] <i>Kinetic back-up</i> (Backup dell'energia cinetica) è <i>P 2.3.7 Power Loss Controller Limit</i> (Limite controllore perdita di potenza) x 1,35. Se la rete ritorna mentre il backup dell'energia cinetica è a una velocità inferiore a <i>P 2.3.8 Kin. Back-up Trip Recovery Level</i> (Livello di recupero scatto backup dell'energia cinetica), il convertitore di frequenza decelera a 0 giri/min. utilizzando la rampa e quindi scatta.</p>

P 2.3.7 Power Loss Controller Limit (Limite controllore perdita di potenza)

Descrizione: Immettere la tensione di rete alla quale viene attivata la funzione selezionata in *P 2.3.6 Power Loss Action* (Azione di perdita di potenza). Questo parametro definisce la tensione di soglia alla quale viene attivata la funzione selezionata in *P 2.3.6 Power Loss Action* (Azione di perdita di potenza). In funzione della qualità dell'alimentazione, scegliere il 90% della rete nominale come il livello di rilevamento. Per un'alimentazione di 380 V, *P 2.3.7 Power Loss Controller Limit* (Limite controllore perdita di potenza) deve essere impostato a 342 V. Ciò comporta un livello di rilevamento CC di 462 V (*P 2.3.7 Power Loss Controller Limit* (Limite controllore perdita di potenza) x 1,35).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (100–800)	Numero di parametro: 1411
Unità: V	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 2.3.8 Kin. Back-up Trip Recovery Level (Livello di recupero scatto backup dell'energia cinetica)

Descrizione: Immettere il livello di recupero scatto del backup dell'energia cinetica per l'applicazione. Questo livello di recupero è la velocità minima del motore alla quale il convertitore di frequenza deve accelerare la velocità.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 1415
Unità: Hz	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 2.3.9 Fast Mains Phase Loss Level (Livello di perdita di fase di rete veloce)

Descrizione: Regolando il parametro su un valore inferiore, il rilevamento diventa più sensibile e impostando il parametro su un valore superiore il rilevamento diventa meno sensibile.

Valore predefinito: 300	Tipo di parametro: Intervallo (0–500)	Numero di parametro: 1417
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 2.3.10 Fast Mains Phase Loss Min. Power (Potenza minima perdita di fase rete rapida)

Descrizione: Il rilevamento rapido non viene attivato se la potenza effettiva è inferiore al valore specificato nel parametro.

Valore predefinito: 10	Tipo di parametro: Intervallo (0–100)	Numero di parametro: 1418
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 2.3.13 Auto DC Braking (Frenatura CC automatica)

Descrizione: Funzione di protezione contro le sovratensioni durante il funzionamento a ruota libera nell'ambiente di rete IT. Questo parametro è solo attivo quando in questo parametro è selezionato [1] On e le opzioni della rete IT sono selezionate in P 1.2.2 Grid Type (Tipo rete).

Valore predefinito: 1 [On]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 7
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Off: La funzione non è attiva.
1	On: La funzione è attiva.

P 2.3.14 Max Output Frequency (Frequenza di uscita max.)

Descrizione: Immettere il valore massimo di frequenza di uscita. P 2.3.14 Max Output Frequency (Frequenza di uscita max.) specifica il limite assoluto della frequenza di uscita del convertitore di frequenza per una maggiore protezione nell'applicazione, nei casi in cui deve essere evitato un fuorigiri accidentale. Questo limite assoluto è valido per tutte le configurazioni ed è indipendentemente dall'impostazione nel P 5.4.2 Configuration Mode (Modalità di configurazione).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0–500)	Numero di parametro: 419
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

N O T A

Non è possibile regolare questo parametro mentre il motore è in funzione. La frequenza di uscita massima non può superare il 10% della frequenza di commutazione dell'inverter in P 2.4.3 Switching Frequency (Frequenza di commutazione).

P 2.3.15 Action at Inverter Fault (Azione al guasto inverter)

Descrizione: Selezionare come il convertitore di frequenza reagisca quando si verifica una sovratensione, una sovracorrente, un cortocircuito o un guasto di terra.

Valore predefinito: 1 [Avviso]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1427
Unità: V	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Scatto: Disabilita i filtri di protezione e fa scattare al primo guasto
1	Avviso: Far funzionare i filtri di protezione normalmente.

P 2.3.16 Function at Inverter Overload (Funzione al sovraccarico inverter)

Descrizione: Quando il convertitore emette un avviso per sovraccarico dell'inverter, sel. se continuare e probabilmente farlo scattare o se ridurre la corrente di uscita.

Valore predefinito: 0 [Scatto]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1461
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Scatto
1	Declassamento

P 2.3.17 Adjustable Temperature Warning (Avviso temperatura regolabile)

Descrizione: Questo parametro viene utilizzato per avvisare l'utente che la temperatura del dissipatore di calore è superiore, vale a dire che la temperatura ambiente è elevata o il carico è superiore. Se questa condizione viene mantenuta, potrebbe verificarsi uno scatto. Quando P 2.1.9 *Heatsink Temperature* (Temperatura del dissipatore) più il valore impostato nel parametro è superiore al suo valore massimo, HEATSINK_CLEAN_WARNING - il bit 29 viene impostato in P 5.1.10 *Ext. Status Word (Parola di stato est.)*. La spia di avviso del pannello di controllo non si accende quando viene raggiunto il limite specificato del parametro.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 442
Unità: /	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.3.3 Modulazione (Indice menu 2.4)

P 2.4.2 Min. Switching Frequency (Frequenza di commutazione min.)

Descrizione: Imposta la frequenza di commutazione più bassa consentita dall'applicazione.

Valore predefinito: 2 [2,0 KHz]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1463
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
2	2,0 kHz
3	3,0 kHz
4	4,0 kHz
5	5,0 kHz
6	6,0 kHz
7	8,0 kHz
8	10,0 kHz
9	12,0 kHz
10	16,0 kHz

P 2.4.3 Switching Frequency (Frequenza di commutazione)

Descrizione: Regola la frequenza di commutazione per trovare un equilibrio adatto tra la rumorosità acustica dal motore e le perdite termiche nel convertitore di frequenza. L'aumento della frequenza di commutazione riduce il rumore, ma aumenta le perdite termiche.

Valore predefinito: 4 [4,0 KHz]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1401
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione (in funzione della dimensione)
2	2,0 kHz
3	3,0 kHz
4	4,0 kHz

Numero selezione	Nome selezione (in funzione della dimensione)
5	5,0 kHz
6	6,0 kHz
7	8,0 kHz
8	10,0 kHz
9	12,0 kHz
10	16,0 kHz

N O T A

Nota: Le selezioni effettive della frequenza di commutazione di apertura dipendono dal modello di convertitore di frequenza specifico.

P 2.4.5 Over Modulation (Sovramodulazione)

Descrizione: Utilizzare il parametro per abilitare o disabilitare la sovrarmodulazione della tensione di uscita. Selezionare [1] On per ottenere una coppia e una tensione del collegamento CC supplementari sull'albero motore. Selezionare [0] Off per evitare un'ondulazione della coppia sull'albero motore.

Valore predefinito: 1 [On]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1403
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizione della selezione
0	Off: Per evitare l'ondulazione della coppia sull'albero motore, selezionare [0] Off per evitare la sovrarmodulazione della tensione di uscita. Questa funzione può essere utile per applicazioni come macchine rettificatrici.
1	On: Selezionare [1] On per abilitare la funzione di sovrarmodulazione della tensione di uscita. Selezionare questa impostazione quando è necessario che la tensione di uscita sia superiore al 95% della tensione di ingresso (di solito in caso di funzionamento fuori sincronia). La tensione di uscita viene aumentata in funzione del livello di sovrarmodulazione.

N O T A

La sovrarmodulazione genera una maggiore ondulazione della coppia e un aumento delle armoniche.

7.3.4 Controllo collegamento CC (Indice menu 2.5)

P 2.5.1 Damping Gain Factor (Fattore di guadagno smorzamento)

Descrizione: Fattore di attenuazione per la compensazione della tensione collegamento CC. Vedere P 2.5.2 DC-Link Voltage Compensation (Compensazione tensione del collegamento CC).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0–100)	Numero di parametro: 1408
Unità: %	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 2.5.2 DC-Link Voltage Compensation (Compensazione tensione del collegamento CC)

Descrizione: Abilita la compensazione del collegamento CC per ridurre l'ondulazione in tensione del collegamento CC (raccomandato per la maggior parte delle applicazioni).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1451
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Off
1	On

7.3.5 Limite di corrente di uscita (Indice menu 2.7)

P 2.7.1 Output Current Limit % (Limite di corrente di uscita %)

Descrizione: Immettere il limite di corrente per il funzionamento motore e generatore. Il parametro viene modificato automaticamente se viene aggiornato il *P 4.2.2.3 Nominal Motor Current* (Corrente nominale del motore).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0–1000)	Numero di parametro: 418
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Questa è una reale funzione di limite di corrente che persiste nell'intervallo fuori limite. Tuttavia, a causa dell'indebolimento di campo, la coppia motore al limite di corrente si riduce di conseguenza quando l'aumento di tensione si interrompe al di sopra della velocità sincronizzata del motore.

P 2.7.2 Current Limit K_p (Limite di corrente K_p)

Descrizione: Immette il guadagno proporzionale del controllore del limite di corrente. La selezione di un valore più alto velocizza la risposta del controllore ma potrebbe ridurre la stabilità.

Valore predefinito: 100	Tipo di parametro: Intervallo (0–500)	Numero di parametro: 1430
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 2.7.3 Current Limit T_i (Limite di corrente T_i)

Descrizione: Imposta il tempo di integrazione per il controllore di coppia. La selezione di un valore più basso velocizza la risposta del controllore ma potrebbe ridurre la stabilità.

Valore predefinito: 0,02	Tipo di parametro: Intervallo (0,002–2,000)	Numero di parametro: 1431
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 2.7.4 Current Lim Ctrl, Filter Time (Regolazione del limite di corrente, tempo filtro)

Descrizione: Imposta il periodo di tempo filtro per il filtro passa-basso del regolatore limitazione di corrente. Il filtro utilizza il valore medio nel periodo. Impostando un periodo più breve, il regolatore reagisce più rapidamente alle variazioni di corrente.

Valore predefinito: 5	Tipo di parametro: Intervallo (1,0–100,0)	Numero di parametro: 1432
Unità: ms	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 2.7.5 Trip Delay at Current Limit (Ritardo scatto al limite di corrente)

Descrizione: Se la corrente di uscita raggiunge il limite di corrente (*P 2.7.1 Output Current Limit %* (Limite di corrente di uscita %)), viene visualizzato un avviso. Se l'avviso limite di corrente è continuamente presente per la durata indicata in questo parametro, il convertitore di frequenza scatta. Impostare 60 s = OFF per disabilitare la funzione.

Valore predefinito: 60	Tipo di parametro: Intervallo (0–60)	Numero di parametro: 1424
Unità: s	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.4 Filtri e chopper di frenatura (Indice menu 3)

7.4.1 Stato (Indice menu 3.1)

P 3.1.1 Brake Energy (Energia del freno)

Descrizione: Visualizza la potenza freno trasmessa a una resistenza freno esterna. La potenza media viene calcolata su una base media nel corso degli ultimi 120 s.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0,000–10000,000)	Numero di parametro: 1633
Unità: kW	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

7.4.2 Chopper di frenatura (Indice menu 3.2)

P 3.2.1 Enable Brake Chopper (Abilita chopper di frenatura)

Descrizione: Seleziona il metodo per dissipare l'energia di frenatura in eccesso.

Valore predefinito: 0 [Disabilita]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 215
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Disabilita
1	Abilita

P 3.2.2 Brake Chopper Voltage Reduce (Riduzione tensione chopper di frenatura)

Descrizione: Questo parametro può ridurre la tensione CC in cui è attiva la resistenza di frenatura. Valido solo per unità T4.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 214
Unità: V	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.4.3 Resistenza di frenatura (Indice menu 3.3)

P 3.3.2 Brake Resistor Value (Valore della resistenza di frenatura)

Descrizione: Impostare il valore della resistenza di frenatura in Ω . Questo valore viene usato per monitorare la potenza trasmessa alla resistenza di frenatura. *P 3.3.2 Brake Resistor Value* (Valore resistenza di frenatura) è attivo solo in convertitori di frequenza dotati di un freno dinamico integrale. Utilizzare questo parametro per i valori senza decimali.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 211
Unità: Ω	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 3.3.3 Brake Resistor Power Limit (Limite di potenza resistenza di frenatura)

Descrizione: Impostare il limite di monitoraggio della potenza freno trasmessa alla resistenza. Il parametro è attivo solo nei convertitori di frequenza dotati di freno dinamico integrale.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,001–2000)	Numero di parametro: 212
Unità: kW	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Per calcolare il valore di *P 3.3.3 Brake Power Limit* (Limite potenza freno), è possibile utilizzare la seguente formula.

$$P_{br, avg} (W) = \frac{U_{br}^2(V) \times t_{br}(S)}{R_{br}(\Omega) \times T_{br}(S)}$$

Di seguito sono riportati gli elementi della formula:

- $P_{br, avg}$ è la potenza media prevista dissipata nella resistenza di frenatura.
- R_{br} è la resistenza della resistenza di frenatura.
- t_{br} è il tempo di frenatura attivo entro il periodo di 120 s T_{br}
- U_{br} è la tensione CC dove è attiva la resistenza di frenatura

Per unità T4, la tensione CC è 770 V, che può essere ridotta tramite *P 3.2.2 Brake Chopper Voltage Reduce* (Riduzione tensione chopper di frenatura).

N O T A

Se Rbr è sconosciuta o se Tbr è diversa da 120 s, l'approccio pratico sta nel far funzionare l'applicazione di frenatura, visualizzare P 3.1.1 Brake Energy (Energia del freno) e quindi immettere questo valore + 20% in P 3.3.3 Brake Resistor Power Limit (Limite potenza resistenza di frenatura).

La selezione di un valore basso riduce le perdite di energia nel motore, ma anche la resistenza alle variazioni improvvise del carico. Il parametro *Torque Characteristic* (Caratteristica coppia) deve essere impostato su AEO.

7.5 Motore (Indice menu 4)

7.5.1 Stato (Indice menu 4.1)

P 4.1.1 Motor Current (Corrente motore)

Descrizione: Vis. la corr. motore misurata come valore medio, Irms.

Valore predefinito: 0,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–655,35)	Numero di parametro: 1614
Unità: A	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 4.1.2 Motor Voltage (Tensione motore)

Descrizione: Visualizza la tensione motore, un valore calcolato per controllare il motore.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–65535)	Numero di parametro: 1612
Unità: V	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 4.1.3 Motor Electrical Power (Alimentazione elettrica del motore)

Descrizione: Consumo di potenza del motore in kW. Il valore visualizzato viene calcolato in base alla tensione e alla corrente attuali del collegamento CC.

Valore predefinito: 0,000	Tipo di parametro: Intervallo (0,000–1000,000)	Numero di parametro: 1610
Unità: kW	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 4.1.4 Motor Power Hp (Potenza motore HP)

Descrizione: Consumo di potenza del motore in kW. Il valore visualizzato viene calcolato in base alla tensione e alla corrente attuali del collegamento CC.

Valore predefinito: 0,000	Tipo di parametro: Intervallo (0,000–1000,000)	Numero di parametro: 1611
Unità: CV	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 4.1.5 Motor Thermal Load (Carico termico motore)

Descrizione: Visualizza la temperatura calcolata del motore come percentuale del massimo consentito. Al 100% si verifica uno scatto se la funzione ETR è selezionata in P 4.6.7 Motor Thermal Protection (Protezione termica del motore).

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–100)	Numero di parametro: 1618
Unità: %	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Leggi

P 4.1.6 Frequency (Frequenza)

Descrizione: Visualizz. il valore effettivo della frequenza motore.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (0,0–6553,5)	Numero di parametro: 1613
Unità: Hz	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 4.1.7 Frequency (Frequenza) %

Descrizione: Visualizza la frequenza motore effettiva come percentuale del P 5.8.2 Motor Speed High Limit (Limite alto velocità motore).

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (0–6553,5)	Numero di parametro: 1615
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 4.1.8 Motor Shaft Speed (Velocità dell'albero motore)

Descrizione: Visualizza la velocità effettiva dell'albero motore in Giri/min. Nel controllo di proc. ad anello aperto o chiuso, il regime del motore viene stimato. Nelle modalità di regolazione velocità ad anello chiuso viene misurato il regime del motore.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (-30000,0–30000,0)	Numero di parametro: 1617
Unità: Giri/min.	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Leggi

P 4.1.10 Motor Torque (Coppia motore)

Descrizione: Visualizza il valore di coppia con segno, applicata all'albero motore. Alcuni motori forniscono più del 160% di coppia. Pertanto, il valore minimo e il valore massimo dipendono dalla corrente motore massima nonché dal motore usato.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (-30000,0–30000,0)	Numero di parametro: 1616
Unità: Nm	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Leggi

P 4.1.11 Motor Torque (Coppia motore) %

Descrizione: Visualizza la coppia come percentuale della coppia nominale, con segno, applicata all'albero motore.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (-200–200)	Numero di parametro: 1622
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Leggi

7.5.2 Dati motore (Indice menu 4.2)

7.5.2.1 Impostazioni generali (Indice menu 4.2.1)

P 4.2.1.1 Motor Type (Tipo motore)

Descrizione: Seleziona il tipo di motore. Selezionare [0] per motori asincroni. Selezionare [1] *PM, Non-salient SPM* (PM, SPM non saliente) o [3] *PM, Salient IPM* (PM, IPM saliente) per motori PM salienti o non salienti. I motori PM si dividono in due gruppi con magneti montati sulla superficie (non salienti) o interni (salienti).

Valore predefinito: 0 [Motore asincrono a induzione, IM]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 110
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro.

Numero selezione	Nome selezione
0	Motore asincrono a induzione, IM: Per motore asincrono a induzione, IM
1	PM, SPM non saliente: Per motori a magnete permanente (PM) con magneti montati sulla superficie (non salienti). Fare riferimento a <i>P 4.4.4.7 Damping Gain</i> (Guadagno smorzamento) a <i>P 4.4.4.10 Voltage filter time const.</i> (Cost. tempo filtro tensione) per dettagli sull'ottimizzazione del funzionamento del motore.
3	PM, IPM saliente: Per motori a magnete permanente (PM) con magneti interni (salienti).

P 4.2.1.2 Number of Pole (Numero di poli)

Descrizione: Immettere il numero di poli del motore.

Valore predefinito: 4	Tipo di parametro: Intervallo (2–100)	Numero di parametro: 139
Unità: -	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

La dipendenza della velocità sincrona del motore n_s in giri/min. della frequenza f dell'alimentazione in Hz (*P 1.1.1 Grid Frequency* (Frequenza di rete)) e il numero di coppie di poli p in *P 4.2.1.2 Nameplate Data* (Dati di targa) è data dalla seguente formula. Ad esempio, per un motore con coppia a 2 poli (4 poli) e una frequenza di alimentazione di 50 Hz, la velocità sincrona del motore è. La tabella seguente mostra il numero di poli per intervalli di velocità normali per i diversi tipi di motore.

Coppie di poli	~nn@ 50 Hz	~nn@ 60 Hz
1	2700–2880	3250–3460
2	1350–1450	1625–1730
3	700–960	840–1153

P 4.2.1.3 AMA Mode (Modalità AMA)

Descrizione: Selez. tipo di AMA. La funzione AMA migliora le prestazioni dinamiche del motore mediante l'ottimizzazione automatica dei parametri motore avanzati. Selezionare [0] *No Function* (Nessuna funzione), [1] *Enable Complete AMA* (Abilita AMA completo), [2] *Enable Reduced AMA* (Abilita AMA ridotto).

Valore predefinito: 0 [Off]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 129
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro

Numero selezione	Nome selezione
0	Off: Nessuna funzione.
1	<p>Abilita AMA completo: A seconda dell'opzione selezionata in P 4.2.1.1 <i>Motor Type</i> (Tipo motore), l'AMA viene eseguito con parametri diversi.</p> <ul style="list-style-type: none"> Se viene selezionato [0] <i>Asynchron</i> (Asincrono), l'AMA viene eseguito su: P 4.2.3.1 <i>Stator Resistance (Rs)</i> (Resistenza statore (Rs)), P 4.2.3.2 <i>Rotor Resistance (Rr)</i> (Resistenza rotore (Rr)). P 4.2.3.4 <i>Stator Leakage Reactance (X1)</i> (Reattanza di dispersione dello statore (X1)). P 4.2.3.6 <i>Main Reactance (Xh)</i> (Reattanza principale (Xh)). Se viene selezionato [1] <i>PM, non-salient SPM</i> (PM, SPM non saliente) l'AMA viene eseguito su: P 4.2.3.1 <i>Stator Resistance (Rs)</i> (Resistenza statore (Rs)). P 4.2.4.3 <i>d-axis Inductance (Ld)</i> (Induttanza asse d (Ld)). Se viene selezionato [3] <i>PM, salient IPM</i> (PM, IPM saliente), l'AMA viene eseguito su: P 4.2.3.1 <i>Stator Resistance (Rs)</i> (Resistenza statore (Rs)). P 4.2.4.3 <i>d-axis Inductance (Ld)</i> (Induttanza asse d (Ld)), P 4.2.4.7 <i>q-axis Inductance (Lq)</i> (Induttanza asse q (Lq)) P 4.2.4.4 <i>d-axis Inductance Sat. (LdSat)</i> (Sat. induttanza asse d (LdSat)), P 4.2.4.8 <i>q-axis Inductance Sat. (LqSat)</i> (Sat. induttanza asse q (LqSat)).
2	Abilita AMA ridotto: Effettua un AMA ridotto in cui viene determinata solo la resistenza di statore Rs P 4.2.3.1 <i>Stator Resistance (Rs)</i> (Resistenza statore (Rs)) del sistema. (Questa opzione è solo per motori asincroni.). Eseguire l'AMA a motore freddo.

NOTA

Il parametro torna automaticamente su *Off* dopo l'esecuzione dell'AMA.

P 4.2.1.4 Motor Cable Length (Lunghezza cavo motore)

Descrizione: Inserire la lunghezza del cavo motore in metri.

Valore predefinito: 50	Tipo di parametro: Intervallo (0–100)	Numero di parametro: 142
Unità: m	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.1.5 Motor Cable Length Feet (Lunghezza cavo motore piedi)

Descrizione: Lunghezza del cavo motore

Valore predefinito: 164	Tipo di parametro: Intervallo (0–328)	Numero di parametro: 143
Unità: Piedi	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

In alcuni prodotti, a seconda della configurazione EMC, questo parametro può regolare automaticamente la frequenza di commutazione consentita per ottenere prestazioni ottimali dal sistema convertitore.

7.5.2.2 Dati di targa (Indice menu 4.2.2)

P 4.2.2.1 Nominal Power (Potenza nominale)

Descrizione: Selezionare la potenza nominale del motore dai dati di targa del motore. **Nota:** La modifica di questo parametro influisce sulle impostazioni di altri parametri.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 120
Unità: kW	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

4.2.2.2 Nominal Voltage (Tensione nominale)

Descrizione: Impostare la tensione nom. mot. dai dati di targa del motore. **Nota:** La modifica di questo parametro influisce sull'impostazione di altri parametri.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (50–1000)	Numero di parametro: 122
Unità: V	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.2.3 Nominal Current (Corrente nominale)

Descrizione: Immettere il valore di corrente nominale del motore dai dati di targa del motore. **Nota:** La modifica di questo parametro influisce sulle impostazioni di altri parametri.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,01–1000,00)	Numero di parametro: 124
Unità: A	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.2.4 Nominal Frequency (Frequenza nominale)

Descrizione: Selezionare la frequenza motore dai dati di targa del motore. **Nota:** La modifica di questo parametro influisce sull'impostazione di altri parametri.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 123
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.2.5 Nominal Speed (Velocità nominale)

Descrizione: Immettere il valore di velocità nominale del motore dai dati di targa del motore. **Nota:** La modifica di questo parametro influisce sull'impostazione di altri parametri.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 125
Unità: Giri/min.	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.5.2.3 Motore a induzione asincr. (Indice del menu 4.2.3)

P 4.2.3.1 Stator Resistance (Rs) (Resistenza statore (Rs))

Descrizione: Impostare il valore della resistenza di statore. Fare riferimento al valore nella scheda tecnica del motore o effettuare un AMA a motore freddo.

Valore predefinito: In funzione della taglia	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 130
Unità: Ω	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.3.2 Rotor Resistance Rr (Resistenza rotore Rr)

Descrizione: Immettere il valore di resistenza del rotore. Il valore può essere ottenuto da una scheda tecnica del motore oppure effettuando un AMA su un motore freddo. L'impostazione di fabbrica è calcolata dal convertitore in base ai dati di targa del motore.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 131
Unità: Ω	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.3.4 Stator Leakage Reactance (X1) (Reattanza di dispersione dello statore (X1))

Descrizione: Impostare il valore della reattanza di dispersione statore. Fare riferimento al valore nella scheda tecnica del motore o effettuare un AMA a motore freddo. L'impostazione di fabbrica è calcolata dal convertitore in base ai dati di targa del motore.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 133
Unità: Ω	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.3.6 Main Reactance (Xh) (Reattanza principale (Xh))

Descrizione: Imposta il valore di reattanza principale. Fare riferimento al valore nella scheda tecnica del motore o effettuare un AMA a motore freddo. L'impostazione di fabbrica è calcolata dal convertitore in base ai dati di targa del motore.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 135
Unità: Ω	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.3.7 Motor Cont. Rated Torque (Coppia nominale controllo motore)

Descrizione: Imposta il valore dai dati di targa del motore. Questo parametro è disponibile solo quando P 4.2.1.1 Motor Type (Tipo motore) è impostato su [1] PM, Non-salient PM (PM, SPM non saliente).

Nota: La modifica di questo parametro influisce sulle impostazioni di altri parametri.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,1–10000,0)	Numero di parametro: 126
Unità: Nm	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.5.2.4 Motore a magneti permanenti (Indice menu 4.2.4)

P 4.2.4.1 Back EMF (Forza c.e.m.)

Descrizione: Imposta la forza c.e.m. nominale per il motore a 1000 Giri/min. La forza c.e.m. è la tensione generata da un motore PM quando non è collegato alcun convertitore di frequenza e l'albero è girato dall'esterno.

Normalmente la forza c.e.m è specificata per la velocità nominale del motore oppure per 1.000 giri/min. tra due fasi.

Se il valore non è disponibile per una velocità del motore di 1.000 giri/minuto, calcolare il valore corretto come segue. Se la forza c.e.m. è, per esempio 320 V a 1.800 giri/min., può essere calcolata a 1.000 giri/min.: Forza c.e.m. = (tens./giri/min.)*1000 = (320/1800)*1000 = 178.

Questo parametro è attivo solo quando P 4.2.1.1 Motor Construction (Struttura motore) è impostato sulle opzioni che abilitano motori PM (a magneti permanenti).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 140
Unità: V	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

N O T A

Quando si usano i motori PM, si raccomanda di usare le resistenze freno.

P 4.2.4.3 d-axis inductance Ld (Induttanza asse d Ld)

Descrizione: Imposta il valore dell'induttanza asse d. Il valore può essere ottenuto da una scheda tecnica del motore a magneti permanenti oppure effettuando un AMA su un motore freddo.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 137
Unità: mH	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.4.4 d-axis inductance LdSat (Sat. induttanza asse d Ld)

Descrizione: Questo parametro corrisponde alla saturazione dell'induttanza di Ld. Idealmente questo parametro ha lo stesso valore del P 4.2.2.3 *Nominal Current* (Corrente nominale). Comunque, se il fornitore del motore fornisce una curva di induttanza, il valore di induttanza al 100% di P 4.2.2.3 *Nominal Current* (Corrente nominale) deve essere inserito qui.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 144
Unità: mH	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.4.6 Ld Current Point (Punto corrente Ld)

Descrizione: Specifica la curva di saturazione dei valori di induttanza asse d. Il valore dell'induttanza asse d viene approssimato linearmente a P 4.2.4.3 *d-axis Inductance Ld* (Induttanza asse d Ld).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 148
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.4.7 q-axis inductance Lq (Induttanza asse q Lq)

Descrizione: Immettere il valore dell'induttanza asse q. Il valore può essere ottenuto da una scheda tecnica del motore a magneti permanenti oppure effettuando un AMA su un motore freddo.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 138
Unità: mH	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.4.8 q-axis Inductance LqSat (Sat. induttanza asse q Lq (LqSat))

Descrizione: Questo parametro corrisponde alla saturazione dell'induttanza di Lq. Idealmente questo parametro ha lo stesso valore di P 4.2.4.7 *q-axis inductance Lq* (Induttanza asse q (Lq)). Quando il fornitore del motore fornisce una curva di induttanza, è necessario specificare il valore di induttanza al 100% di P 4.2.2.3 *Nominal Current* (Corrente nominale).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 145
Unità: mH	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.2.4.10 Lq Current Point (Punto corrente Lq)

Descrizione: Specifica la curva di saturazione dei valori di induttanza dell'asse q. Il valore di induttanza dell'asse q è approssimato linearmente a P 4.2.4.7 *q-axis Inductance Lq* (Induttanza asse q Lq) e P 4.2.4.8 *q-axis Inductance LqSat* (Sat. induttanza asse q Lq (LqSat)).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 149
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.5.3 Controllo motore (Indice menu 4.4)

7.5.3.1 Impostazioni generali (Indice menu 4.4.1)

P 4.4.1.2 AEO Minimum Magnetization (Magnetizzazione minima AEO)

Descrizione: Immettere la magnetizzazione minima consentita per la modalità di ottimizzazione automatica dell'energia (AEO). Valori bassi riducono le perdite di energia nel motore ma anche la resistenza alle variazioni improvvise del carico.

Valore predefinito: 66	Tipo di parametro: Intervallo (40–75)	Numero di parametro: 1441
Unità: %	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.1.3 Torque Characteristic (Caratteristiche di coppia)

Descrizione: Selezionare la caratteristica della coppia. Coppia variabile e ottimizzazione automatica dell'energia VT sono entrambe operazioni di risparmio energetico.

Valore predefinito: 0 [Coppia costante]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 103
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Coppia costante: La potenza all'albero motore eroga una coppia costante con controllo a velocità variabile.
1	Coppia variabile: La potenza all'albero motore eroga una coppia variabile con controllo a velocità variabile. Impostare il livello di coppia variabile in P 4.4.4.13 VT Level (Livello VT).
2	Ottim. en. autom. VT: Ottimizza automaticamente il consumo di energia minimizzando la magnetizzazione e la frequenza tramite P 4.4.1.2 AEO Minimum Magnetisation (Magnetizzazione minima AEO).

P 4.4.1.4 Clockwise Direction (Senso orario)

Descrizione: Questo parametro definisce il termine "orario" corrispondente alla freccia di direzione del pannello di controllo. Il parametro viene usato per cambiare facilmente il senso di rotazione dell'albero senza scambiare i fili del motore.

Valore predefinito: 0 [Normale]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 106
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome e descrizione della selezione
0	Normale: L'albero motore gira in senso orario quando il convertitore di frequenza è collegato U \Rightarrow U; V \Rightarrow V; e W \Rightarrow W al motore.
1	Inverso: L'albero motore gira in senso antiorario quando il convertitore di frequenza è collegato U \Rightarrow U; V \Rightarrow V; e W \Rightarrow W al motore.

P 4.4.1.5 Motor Control Bandwidth (Largh. di banda controllo motore)

Descrizione: Seleziona il tipo di larghezza di banda controllo motore.

Valore predefinito: 1 [Medio]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 108
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Elevato: Per risposta molto dinamica.
1	Medio: Ottimizzato per un funzionamento in stato stazionario regolare.
2	Basso: Ottimizzato per un funzionamento in stato stazionario uniforme con risposta dinamica minima.
3	Adatt. 1: Ottimizzato per un funzionamento in stato stazionario uniforme, con smorzamento attivo supplementare.
4	Adatt. 2: Concepito per motori PM a bassa induttanza. Questa opzione è un'alternativa a [3] <i>Adapt. 1</i> .

7.5.3.2 Freno CA (Indice menu 4.4.2)

P 4.4.2.1 Enable AC Brake (Abilita freno CA)

Descrizione: Seleziona il metodo per dissipare l'energia di frenatura in eccesso.

Valore predefinito: 0 [Disabilita]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 210
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Disabilita
1	Abilita

P 4.4.2.2 AC Brake, Max current (Corrente max. per freno CA)

Descrizione: Immettere la corrente massima consentita per l'uso del freno CA al fine di evitare il surriscaldamento degli avvolgimenti motore.

Valore predefinito: 100	Tipo di parametro: Intervallo (0–160)	Numero di parametro: 216
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

N O T A

Il parametro è disponibile solo per motori asincroni.

P 4.4.2.3 AC Brake Voltage Control Kp (Controllo tensione freno CA Kp)

Descrizione: Utilizzare il parametro per impostare la capacità di potenza del freno CA (impostare il tempo rampa di decelerazione quando l'inerzia è costante). Se la tensione del collegamento CC non è superiore al valore di avviso della tensione del collegamento CC, la coppia del generatore può essere regolata con questo parametro. Maggiore è il guadagno del freno CA, maggiore è la capacità del freno. Se è uguale a 1,0, ciò significa che non è presente alcuna capacità frenante del freno CA.

Valore predefinito: 1,4	Tipo di parametro: Intervallo (1,0–2,0)	Numero di parametro: 188
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

N O T A

Se è presente una coppia continua del generatore, è probabile che la causa sia un'elevata corrente motore e che il motore si surriscaldi. In questa condizione, *P 4.4.2.2 AC Brake, Max current* (Freno CA, Corrente max) può essere utilizzata per proteggere il motore dal surriscaldamento.

7.5.3.3 Curva U/f (Indice menu 4.4.3)

P 4.4.3.1 Voltage Point (Punto di tensione)

Descrizione: Immettere la tensione in ogni punto di frequenza per formare manualmente una caratteristica U/f che corrisponda al motore. I punti di frequenza sono definiti nel *P 4.4.3.2 Frequency Point* (Punto di frequenza).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0–1000)	Numero di parametro: 155
Unità: V	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.3.2 Frequency Point (Punto di frequenza)

Descrizione: Immettere i punti di frequenza per formare manualmente una caratteristica U/f che corrisponde al motore. La tensione in ogni punto è definita nel *P 4.4.3.1 Voltage Point* (Punto di tensione).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 156
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Realizzare una caratteristica U/f basata su sei tensioni e frequenze definibili. Vedere la figura seguente.

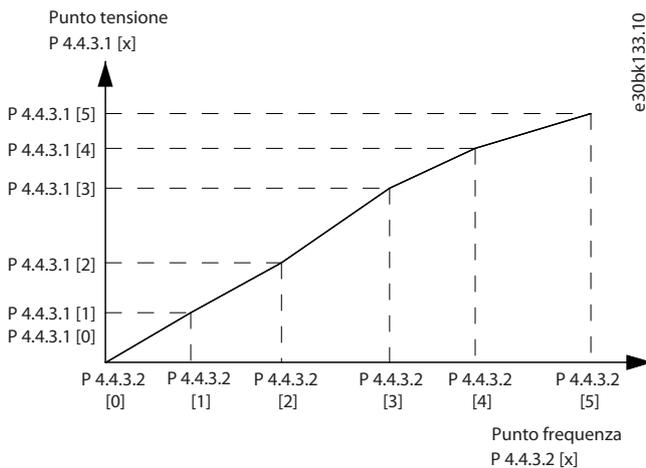


Illustrazione 57: Esempio della caratteristica U/f

7.5.3.4 Impostazione dipendente (Indice menu 4.4.4)

P 4.4.4.1 Slip Comp. Gain (Guadagno comp. scorrimento)

Descrizione: Immettere il valore percentuale per la compensazione dello scorrimento per compensare le tolleranze nel valore di $n_{M,N}$. La compensazione dello scorrimento viene calcolata automaticamente, vale a dire sulla base della velocità nominale del motore $n_{M,N}$. Questa funzione non è attiva quando il P 5.4.2 Configuration Mode (Modo configurazione) è impostato su [1] Speed closed loop (Anello chiuso vel.) o [2] Torque closed loop (Coppia anello chiuso) o [4] Torque open loop (Coppia anello aperto) o quando P 5.4.3 Motor Control Principle (Principio controllo motore) è impostato su [0] U/f o quando P 4.2.1.1 Motor Type (Tipo motore) è impostato su [1] PM, Non-salient SPM (PM, SPM non saliente), [3] PM, Salient IPM (PM, IPM saliente).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 162
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.4.2 Slip Comp. Time Constant (Costante di tempo comp. scorrimento)

Descrizione: Immettere la velocità di reazione della compensazione dello scorrimento. Un valore alto comporta una reazione lenta mentre un valore basso comporta una reazione veloce. In caso di problemi di risonanza a bassa frequenza, prolungare l'impostazione del tempo.

Valore predefinito: 0,10	Tipo di parametro: Intervallo (0,05–5,00)	Numero di parametro: 163
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.4.3 High Speed Load Comp. (Comp. del carico ad alta velocità)

Descrizione: Immettere il valore percentuale per compensare la tensione in relazione al carico quando il motore funziona ad alta velocità e ottenere la caratteristica U/f ottimale. Le dimensioni del motore determinano i campi di frequenza entro i quali è attivo questo parametro.

Valore predefinito: 100	Tipo di parametro: Intervallo (0–300)	Numero di parametro: 161
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.4.4 Low Speed Load Comp. (Comp. carico bassa velocità)

Descrizione: Immettere il valore percentuale per compensare la tensione in relazione al carico quando il motore funziona ad alta velocità e ottenere la caratteristica U/f ottimale. Le dimensioni del motore determinano i campi di frequenza entro i quali è attivo questo parametro.

Valore predefinito: 100	Tipo di parametro: Intervallo (0–300)	Numero di parametro: 160
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.4.5 Res. Damp Gain (Guadagno di smorzamento res.)

Descrizione: Immettere il valore di smorzamento risonanza. Utilizzare il parametro e P 4.4.4.6 Res. Damp High Pass Time Constant (Costante di tempo di smorzamento res.passa alto) per eliminare i problemi di risonanza ad alta frequenza. Per ridurre l'oscillazione di risonanza aumentare il valore del P 4.4.4.5 Res. Damp Gain (Guadagno di smorzamento res.).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0–500)	Numero di parametro: 164
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.4.6 Res. Damp High Pass Time Constant (Costante di tempo di smorzamento res.passa alto)

Descrizione: Impostare il parametro e *P 4.4.4.5 Res. Damp Gain* (Guadagno di smorzamento res.) per eliminare problemi di risonanza ad alta frequenza. Immettere la costante di tempo che fornisce lo smorzamento ideale.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 165
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.4.7 Damping Gain (Guadagno smorzamento)

Descrizione: Il guadagno di smorzamento stabilizza la macchina PM al fine di farla funzionare in modo regolare e stabile. Il valore del guadagno di smorzamento controlla le prestazioni dinamiche della macchina PM. Un elevato guadagno di smorzamento fornisce un'elevata prestazione dinamica e un basso guadagno di smorzamento fornisce una ridotta prestazione dinamica. La prestazione dinamica è collegata ai dati della macchina e al tipo di carico. Quando il guadagno di smorzamento è troppo alto o troppo basso, il controllo diventa instabile.

Valore predefinito: 120	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 114
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.4.8 High Speed Filter Time Const. (Cost. tempo filtro ad alta velocità)

Descrizione: Questa costante di tempo viene usata al di sopra del 10% della velocità nominale. Ottenere un controllo rapido attraverso una costante di tempo di smorzamento breve. Tuttavia, se questo valore è troppo breve, rende il controllo instabile.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 116
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.4.9 Low Speed Filter Time Const. (Cost. tempo filtro a bassa velocità)

Descrizione: Questa costante di tempo viene usata al di sopra del 10% della velocità nominale. Ottenere un controllo rapido attraverso una costante di tempo di smorzamento breve. Tuttavia, se questo valore è troppo breve, rende il controllo instabile.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 115
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.4.10 Voltage Filter Time Const. (Cost. di tempo filtro tensione)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per ridurre l'influsso dell'ondulazione ad alta frequenza e la risonanza del sistema nel calcolo della tensione di alimentazione. Senza questo filtro, le ondulazioni nelle correnti possono distorcere la tensione calcolata e compromettere la stabilità del sistema.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 117
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.4.11 Variable Torque Zero Speed Magnetization (Magnetizzazione a velocità zero a coppia variabile)

Descrizione: Utilizzare questo parametro insieme a *P 4.4.4.12 Min Speed Normal Magnetizing [Hz]* (Min velocità magnetizz. norm. [Hz]) per ottenere una corrente di magnetizzazione diversa sul motore nel funzionamento a bassa velocità. Imp. un valore percentuale della corrente magnetizz. nominale. Un valore troppo basso può ridurre la coppia sull'albero motore.

Valore predefinito: 100	Tipo di parametro: Intervallo (0–300)	Numero di parametro: 150
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

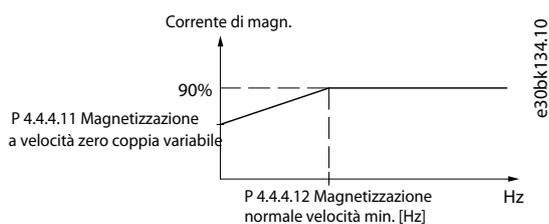


Illustrazione 58: Magnetizzazione del motore

P 4.4.4.12 Min Speed Normal Magnetizing [Hz] (Min velocità magnetizz. normale [Hz])

Descrizione: Impostare la frequenza richiesta per la corrente di magnetizzazione normale. Utilizzare questo parametro insieme a P 4.4.4.11 *Variable Torque Zero Speed Magnetization* (Magnetizzazione a velocità zero a coppia variabile).

Valore predefinito: 1,0	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 152
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.4.13 VT Level (Livello VT)

Descrizione: Immettere il livello di magnetizzazione del motore a bassa velocità. La selezione di un valore basso riduce le perdite di energia nel motore ma anche la capacità di carico.

Valore predefinito: 66	Tipo di parametro: Intervallo (40–90)	Numero di parametro: 1440
Unità: %	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

NOTA

Questo parametro non è attivo quando P 4.2.1.1 *Motor Type* (Tipo motore) è impostato su opzioni che abilitano il modo motore PM.

P 4.4.4.14 Min. Current at Low Speed (Corrente min. a velocità bassa)

Descrizione: Immettere la corrente motore minima a bassa velocità. L'aumento di questa corrente migliora la coppia motore a bassa velocità. Il parametro è abilitato solo per motori PM.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 166
Unità: %	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.5.3.5 Compensazione tempi morti (Indice menu 4.4.4.5)

P 4.4.5.1 Dead Time Compensation Level (Livello di compensazione tempi morti)

Descrizione: Livello di compensazione dei tempi morti applicata in percentuale. Un livello elevato (>90%) ottimizza la risposta dinamica del motore, un livello di 50–90% è buono sia per ridurre al minimo l'ondulazione del motore e della coppia sia la dinamica del motore, mentre un livello 0 disattiva la compensazione dei tempi morti

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0–100)	Numero di parametro: 1407
Unità: -	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.5.2 Dead Time Bias Current Level (Livello corrente bias tempi morti)

Descrizione: Imp. un segnale di orient. (in [%]) da agg. al segn. di corrente per la comp. tempi morti.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0–100)	Numero di parametro: 1409
Unità: %	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.4.5.3 Dead Time Compensation Zero Current Level (Livello di corr. zero comp. tempi morti)

Descrizione: Se questo parametro è impostato su [1] *Enabled* (Abilitato) con un cavo motore lungo, l'ondulazione della coppia motore viene ridotta al minimo.

Valore predefinito: [0] Disattivato	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1464
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Disabilitato: La funzione non è attiva.
1	Abilitato: Quando viene utilizzato un cavo motore lungo, selezionare questa opzione per ridurre al minimo l'ondulazione della coppia sul motore.

P 4.4.5.4 Speed Derate Dead Time Compensation (Decl. vel. comp. tempi morti)

Descrizione: Il livello di compensazione di tempi morti viene ridotto linearmente rispetto alla frequenza di uscita dal livello massimo impostato in P 4.4.5.1 *Dead Time Compensation Level* (Livello comp. tempi morti) al livello minimo impostato in questo parametro.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 1465
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.5.4 Protezione (Indice menu 4.6)

P 4.6.1 Warning Freq. High (Freq. avvisi alta)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare un limite superiore per il campo di frequenza. Quando la velocità del motore è superiore a questo limite, il bit di avviso 9 viene impostato in P 5.1.9 *Ext. Status Word* (Parola di stato est.). Il relè di uscita o l'uscita digitale possono essere configurati per indicare questo avviso. La spia luminosa di avviso del pannello di controllo non si accende quando viene raggiunto il limite impostato di questo parametro.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 441
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.6.2 Warning Freq. Low (Freq. avvisi bassa)

Descrizione: Quando la velocità del motore scende al di sotto di questo limite, il bit di avviso 10 viene impostato in 5.1.9 *Ext. Status Word* (Parola di stato est.). Il relè di uscita o l'uscita digitale possono essere configurati per indicare questo avviso. La spia luminosa di avviso del pannello di controllo non si accende quando viene raggiunto il limite impostato di questo parametro.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 440
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.6.3 Warning Current High (Avviso corrente alta)

Descrizione: Immettere il valore I-high. Quando la corrente motore supera questo limite, viene impostato un bit nella parola di stato. Questo valore può anche essere programmato per produrre un segnale sull'uscita digitale o sull'uscita a relè.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 451
Unità: A	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.6.4 Warning Current Low (Avviso corrente bassa)

Descrizione: Immettere il valore I-low. Se la corrente motore scende al di sotto di questo limite, viene impostato un bit nella parola di stato. Questo valore può anche essere programmato per produrre un segnale sull'uscita digitale o sull'uscita a relè.

Valore predefinito: 0,00	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 450
Unità: A	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 4.6.7 Motor Thermal Protection (Protezione termica motore)

Descrizione: La protezione termica del motore può essere implementata tramite un sensore PTC negli avvolgimenti del motore collegati a uno degli ingressi analogici o digitali (P 4.6.8 *Thermistor Source* (Fonte termistore)). Oppure mediante il calcolo del carico

termico (ETR = relè termico elettronico), basato sul carico corrente e sul tempo. Il carico termico calcolato viene confrontato con la corrente nominale del motore IM,N e la frequenza nominale del motore fM,N. È possibile attivare un avviso o un guasto surriscaldamento.

Valore predefinito: 0 [Nessuna protezione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 190
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna protezione: Motore continuamente in sovraccarico quando non è richiesto alcun avviso o scatto del convertitore di frequenza.
1	Avviso termistore: Attiva un avviso quando il termistore collegato nel motore reagisce in caso di una sovratemperatura del motore.
2	Scatto termistore: Arresta (fa scattare) il convertitore di frequenza quando il termistore collegato nel motore reagisce a una sovratemperatura del motore. Il valore di disinserimento del termistore deve essere >3 kΩ. Integrare un termistore (sensore PTC) nel motore come protezione degli avvolgimenti.
3	ETR avviso 1: Calcola il carico e attiva un avviso nel display quando il motore è in sovraccarico. Programmare un segnale di avviso tramite una delle uscite digitali.
4	ETR scatto 1: Calcola il carico e arresta (fa scattare) il convertitore di frequenza quando il motore è in sovraccarico. Programmare un segnale di avviso tramite una delle uscite digitali. Il segnale appare in caso di un avviso e se il convertitore di frequenza scatta (avviso termico).
22	ETR scatto - rilevamento esteso

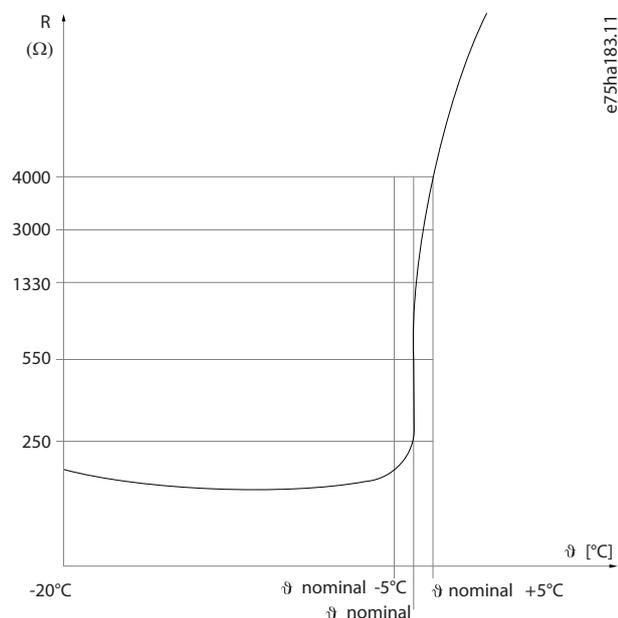


Illustrazione 59: Profilo PTC

Utilizzando un ingresso digitale e 10 V come alimentazione. Esempio: il convertitore di frequenza scatta quando la temperatura del motore è eccessiva. Programmazione parametri:

- Impostare P 4.6.7 Motor Thermal Protection (Protezione termica motore) su [2] Thermistor Trip (Scatto termistore)
- Impostare P 4.6.8 Thermistor Source (Fonte termistore) su [6] Digital Input 18 (Ingr. digitale 18).

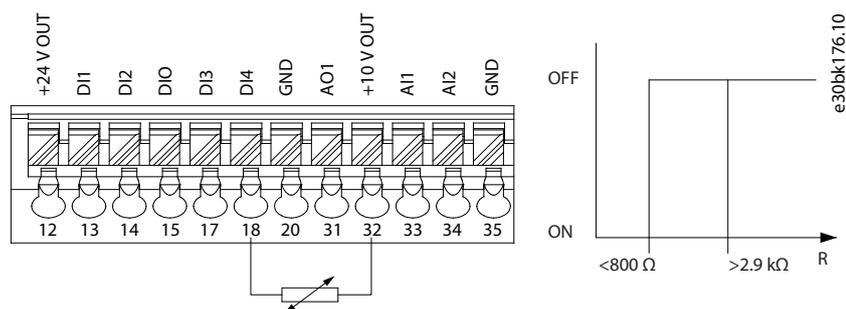


Illustrazione 60: Collegamento termistore PTC - ingresso digitale

Utilizzando un ingresso analogico e 10 V come alimentazione. Esempio: il convertitore di frequenza scatta quando la temperatura del motore è eccessiva. Programmazione parametri:

- Impostare P 4.6.7 Motor Thermal Protection (Protezione termica motore) su [2] Thermistor Trip (Scatto termistore).
- Impostare P 4.6.8 Thermistor Source (Fonte termistore) su [2] Analog Input 34 (Ingr. analog. 34).

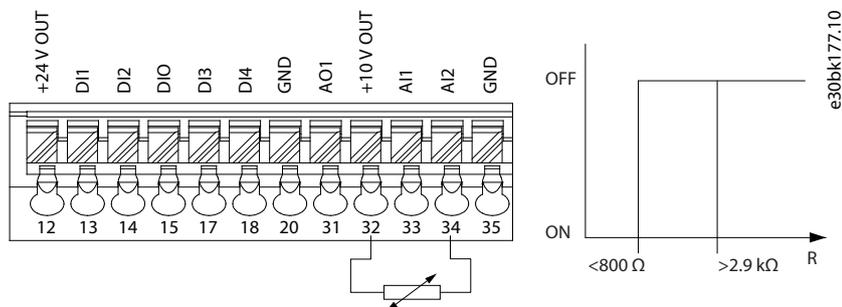


Illustrazione 61: Collegamento termistore PTC - ingresso analogico

Tabella 52: Soglia valori di disinserimento

Ingresso digitale/analogico	Tensione di alimentazione	Soglia valori di disinserimento
Digitale	10 V	<800 Ω - 2,9 kΩ
Analogico	10 V	<800 Ω - 2,9 kΩ

NOTA

Verificare che la tensione di alimentazione selezionata corrisponda alle specifiche dell'elemento termistore usato.

P 4.6.8 Thermistor Source (Risorsa termistore)

Descrizione: Selezionare l'ingresso al quale dovrebbe essere collegato il termistore (sensore PTC). Quando si utilizza un ingresso analogico, lo stesso ingresso analogico non può essere utilizzato per altri scopi, come ad esempio per riferimento o fonte di retroazione.

Valore predefinito: 0 [Nessuno]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 193
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuno
1	Ingresso analogico 33
2	Ingresso analogico 34

Numero selezione	Nome selezione
3	Ingresso digitale 13
4	Ingresso digitale 14
6	Ingresso digitale 18

N O T A

Impostare l'ingresso digitale su [0] PNP - Active (PNP - Attivo) a 24 V in Modalità Ingresso digitale.

P 4.6.9 Motor External Fan (Ventilaz. est. motore)

Descrizione: Selezionare se è necessario un ventilatore esterno per il motore.

Valore predefinito: [0] No	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 191
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	No: È necessario un ventilatore esterno e il motore viene declassato a bassa velocità.
1	Si: Applica un ventilatore esterno del motore (ventilazione esterna), in modo che non si renda necessario alcun declassamento del motore a bassa velocità.

P 4.6.12 Missing Motor Phase Function (Funzione fase motore mancante)

Descrizione: Selezionare [1] Trip 10s (Scatto 10 s) per visualizzare un guasto in caso di fase del motore mancante. Selezionare [0] Off per escludere un guasto di fase del motore mancante. L'impostazione [1] Trip 10 s (Scatto 10 s) è consigliata per evitare danni al motore.

Valore predefinito: 1 [Si]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 458
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Off: Non viene visualizzato alcun allarme in caso di mancanza di una fase del motore.
1	Scatto 10 s: Viene visualizzato un allarme in caso di mancanza di una fase del motore.

P 4.6.13 Fault Level (Livello di guasto)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per personalizzare i livelli di guasto.

Valore predefinito: 3 [Scatto bloccato]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1490
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
3	Scatto bloccato: L'allarme è impostato al livello di scatto bloccato.
4	Scatto con reset ritardato: L'allarme è configurato su allarme scatto che può essere ripristinato dopo un tempo di ritardo. Per esempio, se l'allarme 13, Sovracorrente è configurato su questa opzione, può essere ripristinato 3 minuti

Numero selezione	Nome selezione
	dopo l'allarme. Questa opzione utilizza l'ottavo elemento per controllare il livello di guasto del guasto 13, Sovracorrente.
5	Riaggancio al volo: All'avviamento, il convertitore di frequenza tenta di agganciare un motore in rotazione. Se viene selezionata questa opzione, P 5.6.3 <i>Enable Flying Start</i> (Abilita riaggancio al volo) viene forzato su [1] <i>Enabled</i> (Abilitato). Questa opzione utilizza l'ottavo elemento per controllare il livello di guasto del guasto 13, Sovracorrente.

Tabella 53: Selezione di un'azione quando appare l'allarme selezionato

Indice	Allarme	Scatto bloccato	Scatto con reset ritardato	Riaggancio al volo
0	Riservato	-	-	-
1	Riservato	-	-	-
2	Riservato	-	-	-
3	Riservato	-	-	-
4	Riservato	-	-	-
5	Riservato	-	-	-
6	Riservato	-	-	-
7	Sovracorrente	D	X	X

D indica l'impostazione di fabbrica e X indica una possibile selezione

P 4.6.14 Sync. Locked Rotor Protection (Protezione rotore sinc. bloccato)

Descrizione: Rilevamento rotore bloccato per motore PM.

Valore predefinito: 0 [Off]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 3022
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Numero selezione	Nome selezione
0	Off: La funzione non è attiva.
1	On: La protezione rotore bloccato per motori PM.

P 4.6.15 Sync. Locked Rotor Detection Time [s] (Tempo rilevamento rotore sinc. bloccato [s])

Descrizione: Rilevamento rotore bloccato per motore PM.

Valore predefinito: 0,10	Tipo di parametro: Intervallo (0,05–1,0)	Numero di parametro: 3023
Unità: s	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.6 Applicazione (Indice menu 5)

7.6.1 Stato (Indice menu 5.1)

P 5.1.1 Fault Word 1 (Parola di guasto 1)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la parola guasto 1 in codice hex.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–4294967295)	Numero di parametro: 1690
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.2 Fault Word 2 (Parola di guasto 2)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la parola di guasto 2 in codice hex.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–4294967295)	Numero di parametro: 1691
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.3 Fault Word 3 (Parola di guasto 3)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la parola di guasto 3 in codice hex.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–4294967295)	Numero di parametro: 1697
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.4 Warning Word 1 (Parola di avviso 1)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la parola di avviso 1 in codice hex.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–4294967295)	Numero di parametro: 1692
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.5 Warning Word 2 (Parola di avviso 2)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la parola di avviso 2 in codice hex.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–4294967295)	Numero di parametro: 1693
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.6 Warning Word 3 (Parola di avviso 3)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la parola di avviso 3 in codice hex.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–4294967295)	Numero di parametro: 1698
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.7 Active Control Word (Parola di controllo attiva)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la parola di controllo inviata dal convertitore di frequenza in codice hex.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–65535)	Numero di parametro: 1600
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.8 Drive Status Word (Parola di stato del convertitore di frequenza)

Descrizione: Visualizza la parola di stato inviata dal convertitore di frequenza tramite bus.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–65535)	Numero di parametro: 1603
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.9 Ext. Status Word (Parola di stato est.)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la parola di stato estesa in codice hex.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–4294967295)	Numero di parametro: 1694
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.10 Ext. Status Word 2 (Parola di stato est. 2)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la parola di stato estesa 2 in codice hex.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–4294967295)	Numero di parametro: 1695
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.16 Reference [Unit] (Riferimento [Unità])

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il valore di riferimento attuale applicato al convertitore di frequenza in base alla scelta della configurazione in P 5.4.2 *Operation Mode* (Modo operativo).

Valore predefinito: 0,000	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 1601
Unità: ReferenceFeedbackUnit	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.17 Reference [%] (Riferimento [%])

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il riferimento totale.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (-200,0–200,0)	Numero di parametro: 1602
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.18 External Reference (Riferimento esterno)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la somma di tutte le fonti di riferimento esterne definite in P 5.5.3.7 *Reference 1 Source* (Risorsa di riferimento 1), P 5.5.3.8 *Reference 2 Source* (Risorsa di riferimento 2) e P 5.5.3.9 *Reference 3 Source* (Risorsa di riferimento 3).

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (-200,0–200,0)	Numero di parametro: 1650
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.19 Main Actual Value [%] (Val. reale princ. [%])

Descrizione: Visualizzare il Valore effettivo principale inviato dal convertitore di frequenza tramite bus.

Valore predefinito: 0,00	Tipo di parametro: Intervallo (-200,00–200,00)	Numero di parametro: 1605
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.26 FC Port CTW 1 (CTW 1 porta FC)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la parola di controllo (CTW) di due byte ricevuta dal bus master.

Valore predefinito: 1084	Tipo di parametro: Intervallo (0–65535)	Numero di parametro: 1685
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 5.1.27 FC Port REF 1 (RIF 1 porta FC)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare l'ultimo riferimento ricevuto dalla porta FC.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (-32768–32767)	Numero di parametro: 1686
Unità: -	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Leggi

7.6.2 Protezione (Indice menu 5.2)

P 5.2.1 Warning Reference High (Avviso riferimento alto)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare il limite alto per l'intervallo di riferimento. Quando il riferimento effettivo supera questo limite, il bit di avviso 19 viene impostato in P 5.1.9 *Ext. Status Word* (Parola di stato est.). Il relè di uscita o l'uscita digitale possono essere configurati per indicare questo avviso. La spia luminosa di avviso del pannello di controllo non si accende quando viene raggiunto questo limite.

Valore predefinito: 4999,000	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 455
Unità: -	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.2.2 Warning Reference Low (Avviso riferimento basso)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare il limite superiore per l'intervallo di riferimento. Quando il riferimento effettivo supera questo limite, il bit di avviso 20 viene impostato in P 5.1.9 *Ext. Status Word* (Parola di stato est.). Il relè di uscita o l'uscita digitale possono essere configurati per indicare questo avviso. La spia luminosa di avviso del pannello di controllo non si accende quando viene raggiunto questo limite.

Valore predefinito: -4999,000	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 454
Unità: -	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.2.3 Warning Feedback High (Avviso retroazione alta)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare il limite alto per il campo di retroazione. Quando la retroazione supera questo limite, il bit di avviso 5 viene impostato in *P 5.1.9 Ext. Status Word* (Parola di stato esterna). Il relè di uscita o l'uscita digitale possono essere configurati per indicare questo avviso. La spia luminosa di avviso del pannello di controllo non si accende quando viene raggiunto questo limite.

Valore predefinito: 4999,000	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 457
Unità: ProcessCtrlUnit	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.2.4 Warning Feedback Low (Avviso retroazione bassa)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare il limite basso per il campo di retroazione. Quando la retroazione supera questo limite, il bit di avviso 6 viene impostato in *P 5.1.9 Ext. Status Word* (Parola di stato esterna). Il relè di uscita o l'uscita digitale possono essere configurati per indicare questo avviso. La spia luminosa di avviso del pannello di controllo non si accende quando viene raggiunto questo limite.

Valore predefinito: -4999,000	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 456
Unità: ProcessCtrlUnit	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.2.9 Lost Load Function (Funzione carico perso)

Descrizione: Selezionare un'azione se viene rilevato un carico perso.

Valore predefinito: 0 [Off]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 2260
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Off: La funzione non è attiva.
1	Avviso: Il convertitore di frequenza continua a funzionare, ma attiva un avviso. Un'uscita digitale del convertitore di frequenza o un bus di comunicazione seriale comunica un avviso ad altri dispositivi.
2	Scatto: Il convertitore di frequenza smette di funzionare e attiva un guasto. Un'uscita digitale del convertitore di frequenza o un bus di comunicazione seriale comunica un guasto ad altri dispositivi.

P 5.2.10 Lost Load Detection Torque Level (Livello coppia rilevamento perdita di carico)

Descrizione: Imposta il livello di coppia minimo consentito in percentuale rispetto alla coppia nominale del motore. Il rilevamento del carico perso può essere attivato al di sotto di questo livello.

Valore predefinito: 10	Tipo di parametro: Intervallo (5–100)	Numero di parametro: 2261
Unità: %	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.2.11 Lost Load Detection Delay (Ritardo rilevamento carico perso)

Descrizione: Imposta la durata minima per cui la coppia deve essere inferiore al limite di rilevamento prima di attivare l'eccezione di carico perso.

Valore predefinito: 10	Tipo di parametro: Intervallo (0–600)	Numero di parametro: 2262
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.2.16 Watchdog Response (Risposta watchdog)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la funzione di timeout si attiva quando la parola di controllo non viene aggiornata entro il periodo di tempo specificato nel *P 5.2.17 Watchdog Delay* (Ritardo watchdog).

Valore predefinito: 0 [Off]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 804
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Off
1	Uscita congelata
2	Arresto
3	Marcia Jog
4	Velocità max.
5	Stop e scatto
6	Arresto rapido e scatto
7	Selez. setup 1
8	Selez. setup 2
26	Scatto

P 5.2.17 Watchdog Delay (Ritardo Watchdog)

Descrizione: Imposta il tempo massimo previsto che deve trascorrere fra il ricevimento di due telegrammi consecutivi. Se questo tempo viene superato, significa che la comunicazione seriale si è arrestata e verrà eseguita la funzione selezionata nel P 5.2.16 *Watchdog Response* (Risposta Watchdog).

Valore predefinito: 1,0	Tipo di parametro: Intervallo (0,5–6000,0)	Numero di parametro: 803
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.6.3 Modo operativo (Indice menu 5.4)

P 5.4.1 Application Selection (Selezione applicazione)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare le funzioni dell'applicazione integrate. Quando viene selezionata un'applicazione, una serie di parametri correlati viene impostata automaticamente.

Valore predefinito: 20 [Modalità di controllo di velocità]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 16
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
20	Modalità di controllo di velocità
21	Modalità di controllo di processo
22	Modalità di controllo multivelocità
23	Modalità di controllo a tre fili
24	Modo di controllo di coppia

P 5.4.2 Operation Mode (Modo operativo)

Descrizione: Seleziona il principio di regolazione dell'applicazione da usare.

Valore predefinito: 0 [Velocità anello aperto]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 100
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Anello aperto velocità: Abilita il controllo di velocità (senza segnale di retroazione dal motore) con compensazione automatica dello scorrimento per una velocità pressoché costante al variare del carico. Le compensazioni sono attive e possono essere disabilitate.
3	Processo ad anello chiuso: Consente l'uso del controllo di processo nel convertitore di frequenza.
4	Coppia, anello aperto: Abilita l'uso della coppia ad anello aperto nel convertitore di frequenza.

P 5.4.3 Motor Control Principle (Principio controllo motore)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare il modo U/f o VVC+ come principio controllo motore.

Valore predefinito: 1 [VVC+]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 101
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	U/f: Il controllo U/f non include le compensazioni di scorrimento e del carico. Il regolatore viene utilizzato per motori collegati in parallelo e/o applicazioni con motori speciali.
1	VVC+: Modalità di funzionamento normale, incluse le compensazioni di scorrimento e del carico.

N O T A

Quando P 4.2.1.1 Motor Type (Tipo motore) è impostato su Opzioni abilitate PM, è disponibile solo l'opzione VVC+.

7.6.4 Controllo (Indice menu 5.5)

7.6.4.1 Impostazioni generali (Indice menu 5.5.1)

P 5.5.1.1 Control Place Selection (Selezione postazione di controllo)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la postazione di controllo dell'unità.

Valore predefinito: 0 [Parola digitale e di controllo]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 801
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Parola digitale e di controllo: Usare sia l'ingresso digitale che la parola di controllo.
1	Solo digitale: Usare solo l'ingresso digitale.
2	Solo parola di controllo: Usare solo la parola di controllo.

P 5.5.1.2 Control Source (Sorgente di controllo)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la fonte della parola di controllo.

Valore predefinito: 1 [Porta FC]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 802
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuno
1	Porta FC

P 5.5.1.6 Configurable Status Word STW (Parola di stato configurabile (STW))

Descrizione: Utilizzare questo parametro per configurare i bit della parola di stato. I bit 5 e 12–15 della STW sono configurabili per vari segnali di stato del convertitore di frequenza.

Valore predefinito: 1 [Profilo default]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 813
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna funzione
1	Profilo default
10	Stato T13 DI
11	Stato T14 DI
12	Stato T15 DI
13	Stato T17 DI
15	Stato T18 DI
21	Avviso termico
30	Guasto freno (IGBT)
40	Fuori dall'intervallo di riferimento
54	In funzione
59	Riferimento on

P 5.5.1.7 Configurable Control Word CTW (Parola di controllo CTW configurabile)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per configurare i bit della parola di controllo. La parola di controllo ha 16 bit (0–15). I bit 10 e 12–15 sono configurabili.

Valore predefinito: 1 [Profilo default]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 814
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuno
1	Profilo default
2	CTW Valido, attivo basso

P 5.5.1.10 Operating State at Power-up (Stato di funzionamento all'accensione)

Descrizione: Selezionare il modo di funzionamento al riavvio dopo aver ricollegato il convertitore di frequenza alla tensione di alimentazione in seguito a uno spegnimento. La funzione è attiva solo in modalità manuale.

Valore predefinito: 1 [Arr. forz., rif=vecc.]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 4
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Proseguì: Riavviare il convertitore di frequenza mantenendo le impostazioni di avvio o di arresto tramite il pulsante <i>START</i> (Avvio) o <i>STOP</i> (Arresto), selezionate prima dello spegnimento del convertitore di frequenza.
1	Arr. obbl., rif.=vecc.: Riavvia il convertitore di frequenza con un riferimento locale salvato dopo che torna la tensione di rete e dopo aver premuto <i>START</i> (Avvio).
2	Arr. forz., rif=0: Ripristina il riferimento locale a 0 al riavvio del convertitore di frequenza.

P 5.5.1.15 [REM/LOC] Button (Pulsante [REM/LOC])

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la funzione del pulsante REM/LOC. Per evitare una modifica accidentale del convertitore di frequenza LOC/REM, selezionare [0] *Disabled* (Disabilitato). L'impostazione può essere bloccata con P 6.6.20 *Password*.

Valore predefinito: 1 [Abilitato]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 46
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Disabilitato
1	Abilitato

P 5.5.1.16 Pulsante [Off/Reset]

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la funzione del pulsante Off/Reset. Per evitare l'arresto accidentale o il ripristino del convertitore di frequenza dal pannello di controllo, selezionare *Disbled* [0] (Disabilitato). L'impostazione può essere bloccata con P 6.6.20 *Password*.

Valore predefinito: 1 [Abilitato]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 44
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Disabilitato
1	Abilitato
7	Ripristina solo abilitato

7.6.4.2 Digitale/Bus (Indice menu 5.5.2)

P 5.5.2.1 Coasting Select (Selezione ruota libera)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare se la funzione di rotazione libera è controllata tramite i morsetti (ingresso digitale) e/o tramite il bus. Nota: Questo parametro è attivo soltanto quando il P 5.5.1.1 *Control Place Selection* (Selezione postazione di controllo) è impostato su [0] *Digital and control word* (Parola digitale e di controllo).

Valore predefinito: 3 [Logica OR]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 850
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
0	Ingresso digitale: Attivare il comando di ruota libera mediante un ingresso digitale.
1	Bus: Attiva un comando di ruota libera mediante la porta di comunicazione seriale o l'opzione bus di campo.
2	Logica AND: Attiva il comando di ruota libera tramite il bus di campo/la porta di comunicazione seriale e tramite 1 ingresso digitale supplementare.
3	Logica OR: Attiva il comando di ruota libera tramite il bus di campo/la porta di comunicazione seriale o tramite 1 degli ingressi digitali.

P 5.5.2.2 Quick Stop Select (Seleziona arresto rapido)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare se la funzione Arresto rapido è controllata tramite i morsetti (ingresso digitale) e/o tramite il bus. Nota: Questo parametro è attivo soltanto quando il P 5.5.1.1 *Control Place Selection* (Selezione postazione di controllo) è impostato su [0] *Digital and control word* (Parola digitale e di controllo).

Valore predefinito: 3 [Logica OR]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 851
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
0	Ingresso digitale: Attiva il comando di arresto rapido tramite un ingresso digitale.
1	Bus: Attiva il comando di avvio mediante la porta di comunicazione seriale o l'opzione bus di campo
2	Logica AND: Attiva un comando di avviamento tramite il bus di campo/la porta di comunicazione seriale e anche tramite uno degli ingressi digitali.
3	Logica OR: Attiva il comando di avvio tramite il bus di campo/la porta di comunicazione seriale o tramite uno degli ingressi digitali.

P 5.5.2.3 DC Brake Select (Selezione frenatura CC)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare se la frenatura CC viene controllata tramite i morsetti (ingresso digitale) e/o tramite il bus di campo. Nota: Questo parametro è attivo soltanto quando il P 5.5.1.1 *Control Place Selection* (Selezione postazione di controllo) è impostato su [0] *Digital and control word* (Parola digitale e di controllo).

Valore predefinito: 3 [Logica OR]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 852
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
0	Ingresso digitale: Attiva il comando di frenatura CC mediante un ingresso digitale
1	Bus: Attiva un comando di frenatura CC mediante la porta di comunicazione seriale o l'opzione bus di campo
2	Logica AND: Attiva un comando di frenatura CC tramite il bus di campo/la porta di comunicazione seriale e anche tramite uno degli ingressi digitali
3	Logica OR: Attiva un comando di frenatura CC tramite il bus di campo/la porta di comunicazione seriale oppure tramite uno degli ingressi digitali.

P 5.5.2.4 Start Select (Selezione avvio)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare se la funzione di avviamento del convertitore di frequenza viene controllata tramite i morsetti (ingresso digitale) e/o tramite il bus di campo. Questo parametro è attivo soltanto quando il P 5.5.1.1 Control Place Selection (Selezione postazione di controllo) è impostato su [0] Digital and control word (Parola digitale e di controllo).

Valore predefinito: 3 [Logica OR]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 853
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
0	Ingresso digitale: Un ingresso digitale attiva la funzione di avviamento.
1	Bus: Una porta di comunicazione seriale o il bus di campo attivano la funzione di avviamento.
2	Logica AND: Il bus di campo/la porta di comunicazione seriale e un ingresso digitale attivano la funzione di avviamento.
3	Logica OR: Il bus di campo/la porta di comunicazione seriale o un ingresso digitale attivano la funzione di avviamento.

P 5.5.2.5 Reversing Select (Selezione inversione)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare se la funzione di inversione del convertitore di frequenza viene controllata tramite i morsetti (ingresso digitale) e/o tramite il bus di campo. Nota: Questo parametro è attivo soltanto quando il P 5.5.1.1 Control Place Selection (Selezione postazione di controllo) è impostato su [0] Digital and control word (Parola digitale e di controllo).

Valore predefinito: 3 [Logica OR]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 854
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
0	Ingresso digitale: Un ingresso digitale attiva la funzione di inversione.
1	Bus: Una porta di comunicazione seriale o il bus di campo attivano la funzione di inversione.
2	Logica AND: Il bus di campo/la porta di comunicazione seriale e un ingresso digitale attivano la funzione di inversione.
3	Logica OR: Il bus di campo/la porta di comunicazione seriale o un ingresso digitale attivano la funzione di inversione.

P 5.5.2.6 Set-up Select (Selez. setup)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare se la selezione di configurazione del convertitore di frequenza viene controllata tramite i morsetti (ingresso digitale) e/o tramite il bus di campo. **Nota:** Questo parametro è attivo soltanto quando il P 5.5.1.1 *Control Place Selection* (Selezione postazione di controllo) è impostato su [0] *Digital and control word* (Parola digitale e di controllo).

Valore predefinito: 3 [Logica OR]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 855
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
0	Ingresso digitale: Un ingresso digitale attiva la selezione della configurazione.
1	Bus: Una porta di comunicazione seriale o il bus di campo attivano la selezione della configurazione.
2	Logica AND: Il bus di campo/la porta di comunicazione seriale e un ingresso digitale attivano la selezione della configurazione.
3	Logica OR: Il bus di campo/la porta di comunicazione seriale o un ingresso digitale attivano la selezione della configurazione.

P 5.5.2.7 Preset Reference Select (Selezione riferimento preimpostato)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare se la selezione del Riferimento preimpostato del convertitore di frequenza è controllata tramite i morsetti (ingresso digitale) e/o tramite il bus di campo. **Nota:** Questo parametro è attivo soltanto quando il P 5.5.1.1 *Control Place Selection* (Selezione postazione di controllo) è impostato su [0] *Digital and control word* (Parola digitale e di controllo).

Valore predefinito: 3 [Logica OR]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 856
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
0	Ingresso digitale: Un ingresso digitale attiva la selezione del riferimento preimpostato
1	Bus: Una porta di comunicazione seriale o il bus di campo attivano la selezione del riferimento preimpostato.
2	Logica AND: Il bus di campo/la porta di comunicazione seriale e un ingresso digitale attivano la selezione del riferimento preimpostato.
3	Logica OR: Il bus di campo/la porta di comunicazione seriale o un ingresso digitale attivano la selezione del riferimento preimpostato.

7.6.4.3 Riferimento (Indice menu 5.5.3)

P 5.5.3.1 Reference Range (Intervallo di riferimento)

Descrizione: Selezionare il campo dell'intervallo del segnale di riferimento e del segnale di retroazione.

Valore predefinito: 0 [Min - Max]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 300
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
0	Min - Max: Selezionare il campo del segnale di riferimento e il segnale di retroazione. I valori del segnale possono essere solo positivi o positivi e negativi.
1	-Max - Max: Sia per i valori positivi che negativi (entrambe le direzioni, relative a P 5.8.1 <i>Rotation Direction</i> (Direzione di rotazione)).

P 5.5.3.2 Reference/Feedback Unit (Unità riferimento/retroazione)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare l'unità da utilizzare con riferimenti e retroazioni del PID controllo di processo.

Valore predefinito: 3 [Hz]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 301
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuno
1	%
2	Giri/min.
3	Hz
4	Nm
5	PPM
10	l/min
12	Impulsi/s
20	l/s
21	l/min
22	l/h
23	m ³ /s
24	m ³ /min
25	m ³ /h
30	kg/s
31	kg/min
32	kg/h

Numero selezione	Nome selezione
33	t/min
34	t/h
40	m/s
41	m/min
45	m
60	°C
70	mbar
71	bar
72	Pa
73	kPa
74	m WG
80	kW
120	GPM
121	gal/s
122	gal/min
123	gal/h
124	CFM
125	ft ³ /s
126	ft ³ /min
127	ft ³ /h
130	lb/s
131	lb/min
132	lb/h
140	ft/s
141	ft/min
145	ft
150	lb ft
160	°F
170	psi
171	lb/in ²

Numero selezione	Nome selezione
172	in WG
173	ft WG
180	HP

P 5.5.3.3 Reference Maximum (Riferimento massimo)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare il riferimento massimo. Il riferimento massimo è il massimo valore ottenibile sommando tutti i riferimenti. L'unità di riferimento massimo corrisponde alla configurazione in P 5.4.2 Configuration Mode (Modalità di configurazione).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 303
Unità: Unità riferimento/retroazione	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.5.3.4 Reference Minimum (Riferimento minimo)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare il riferimento minimo. Il Riferimento minimo è il valore minimo ottenuto dalla somma di tutti i riferimenti. Il Riferimento minimo è attivo solo quando P 5.5.3.1 Reference Range (Intervallo di riferimento) è impostato su [0] Min.- Max. L'unità di riferimento minimo corrisponde alla scelta della configurazione in P 5.4.2 Configuration Mode (Modalità di configurazione).

Valore predefinito: 0,000	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 302
Unità: Unità riferimento/retroazione	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.5.3.5 Reference Function (Funzione di riferimento)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la risorsa di riferimento da utilizzare. Per sommare entrambe le fonti di riferimento esterne e preimpostate, selezionare [0] Sum (Somma). Per utilizzare le risorse di riferimento esterne o quelle preimpostate, selezionare [1] External/Preset (Esterno/preimpostato).

Valore predefinito: 0 [Somma]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 304
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
0	Somma: Somma entrambe le fonti di riferimento esterne e preimpostate
1	Esterno/preimpostato: Utilizza le risorse di riferimento esterne o quelle preimpostate. Passaggio da esterno a preimpostato mediante un comando o un ingresso digitale.

P 5.5.3.6 Reference Site (Sito di riferimento)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare il sito di riferimento da attivare. Per utilizzare il riferimento locale in modo manuale o il riferimento remoto in modalità Automatica, selezionare [0] Linked to Loc / Rem (Collegato a Loc/Rem). Per usare lo stesso riferimento nelle modalità Manuale e Automatico, selezionare rispettivamente [1] Remote (Remoto) o [2] Local (Locale).

Valore predefinito: 0 [Collegato a Loc/Rem]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 313
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Collegato a Loc/Rem
1	Remoto
2	Locale

P 5.5.3.7 Reference 1 Source (Risorsa di riferimento 1)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare l'ingresso per il primo segnale di riferimento. I parametri *P 5.5.3.7 Reference 1 Source* (Risorsa di riferimento 1), *P 5.5.3.8 Reference 2 Source* (Risorsa di riferimento 2) e *P 5.5.3.9 Reference 3 Source* (Risorsa di riferimento 3) definiscono fino a tre diversi segnali di riferimento. La somma di questi segnali di riferimento definisce il riferimento attuale.

Valore predefinito: 1 [Ingr. analog. 33]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 315
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna funzione
1	Ingresso analogico 33
2	Ingresso analogico 34
8	Ingresso di frequenza 18
11	Riferimento bus locale
21	Potenzimetro

P 5.5.3.8 Reference 2 Source (Risorsa di riferimento 2)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare l'ingresso per il secondo segnale di riferimento. I parametri *P 5.5.3.7 Reference 1 Source* (Risorsa di riferimento 1), *P 5.5.3.8 Reference 2 Source* (Risorsa di riferimento 2) e *P 5.5.3.9 Reference 3 Source* (Risorsa di riferimento 3) definiscono fino a tre diversi segnali di riferimento. La somma di questi segnali di riferimento definisce il riferimento attuale.

Valore predefinito: 2 [Ingr. analog. 34]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 316
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna funzione
1	Ingresso analogico 33
2	Ingresso analogico 34
8	Ingresso di frequenza 18
11	Riferimento bus locale
21	Potenzimetro

P 5.5.3.9 Reference 3 Source (Risorsa di riferimento 3)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare l'ingresso per il terzo segnale di riferimento. *P 5.5.3.7 Reference 1 Source* (Risorsa di riferimento 1), *P 5.5.3.8 Reference 2 Source* (Risorsa di riferimento 2) e *P 5.5.3.9 Reference 3 Source* (Risorsa di riferimento 3) definiscono fino a tre diversi segnali di riferimento. La somma di questi segnali di riferimento definisce il riferimento attuale.

Valore predefinito: 11 [Riferimento bus locale]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 317
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna funzione
1	Ingresso analogico 33
2	Ingresso analogico 34
8	Ingresso di frequenza 18
11	Riferimento bus locale
21	Potenziometro

P 5.5.3.10 Preset Reference (Riferimento preimpostato)

Descrizione: Utilizzare questo parametro, un array [8], per definire i riferimenti preimpostati. Immettere fino a otto riferimenti preimpostati diversi. Per attivare un riferimento preimpostato, utilizzare l'ingresso digitale e selezionare da [16] *Preset reference bit 0* (Riferimento preimpostato bit 0) [17] *Preset reference bit 1* (Riferimento preimpostato bit 1) o [18] *Preset reference bit 2* (Riferimento preimpostato bit 2) nel parametro corrispondente nel gruppo di parametri *P 9.4.1 Digital Input* (Ingresso digitale).

Valore predefinito: 0,00	Tipo di parametro: Intervallo (-100,00–100,00)	Numero di parametro: 310
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.5.3.11 Preset Relative Reference (Riferimento relativo preimpostato)

Descrizione: Utilizzare questo parametro, un array [8], per definire un valore fisso da aggiungere al valore variabile definito in *P 5.5.3.12 Relative Scaling Reference Resource* (Risorsa riferimento in scala relativa). La loro somma viene moltiplicata per il riferimento effettivo. Questo prodotto viene quindi aggiunto al riferimento effettivo per fornire il riferimento effettivo risultante.

Valore predefinito: 0,00	Tipo di parametro: Intervallo (-100,00–100,00)	Numero di parametro: 314
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

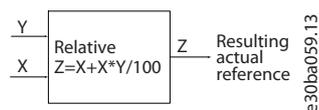


Illustrazione 62: Riferimento relativo preimpostato

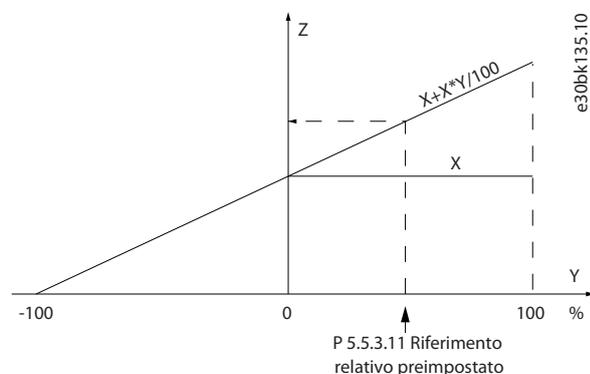


Illustrazione 63: Riferimento corrente

P 5.5.3.12 Relative Scaling Reference Resource (Risorsa riferimento in scala relativa)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per definire un valore variabile da aggiungere al valore fisso definito in P 5.5.3.11 *Preset Relative Reference* (Riferimento relativo preimpostato). La loro somma viene moltiplicata per il riferimento effettivo. Questo prodotto viene quindi aggiunto al riferimento effettivo per fornire il riferimento effettivo risultante.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 318
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna funzione
1	Ingresso analogico 33
2	Ingresso analogico 34
8	Ingresso di frequenza 18
11	Riferimento bus locale
21	Potenziometro

P 5.5.3.13 Freeze Up/Down Step Delta (Blocco/sblocco delta fasi)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere un valore in percentuale (relativo) da aggiungere o sottrarre dal riferimento effettivo per Catch-up o, rispettivamente, Slow-down.

Valore predefinito: 0,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–100,00)	Numero di parametro: 312
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.5.3.20 Enable Potentiometer (Abilita potenziometro)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per abilitare o disabilitare il potenziometro. L'impostazione può essere bloccata con P 6.6.20 *Password*.

Valore predefinito: 0 [Disabilitato]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 45
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Disabilitato
1	Abilitato

7.6.4.4 Rampa (Indice menu 5.5.4)

P 5.5.4.1 Ramp 1 Type Selector (Selettore tipo rampa 1)

Descrizione: Selezionare il tipo di rampa in base ai requisiti per l'accelerazione e la decelerazione. Una rampa lineare dà un'accelerazione costante durante la rampa. La rampa sinusoidale e la rampa sinusoidale 2 forniscono un'accelerazione non lineare.

Valore predefinito: 0 [Lineare]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 340
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Lineare
1	Rampa-S
2	Rampa sin. 2: Da utilizzare solo con la modalità di controllo di velocità) Rampa S basata sui valori impostati in P 5.5.4.2 Ramp 1 Accel. Time (Tempo rampa accel. 1) e P 5.5.4.3 Ramp 1 Decel. Time (Tempo rampa decel. 1).

P 5.5.4.2 Ramp 1 Accel. Time (Tempo rampa accel. 1)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il tempo di accelerazione. I valori vanno da 0 Hz alla frequenza motore definita in P 4.2.2.4 Nominal Frequency (Frequenza nominale). Selezionare un tempo rampa di accelerazione tale che la corrente di uscita non superi il limite di corrente impostato in P 2.7.1 Output Current Limit % (Limite corrente di uscita %) durante la rampa.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,01–3600,00)	Numero di parametro: 341
Unità: s	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.5.4.3 Ramp 1 Decel. Time (Tempo rampa decel. 1)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il tempo di decelerazione. I valori variano dalla frequenza motore definita in P 4.2.2.4 Nominal Frequency (Frequenza nominale) a 0 Hz. Selezionare un tempo rampa di decelerazione tale da far sì che non si verifichino sovratensioni nell'inverter a causa del funzionamento rigenerativo del motore oppure tale che la corrente generata non raggiunga il limite di corrente impostato in P 2.7.1 Output Current Limit % (Limite di corrente di uscita %).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,01–3600,00)	Numero di parametro: 342
Unità: s	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.5.4.8 Ramp 2 Type Selector (Selettore tipo rampa 2)

Descrizione: Selezionare il tipo di rampa in base ai requisiti per l'accelerazione e la decelerazione. Una rampa lineare dà un'accelerazione costante durante la rampa. La rampa sinusoidale e la rampa sinusoidale 2 forniscono un'accelerazione non lineare.

Valore predefinito: 0 [Lineare]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 350
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Lineare
1	Rampa-S
2	Rampa sin. 2: Da utilizzare solo con la modalità di controllo della velocità) Rampa S basata sui valori impostati in P 5.5.4.9 Ramp 2 Accel. Time (Tempo rampa accel. 2) e P 5.5.4.10 Ramp 2 Decel. Time (Tempo rampa decel. 2)

P 5.5.4.9 Ramp 2 Accel. Time (Tempo rampa accel. 2)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il tempo di accelerazione. I valori vanno da 0 Hz alla frequenza motore definita in P 4.2.2.4 Nominal Frequency (Frequenza nominale). Selezionare un tempo rampa di accelerazione tale che la corrente di uscita non superi il limite di corrente impostato in P 2.7.1 Output Current Limit % (Limite corrente di uscita %) durante la rampa.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,01–3600,00)	Numero di parametro: 351
Unità: s	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.5.4.10 Ramp 2 Decel. Time (Tempo rampa decel. 2)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il tempo di decelerazione. I valori variano dalla frequenza motore definita in P 4.2.2.4 *Nominal Frequency* (Frequenza nominale) a 0 Hz. Selezionare un tempo rampa di decelerazione tale da far sì che non si verifichino sovratensioni nell'inverter a causa del funzionamento rigenerativo del motore oppure tale che la corrente generata non raggiunga il limite di corrente impostato in P 2.7.1 *Output Current Limit %* (Limite di corrente di uscita %).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,01–3600,00)	Numero di parametro: 352
Unità: s	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.6.5 Impostazioni di avvio (Indice menu 5.6)

P 5.6.1 Start Zero Speed Time (Tempo velocità zero all'avvio)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per definire un ritardo del tempo di avvio. Il convertitore di frequenza inizia con la funzione di avviamento selezionata in P 5.6.2 *Start Function* (Funzione di avviamento). Impostare il ritardo all'avviamento fino all'inizio dell'accelerazione.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (0,0–10,0)	Numero di parametro: 171
Unità: s	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.6.2 Start Function (Funzione di avviamento)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la funzione di avviamento durante il ritardo all'avviamento, nel caso in cui un valore diverso da zero sia impostato in P 5.6.1 *Start Zero Speed Time* (Tempo velocità zero all'avvio).

Valore predefinito: 2 [Ev. libera/t. ritardo]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 172
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
0	Corr. CC/t. ritardo: Alimenta il motore con una corrente di mantenimento CC (P 5.7.6 <i>DC Hold Current %</i> (Corrente di mantenimento CC %)) durante il tempo di ritardo all'avviamento.
1	Fren. CC/t. ritardo: Alimenta il motore con una corrente di mantenimento CC (P 5.7.4 <i>DC Brake Current %</i> (Corrente di frenatura CC %)) durante il tempo di ritardo all'avviamento.
2	Ev. libera/t. ritardo: Motore a ruota libera durante il tempo di ritardo all'avviamento (inverter disinserito).
3	Vel. di avv. s. orario: Possibile solo con VVC+. Indipendentemente dal valore applicato dal segnale di riferimento, la velocità di uscita applica l'impostazione della velocità di avviamento in P 5.6.4 <i>Start Speed [Hz]</i> , (Velocità di avviamento [Hz]) mentre la corrente di uscita corrisponde all'impostazione della corrente di avviamento in P 5.6.5 <i>Start Current</i> (Corrente di avviamento). Questa funzione viene generalmente utilizzata nelle applicazioni di sollevamento senza contrappesi e, in particolare, nelle applicazioni che prevedono un motore conico, in cui l'avviamento è in senso orario, seguito dalla rotazione nel direzione dei riferimenti.
4	Funz. orizzontale: Possibile solo con VVC+. Per ottenere la funzione descritta in P 5.6.4 <i>Start Speed [Hz]</i> (Velocità di avviamento [Hz]) e P 5.6.5 <i>Start Current</i> (Corrente di avviamento) durante il tempo di ritardo all'avviamento. Il motore ruota nel senso del riferimento. Se il segnale di riferimento è uguale a 0, P 5.6.4 <i>Start Speed [Hz]</i> (Velocità di avviamento [Hz]) viene ignorato e la velocità di uscita va a 0. La corrente di uscita corrisponde all'impostazione della corrente di avviamento in P 5.6.5 <i>Start Current</i> (Corrente di avviamento).
5	VVC+ in senso orario: La corrente di avviamento viene calcolata automaticamente. Questa funzione usa solo la velocità di avviamento nel tempo di ritardo avviamento.

P 5.6.3 Enable Flying Start (Abilita riaggancio al volo)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per controllare la funzione riaggancio al volo. Questa funzione consente di sincronizzarsi con un motore che gira liberamente a causa di una caduta di tensione di rete.

Valore predefinito: 0 [Disabilitato]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 173
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Disabilitato: Nessuna funzione.
1	Abilitato: Abilitare il convertitore di frequenza per agganciare e controllare un motore in rotazione. Quando <i>P 5.6.3 Enable Flying Start</i> (Abilita riaggancio al volo) è abilitato, <i>P 5.6.1 Start Zero Speed Time</i> (Tempo velocità zero all'avvio) e <i>P 5.6.2 Start Function</i> (Funzione di avviamento) non hanno alcuna funzione.
2	Abilitato sempre: Consente il riaggancio al volo a ogni comando di avviamento.
3	Direzione riferimento abilitata: Abilitare il convertitore di frequenza per agganciare e controllare un motore in rotazione. La ricerca viene eseguita solo nella direzione di riferimento.
4	Direzione di riferimento sempre abilitata: Consente il riaggancio al volo a ogni comando di avviamento. La ricerca viene eseguita solo nella direzione di riferimento.

P 5.6.4 Start Speed [Hz] (Velocità di avviamento [Hz])

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare la velocità di avviamento del motore. Dopo il segnale di avviamento la velocità di uscita passa al valore impostato. Questo parametro può essere utilizzato per applicazioni di movimento verticale (come il rotore conico). Impostare la funzione di avviamento in *P 5.6.2 Start Function* (Funzione di avviamento) su [3] *Start Speed Clockwise* (Vel. avv. s. orario), [4] *Horizontal Operation* (Funz. orizzontale), o [5] *VVC+ Clockwise* (VVC+ in senso orario) e impostare un tempo di ritardo avviamento in *P 5.6.1 Start Zero Speed Time* (Tempo velocità zero all'avvio).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,0–500,0)	Numero di parametro: 175
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.6.5 Start Current (Corrente di avviamento)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare la corrente di boost del motore. Alcuni motori, per esempio motori a rotore conico, richiedono una sovracorrente o una velocità di avviamento per disinnestare il rotore. Per ottenere questo boost, impostare la corrente desiderata in *P 5.6.5 Start Current* (Corrente di avviamento). Impostare la velocità di avviamento con *P 5.6.4 Start Speed [Hz]* (Velocità di avviamento [Hz]). Impostare il parametro *P 5.6.2 Start Function* (Funzione di avviamento) su [3] *Start Speed Clockwise* (Velocità avv. senso orario) o [4] *Horizontal Operation* (Funz. orizzontale) e impostare un tempo di ritardo avviamento in *P 5.6.1 Start Zero Speed Time* (Tempo velocità zero all'avvio).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–1000,00)	Numero di parametro: 176
Unità: A	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.6.6 Breakaway Current Boost (Boost corrente di spunto)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare il boost di corrente di spunto. Il convertitore di frequenza fornisce una corrente superiore ai livelli di corrente normali per aumentare la coppia di spunto.

Valore predefinito: 0 [Off]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 422
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Off
1	On

P 5.6.7 Start Max Speed [Hz] (Vel. max. di avviam. [Hz])

Descrizione: Utilizzare questo parametro per abilitare una coppia di avviamento elevata. Il tempo che trascorre dal momento in cui viene dato il segnale di avviamento fino al superamento della velocità in questo parametro diventa una zona di avviamento. Nella zona di avviamento, il limite di corrente e il limite di coppia del motore vengono impostati sul valore massimo possibile per la combinazione convertitore di frequenza/motore. Se questo parametro viene impostato su zero, la funzione viene disattivata.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (0,0–500,00)	Numero di parametro: 178
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.6.8 Start Max Time to Trip (Tempo max. scatto avviam.)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per definire il tempo di avviamento massimo. Il tempo che trascorre dal momento in cui viene dato il segnale di avviamento fino al superamento della velocità impostata in P 5.6.7 Start Max Speed [Hz] (Vel. max. di avviam. [Hz]) non deve superare il tempo impostato in questo parametro. Altrimenti, il convertitore di frequenza si arresta con il guasto 18, Start Failed (Avviamento fallito).

Valore predefinito: 5,0	Tipo di parametro: Intervallo (0,0–10,0)	Numero di parametro: 179
Unità: s	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.6.11 Sync. Motor Start Mode (Modalità avviamento del motore sinc.)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la modalità di avviamento del motore. Ciò viene fatto per inizializzare il nucleo del controllo VVC+ per un motore precedentemente in marcia libera. Questo parametro è attivo per motori in VVC+ solo se il motore viene arrestato (o funziona a bassa velocità).

Valore predefinito: 0 [Rilevamento del rotore]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 170
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Rilevamento del rotore: Stima l'angolo elettrico del rotore e usa questo come punto di avviamento. Questa è la selezione standard per le applicazioni di automazione dei convertitori di frequenza. Se il riaggancio al volo rileva che il motore funziona a bassa velocità o è fermo, il convertitore di frequenza può rilevare la posizione del rotore (l'angolo) e avviare il motore da lì.
1	Parcheggio: La funzione di parcheggio applica corrente CC attraverso l'avvolgimento dello statore e ruota il rotore alla posizione dello zero elettrico. Questa selezione viene tipicamente selezionata per applicazioni con pompe e ventilatori. Se il riaggancio al volo rileva che il motore funziona a bassa velocità o è fermo, il convertitore di frequenza invia una corrente CC per far fermare il motore a un angolo e riavviarlo da lì.

P 5.6.12 Sync. Motor Detection Current % (Corrente rilevamento motore sinc. %)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per regolare l'ampiezza dell'impulso di prova durante il rilevamento della posizione all'avvio. Regolare questo parametro per migliorare la misurazione della posizione.

Valore predefinito: 100	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 146
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.6.13 Sync. Motor Parking Time (Tempo di parcheggio motore sinc.)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare la durata della corrente di parcheggio impostata in P 5.6.14 Sync. Motor Parking Current % (Corrente di parcheggio motore sinc. %), una volta attivato.

Valore predefinito: 3,0	Tipo di parametro: Intervallo (0,1–60,0)	Numero di parametro: 207
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.6.14 Sync. Motor Parking Current % (Corrente di parcheggio motore sinc. %)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare la corrente come percentuale della corrente nominale del motore, impostata con P 4.2.2.3 *Nominal Current* (Corrente nominale). Viene utilizzato quando [1] *Parking* (Parcheggio) è selezionato in P 5.6.11 *Sync. Motor Start Mode* (Modalità di avviamento motore sinc.).

Valore predefinito: 100	Tipo di parametro: Intervallo (0–150)	Numero di parametro: 206
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.6.15 Sync. High Starting Torque Time [s] (Tempo alto coppia di avviamento sinc. [s])

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare il tempo alto della coppia di avviamento per un motore PM in modalità VVC+.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–60,00)	Numero di parametro: 3020
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.6.16 Sync. High Starting Torque Current [%] (Corr. alta coppia di avv. sinc. [%])

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare la corrente alta coppia di avviamento per un motore PM in modalità VVC+.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,0–200,0)	Numero di parametro: 3021
Unità: %	Tipo di dati: uint 32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.6.6 Impostazioni arresto (Indice menu 5.7)

P 5.7.1 Function at Stop (Funzione all'arresto)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la funzione del convertitore di frequenza dopo un comando di arresto o dopo che la velocità è stata decelerata in rampa secondo quanto impostato in P 5.7.2 *Min Speed for Function at Stop* [Hz] (Vel. min. per funz. all'arresto [Hz]).

Valore predefinito: 0 [Ruota libera]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 180
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
0	Ruota libera: Lascia il motore in evoluzione libera
1	Mant. CC/prerisc. motore: Alimenta il motore con una corrente di mantenimento CC (vedere il P 5.7.6 <i>DC Hold Current %</i> (Corrente di mantenimento CC %))
3	<p>Premagnetizzazione: Forma un campo magnetico mentre il motore viene arrestato. Questo permette al motore di generare rapidamente una coppia in risposta ai comandi (solo nei motori asincroni). Questa funzione di premagnetizzazione non aiuta in occasione del primo comando di avviamento.</p> <p>Per pre-magnetizzare il sistema per il primo avviamento in assoluto esistono due soluzioni:</p> <p>Soluzione 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> 1. Avviare il convertitore di frequenza con un riferimento a 0 giri/min. 2. Attendere 2-4 costanti di tempo del rotore (vedere la formula seguente) prima di aumentare la velocità di riferimento. <p>Soluzione 2:</p>

Numero selezione	Nome e descrizioni della selezione
	<ul style="list-style-type: none"> • 1. Impostare <i>P 5.6.1 Start Zero Speed Time</i> (Tempo velocità zero di avvio) sul tempo di premagnetizzazione (2-4 costanti di tempo del rotore). • 2. Impostare <i>P 5.6.2 Start Function</i> (Funzione di avviamento) su <i>[0] DC hold</i> (Mantenimento CC). • 3. Impostare l'ampiezza della corrente di mantenimento CC (<i>P 5.7.6 DC Hold Current %</i> (Corrente di mantenimento CC %)) deve essere uguale a $I_{pre-mag} = U_{nom}/(1,73 \times X_h)$. <p>Esempio di costanti di tempo rotore = $(X_h + X_2)/(6,3 * Freq_{nom} * R_r)$ 1 kW = 0,2 s 10 kW = 0,5 s 100 kW = 1,7 s.</p>

P 5.7.2 Min Speed for Function at Stop [Hz] (Vel. min. per funzione all'arresto [Hz])

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare la frequenza di uscita alla quale attivare *P 5.7.1 Function at Stop* (Funzione all'arresto).

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 182
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.7.3 DC Brake Time (Tempo di frenatura CC)

Descrizione: Immettere la durata della corrente di frenatura CC impostata in *P 5.7.4 DC Brake Current %* (Corrente di frenatura CC %) dopo l'attivazione.

Valore predefinito: 10,0	Tipo di parametro: Intervallo (0,0–60,0)	Numero di parametro: 202
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.7.4 DC Brake Current % (Corrente di frenatura CC %)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere un valore per la corrente come percentuale della corrente nominale del motore. Vedere *P 4.2.2.3 Nominal Current* (Corrente nominale). Quando la velocità è inferiore al limite impostato in *P 5.7.5 DC Brake Frequency* (Frequenza freno CC), o quando è attiva la funzione Frenatura CC, (nel gruppo di parametri *9.4.1. Digital Inputs* (Ingressi digitali) impostati su *[5] DC-brake inverse* (Frenatura CC inverso); o tramite porta seriale), una corrente di frenatura CC viene applicata dopo un comando di arresto. Vedere *P 5.7.3 DC Brake Time* (Tempo di frenatura CC) per la durata.

Valore predefinito: 50	Tipo di parametro: Intervallo (0–150)	Numero di parametro: 201
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

N O T A

SURRISCALDAMENTO DEL MOTORE

Il valore massimo dipende dalla corrente nominale del motore. Per evitare danni al motore causati dal surriscaldamento, non farlo funzionare al 100% per troppo tempo.

P 5.7.5 DC Brake Frequency (Frequenza di frenatura CC)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare la velocità di inserimento del freno CC per l'attivazione della corrente di frenatura CC impostata in *P 5.7.4 DC Brake Current* (Corrente di frenatura CC), insieme a un comando di arresto.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 204
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.7.6 DC Hold Current % (Corrente CC di mantenimento %)

Descrizione: Impostare la corrente di mantenimento quale percentuale della corrente motore nominale. Vedere *P 4.2.2.3 Nominal Current* (Corrente nominale). Il parametro serve a mantenere il funzionamento del motore (coppia di mantenimento) o per il preriscaldamento del motore. Questo parametro è attivo se viene selezionato il mantenimento CC in *P 5.6.2 Start Function* (Funzione di avviamento) come *[0] DC Hold/Delay Time* (Mantenimento CC/t. ritardo) o *P 5.7.1 Function at Stop* (Funzione all'arresto) come *[1] DC Hold / Motor Preheat* (Mantenimento CC/Prerisc. motore).

Valore predefinito: 50	Tipo di parametro: Intervallo (0–160)	Numero di parametro: 200
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

N O T A

Il valore massimo dipende dalla corrente nominale del motore. Evitare di applicare il 100% della corrente per troppo tempo. Potrebbe danneggiare il motore.

P 5.7.7 Quick Stop Ramp Time (Tempo rampa arr. rapido)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il tempo di decelerazione arresto rapido, vale a dire il tempo di decelerazione per passare dalla velocità nominale del motore a 0 Hz. Assicurarsi che nell'inverter non si crei alcuna sovratensione dovuta a un funzionamento rigenerativo del motore, necessario per ottenere il tempo rampa di decelerazione dato. Assicurarsi che la corrente generata necessaria per ottenere il tempo rampa di decelerazione in questione non superi il limite di corrente (impostato in P 2.7.1 *Current Limit* (Limite di corrente). Attivare l'arresto rapido per mezzo di un segnale su un ingresso digitale selezionato oppure mediante la porta di comunicazione seriale.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,01–3600,00)	Numero di parametro: 381
Unità: s	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.6.7 Controllo di velocità (Indice menu 5.8)

P 5.8.1 Rotation Direction (Senso di rotazione dell'encoder)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare le direzioni di velocità del motore richieste. Usarlo per evitare inversioni indesiderate.

Valore predefinito: 0 [Senso orario]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 410
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Senso orario: È consentito solo il funzionamento in senso orario.
2	Entrambe le direzioni: È consentito il funzionamento sia in senso orario sia in senso antiorario.

P 5.8.2 Motor Speed High Limit [Hz] (Limite alto velocità motore [Hz])

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il limite massimo per la velocità del motore. Il parametro può essere impostato per corrispondere alla velocità massima del motore raccomandata dal produttore. Il limite alto velocità motore deve essere superiore al valore impostato nel P 5.8.3 *Motor Speed Low Limit (Hz)* (Limite basso velocità motore [Hz]). Il valore della frequenza di uscita del convertitore di frequenza non può mai essere un valore superiore a 1/10 della frequenza di commutazione.

Valore predefinito: 65,0	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 414
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.8.3 Motor Speed Low Limit [Hz] (Limite basso velocità motore [Hz])

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il limite minimo per la velocità del motore. Il limite basso velocità motore può essere impostato per corrispondere alla frequenza di uscita minima dell'albero motore. Il Limite basso velocità motore non deve superare l'impostazione nel P 5.8.2 *Motor Speed High Limit* (Limite alto velocità motore).

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 412
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.8.8 Torque Limit Mode Speed Ctrl (Ctrl velocità modo limite di coppia)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare un ingresso analogico per mettere in scala le impostazioni in P 5.10.1 *Torque Limit Motor Mode* (Limite di coppia modo motore) e P 5.10.2 *Torque Limit Generator Mode* (Limite di coppia modo generatore) 0–

100% (o inverso). I livelli di segnale corrispondenti allo 0% e al 100% sono definiti nella scala dell'ingresso analogico. Questo parametro è attivo solo quando P 5.4.2 *Configuration Mode* (Modo configurazione) è in modalità velocità.

Valore predefinito: 0 [Nessuna funzione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 420
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna funzione
2	Ingr. analog. 33
4	Ingr. analog. 33 inv
6	Ingr. analog. 34
8	Ingr. analog. 34 inv

P 5.8.11 Band, High Limit (Banda, limite alto)

Descrizione: Alcuni sistemi richiedono di evitare determinate velocità di uscita per problemi di risonanza nel sistema. Utilizzare questo parametro, un array [4], per immettere i limiti superiori delle velocità da evitare.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 463
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.8.12 Band, Low Limit (Banda, limite basso)

Descrizione: Alcuni sistemi richiedono di evitare determinate velocità di uscita per problemi di risonanza nel sistema. Utilizzare questo parametro, un array [4], per immettere i limiti inferiori delle velocità da evitare.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 461
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.6.8 Avanzamento a scatti (Indice menu 5.9)

P 5.9.1 Jog Ramp Time (Tempo di rampa jog)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per inserire il tempo di rampa jog, vale a dire il tempo di accelerazione/decelerazione da 0 Hz alla frequenza nominale del motore P 4.2.2.4 *Nominal Frequency* (Frequenza nominale). Assicurarsi che la corrente di uscita risultante richiesta per il tempo di rampa jog in questione non superi il limite di corrente impostato nel P 2.7.1 *Current Limit* (Limite di corrente).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,01–3600,00)	Numero di parametro: 380
Unità: s	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

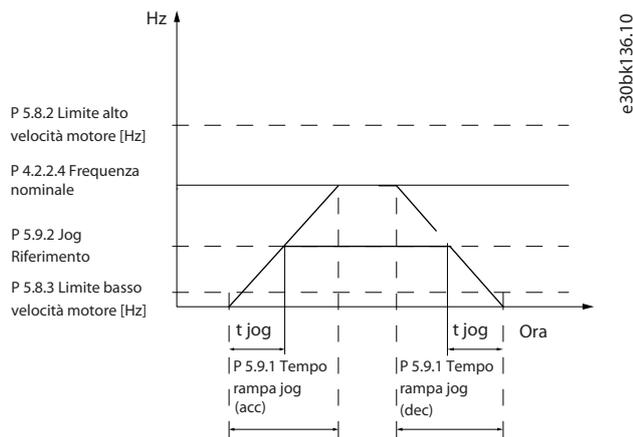


Illustrazione 64: Tempo di rampa jog

P 5.9.2 Jog Reference (Riferimento marcia jog)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare la velocità di jog. La velocità jog è la velocità di uscita fissata a cui il convertitore funziona quando la funzione jog è attivata.

Valore predefinito: 5,0	Tipo di parametro: Intervallo (0,0–500,0)	Numero di parametro: 311
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.6.9 Controllo di coppia (Indice menu 5.10)

P 5.10.1 Motor Torque Limit (Limite coppia motore)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il limite di coppia massima per il funzionamento del motore. Questa funzione limita la coppia sull'albero per proteggere l'installazione meccanica.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 416
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.10.2 Regenerative Torque Limit (Limite di coppia rigenerativo)

Descrizione: Imposta il limite massimo di coppia per il funzionamento in modo generatore. Questa funzione limita la coppia sull'albero per proteggere l'installazione meccanica.

Valore predefinito: 100	Tipo di parametro: Intervallo (in funzione della dimensione)	Numero di parametro: 417
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.10.3 Speed Limit Mode Torque Ctrl. (Controllo di coppia modo limite di velocità)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare un ingresso analogico per mettere in scala le impostazioni nel parametro 2.3.14 *Max Output Frequency* (Frequenza di uscita max.) 0–100% (o viceversa). I livelli di segnale corrispondenti allo 0% e al 100% sono definiti nella scala dell'ingresso analogico. Questo parametro è solo attivo quando *P 5.4.2 Operation Mode* (Modo operativo) è in Modo coppia.

Valore predefinito: 0 [Nessuna funzione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 421
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna funzione
2	Ingr. analog. 33

Numero selezione	Nome selezione
4	Ingr. analog. 33 inv
6	Ingr. analog. 34
8	Ingr. analog. 34 inv

P 5.10.4 Torque PID Proportional Gain (Guadagno proporzionale PID di coppia)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il guadagno proporzionale del controllore di coppia. La selezione di un valore alto velocizza la risposta del controllore. Un valore troppo elevato rende il controllore instabile.

Valore predefinito: 100	Tipo di parametro: Intervallo (0–500)	Numero di parametro: 712
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.10.5 Torque PID Integration Time (Tempo di integrazione PID di coppia)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il tempo di integrazione per il controllore di coppia. La selezione di un valore basso velocizza la risposta del controllore. Un valore troppo basso rende il controllo instabile.

Valore predefinito: 0,020	Tipo di parametro: Intervallo (0,002–2,000)	Numero di parametro: 713
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.10.6 Trip Delay at Torque Limit (Ritardo scatto al limite di coppia)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per definire il ritardo per lo scatto dell'avviso di coppia. Se la coppia in uscita ha raggiunto il limite di coppia, viene visualizzato un avviso. Se l'avviso di coppia è continuamente presente per la durata indicata in questo parametro, il convertitore di frequenza scatta. Per disabilitare la funzione, immettere il valore di 60 s.

Valore predefinito: 60	Tipo di parametro: Intervallo (0–60)	Numero di parametro: 1425
Unità: s	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.6.10 Controllo del freno meccanico (Indice menu 5.11)

P 5.11.1 Brake Closing Speed (Velocità di chiusura freno)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare la frequenza motore quando si attiva il freno meccanico in presenza di una condizione di arresto.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (0,0–400,0)	Numero di parametro: 222
Unità: Hz	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.11.2 Brake Close Time (Tempo chiusura freno)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il tempo di ritardo freno per la ruota libera dopo il tempo rampa di decelerazione. L'albero viene tenuto a velocità zero con piena coppia di mantenimento. Accertarsi che il freno meccanico abbia bloccato il carico prima che il motore inizi la modalità ruota libera.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (0,0–5,0)	Numero di parametro: 223
Unità: s	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.11.3 Release Brake Current (Corrente rilascio freno)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per impostare la corrente motore per il rilascio del freno meccanico in presenza di una condizione di avviamento. Il limite superiore è specificato con *P 2.1.5 Inv. Max. Current* (Corrente max. inv.).

Valore predefinito: 0,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–100,00)	Numero di parametro: 220
Unità: A	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

N O T A

Quando viene selezionata l'uscita di controllo del freno meccanico ma non è collegato alcun freno meccanico, la funzione non funziona con l'impostazione di fabbrica a causa di una corrente motore troppo bassa.

P 5.11.4 Mech. Brake w/ dir. Change (Freno mecc. con cambio dir.)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare se utilizzare il freno meccanico nei cambi di direzione. Selezionare [1] On se il freno meccanico deve innestarsi quando l'albero cambia direzione. La velocità alla quale il freno meccanico si innesta è selezionata in P 5.11.1 Brake Closing Speed (Velocità di chiusura freno).

Valore predefinito: 0 [Off]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 239
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni del parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Off
1	On
2	On con ritardo all'avviamento

7.6.11 Controllo di processo (Indice menu 5.12)

7.6.11.1 Stato (Indice menu 5.12.1)

P 5.12.1.1 Process PID Error (Errore PID di processo)

Descrizione: Questo parametro mostra il valore di errore nel regolatore PID di processo.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (-200,0–200,0)	Numero di parametro: 1890
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Leggi

P 5.12.1.2 Process PID Output (Uscita PID di processo)

Descrizione: Questo parametro mostra il valore di uscita grezzo dal regolatore PID di processo.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (-200,0–200,0)	Numero di parametro: 1891
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Leggi

P 5.12.1.3 Process PID Clamped Output (Uscita bloccata PID di processo)

Descrizione: Questo parametro mostra il valore di uscita dal regolatore PID di processo dopo aver raggiunto un limite di blocco.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (-200,0–200,0)	Numero di parametro: 1892
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Leggi

P 5.12.1.4 Process PID Gain Scaled Output (Uscita scalata guadagno PID di processo)

Descrizione: Questo parametro mostra il valore di uscita dal regolatore PID di processo dopo aver raggiunto un limite di blocco e aver scalato il valore risultante tenendo conto del guadagno.

Valore predefinito: 0,0	Tipo di parametro: Intervallo (-200,0–200,0)	Numero di parametro: 1893
Unità: %	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Leggi

P 5.12.1.5 Feedback Value (Valore retroazione)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la retroazione risultante dalla selezione della scala in P 5.5.3.1 Reference Range (Intervallo di riferimento), P 5.5.3.3 Reference Maximum (Riferimento massimo) e P 5.5.3.4 Reference Minimum (Riferimento minimo).

Valore predefinito: 0,000	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000-4999,000)	Numero di parametro: 1652
Unità: Process Ctrl Unit	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Leggi

7.6.11.2 Retroazione (Indice menu 5.12.4)

P 5.12.4.1 Feedback 1 Resource (Risorsa retroazione 1)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare quale ingresso del convertitore di frequenza utilizzare come fonte di retroazione.

Valore predefinito: 0 [Nessuna funzione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 720
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna funzione
1	Ingresso analogico 33
2	Ingresso analogico 34
4	Ingresso di frequenza 18

P 5.12.4.2 Feedback 2 Resource (Risorsa retroazione 2)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare quale ingresso del convertitore di frequenza utilizzare come fonte della retroazione.

Valore predefinito: 0 [Nessuna funzione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 722
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna funzione
1	Ingresso analogico 33
2	Ingresso analogico 34
4	Ingresso di frequenza 18

P 5.12.4.3 Feedback 1 Conversion (Conversione retroazione 1)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare una conversione per il segnale di retroazione 1. Selezionare [0] *Linear* (Lineare) per lasciare invariato il segnale di retroazione.

Valore predefinito: 0 [Lineare]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 760
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Lineare
1	Radice quadrata

P 5.12.4.4 Feedback 2 Conversion (Conversione retroazione 2)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare una conversione per il segnale di retroazione 2. Selezionare [0] *Linear* (Lineare) per lasciare invariato il segnale di retroazione.

Valore predefinito: 0 [Lineare]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 762
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Lineare
1	Radice quadrata

7.6.11.3 Controllore PID (Indice menu 5.12.5)

P 5.12.5.1 PID Proportional Gain (Guadagno proporzionale PID)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il guadagno proporzionale del regolatore di processo. Una regolazione rapida si ottiene con un'amplificazione elevata. Tuttavia, se l'amplificazione è troppo elevata, il processo può diventare instabile.

Valore predefinito: 0,01	Tipo di parametro: Intervallo (0,0–10,00)	Numero di parametro: 733
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.12.5.1 PID Proportional Gain (Guadagno proporzionale PID)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il tempo di integrazione del controllore di processo. Una regolazione rapida si ottiene con un tempo di integrazione breve, se questo è troppo breve il processo diventa instabile. Un tempo di integrazione troppo lungo disabilita l'azione di integrazione.

Valore predefinito: 9999,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,10–9999,00)	Numero di parametro: 734
Unità: s	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.12.5.4 Antiwindup Enabled (Antisaturazione abilitata)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per controllare la regolazione degli errori. Per continuare la regolazione di un errore anche quando non è più possibile aumentare o diminuire la frequenza di uscita, selezionare [0] *Off*. Per interrompere la regolazione dell'errore quando non è più possibile variare la frequenza di uscita, selezionare [1] *On*.

Valore predefinito: 1 [On]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 731
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Off
1	On

P 5.12.5.5 PID Differentiation Time (Tempo di derivazione PID)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il tempo di derivazione del controllore di processo. Il derivatore non reagisce a un errore costante. Fornisce un guadagno proporz. alla percent. di variaz. della retroaz. del proc. L'impostazione di questo parametro su zero disabilita il derivatore.

Valore predefinito: 0,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–20,00)	Numero di parametro: 735
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.12.5.6 PID Diff. Gain Limit (Limite guadagno diff. PID)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere un limite per il guadagno differenziale. Se non esiste alcun limite, il guadagno differenziale aumenta in presenza di variazioni rapide. Per ottenere un guadagno differenziale puro in presenza di variazioni lente e un guadagno differenziale costante in presenza di variazioni rapide, limitare il guadagno differenziale.

Valore predefinito: 5,0	Tipo di parametro: Intervallo (1,0–50,0)	Numero di parametro: 736
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.12.5.7 PID Normal/Inverse Control (Controllo normale/inverso PID)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la variazione della velocità di uscita durante gli errori. Selezionare [0] *Normal* (Normale) per impostare un controllo di processo che aumenta la velocità di uscita se l'errore del processo è positivo. Per ridurre la velocità di uscita quando l'errore di processo è positivo, selezionare [1] *Inverse* (Inverso).

Valore predefinito: 0 [Normale]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 730
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Normale
1	Inverso

P 5.12.5.8 PID Start Speed (Velocità di avviamento PID)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere la velocità del motore da utilizzare come segnale di avvio per avviare il controllo PID. All'accensione, il convertitore di frequenza funziona usando la regolazione della velocità ad anello aperto. Solo al raggiungimento della velocità di avviamento del PID di processo, il convertitore di frequenza passerà al controllo PID.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–6000)	Numero di parametro: 732
Unità: Giri/min.	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 5.12.5.9 On Reference Bandwidth (Ampiezza di banda riferimento a)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per inserire la larghezza di banda riferimento a. Quando l'errore del controllo PI (la differenza fra il riferimento e la retroazione) è superiore al valore di questo parametro, il bit di stato Riferimento a è impostato a 0.

Valore predefinito: 5	Tipo di parametro: Intervallo (0–200)	Numero di parametro: 739
Unità: %	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.6.11.4 Feed Forward (Indice menu 5.12.6)

P 5.12.6.1 PID Feed Forward Factor (Fattore feed forward PID)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere il fattore di feed forward del PID. Il fattore feed forward invia una parte cost. del segnale di riferimento al reg. PID bypass in modo che il controllo PID influenzi solo la parte restante del segnale di controllo. Questa funzione aumenta le prestazioni dinamiche.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–200)	Numero di parametro: 738
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.6.12 Dati processo bus di campo (Indice menu 5.27)

P 5.27.1 PID Feed Forward Factor (Selezione scrittura PCD)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare i parametri da assegnare ai telegrammi PCD. Il numero di PCD disponibili dipende dal tipo di telegramma. I valori nel PCD vengono in seguito scritti nei parametri selezionati come valori dati.

Valore predefinito: 0 [Nessuno]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 842
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuno
1	Riferimento minimo
2	Riferimento massimo
3	Rampa 1 tempo di accel.
4	Rampa 1 tempo di decel.
5	Rampa 2 tempo di accel.
6	Rampa 2 tempo di decel.
7	Tempo di rampa jog
8	Tempo di arresto rapido
9	Limite basso velocità motore [Hz]
10	Limite alto velocità motore [Hz]
11	Controllo bus digitale e a relè
13	Morsetto 31, uscita controllata via bus
15	Porta FC CTW
16	Porta FC RIF
81	Def. utente 1
82	Def. utente 2
83	Def. utente 3
84	Def. utente 4
85	Def. utente 5
86	Def. utente 6
87	Def. utente 7
88	Def. utente 8

P 5.27.2 PCD Read Selection (Selezione lettura PCD)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare i parametri da assegnare ai PCD dei telegrammi. Il numero di PCD disponibili dipende dal tipo di telegramma. I PCD contengono i valori dati effettivi dei parametri selezionati.

Valore predefinito: 0 [Nessuno]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 843
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuno
1	Ore di funzionamento

Numero selezione	Nome selezione
2	Ore di esercizio
3	Contatore kWh
4	Parola di controllo
5	Riferimento [unità]
6	Riferimento %
7	Parola di stato
8	Valore effettivo principale [%]
9	Visualizzazione personalizzata
10	Potenza [kW]
11	Potenza [cv]
12	Tensione motore
13	Frequenza
14	Corrente motore
15	Frequenza [%]
16	Coppia [Nm]
17	Termica del motore
18	Tensione bus CC
19	Temp. dissipatore
20	Termico inverter
22	Riferimento esterno
23	Retroazione [Unità]
24	Ingresso digitale 13, 14, 15, 17, 18
25	Mors. 33 impost. commut.
26	Ingresso analogico 33
27	Mors. 34 impost. commut.
28	Ingresso analogico 34
29	Uscita analogica 31 [mA]
30	Uscita a relè
33	Parola di guasto
34	Parola di avviso
35	Parola di stato estesa
39	Parola di guasto 2

Numero selezione	Nome selezione
40	Parola di avviso 2
43	Velocità [giri/min.]
44	Uscita digitale
54	Parola di stato estesa 2
55	Parola di guasto 3
56	Parola di avviso 3
81	Def. utente 1
82	Def. utente 2
83	Def. utente 3
84	Def. utente 4
85	Def. utente 5
86	Def. utente 6
87	Def. utente 7
88	Def. utente 8
100	Valore effettivo principale [N2]

7.7 Manutenzione e assistenza (Indice menu 6)

7.7.1 Stato (Indice menu 6.1)

P 6.1.1 Latest Fault Number (Ultimo numero guasto)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare i log guasti. Possono essere visualizzati 10 log guasti. 0 contiene il guasto registrato più recente e 9 il guasto registrato più vecchio.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–255)	Numero di parametro: 1530
Unità: -	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Leggi

P 6.1.2 Operating Hours (Ore di esercizio)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il numero di ore di esercizio del convertitore di frequenza. Il valore è salvato quando il convertitore di frequenza viene spento.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–2147483647)	Numero di parametro: 1500
Unità: h	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 6.1.3 Running Hours (Ore esercizio)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il numero di ore di esercizio del motore. Ripristinare il contatore con *P 6.1.9 Reset Running Hours Counter* (Ripristino contatore ore di esercizio). Il valore è salvato quando il convertitore di frequenza viene spento.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–2147483647)	Numero di parametro: 1501
Unità: h	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 6.1.4 kWh Counter (Contatore kWh)

Descrizione: Registrare il consumo di potenza del motore come un valore medio nell'arco di un'ora. Ripristinare il contatore in *P 6.1.8 Reset kWh Counter* (Ripristino contatore kWh).

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–2147483647)	Numero di parametro: 1502
Unità: kWh	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 6.1.5 Power Up's (Accensioni)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il numero di volte che il convertitore di frequenza è stato acceso.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–2147483647)	Numero di parametro: 1503
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 6.1.6 Over Temp's (Sovratemperature)

Descrizione: Visualizza il numero di guasti da sovratemperatura del convertitore di frequenza che si sono verificati dal momento della produzione.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–65535)	Numero di parametro: 1504
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 6.1.7 Over Volt's (Sovratensioni)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il numero di sovratensioni del convertitore di frequenza che si sono verificate.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–65535)	Numero di parametro: 1505
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 6.1.8 Reset kWh Counter (Riprist. contat. kWh)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per ripristinare il contatore kWh (vedere P 6.1.4 kWh Counter (Contatore kWh)).

Valore predefinito: 0 [Non ripristinare]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1506
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili per il parametro:

Tabella 54: Selezioni

Numero selezione	Nome selezione
0	Non ripristinare
1	Ripristino contatore

P 6.1.9 Reset Running Hours Counter (Ripristino contatore ore di esercizio)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per azzerare il contatore ore di esercizio (vedere P 6.1.3 Running Hours (Ore di esercizio)).

Valore predefinito: 0 [Non ripristinare]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1507
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Tabella 55: Selezioni

Numero selezione	Nome selezione
0	Non ripristinare
1	Ripristino contatore

P 6.1.10 Internal Fault Reason (Motivo guasto interno)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare una descrizione dell'errore. Questo parametro viene usato in combinazione con guasto 38 *Internal Fault* (Guasto interno)

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (-32767-32767)	Numero di parametro: 1531
Unità: -	Tipo di dati: int16	Tipo di accesso: Leggi

P 6.1.11 Fault Log (Log guasti): Ora

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare l'ora alla quale è avvenuto l'evento registrato. Il tempo è misurato in secondi dall'avviamento del convertitore di frequenza.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0-2147483647)	Numero di parametro: 1532
Unità: s	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

7.7.2 Informazioni sul software (Indice menu 6.2)

P 6.2.1 Application Version (Versione applicazione)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la versione software combinata comprendente il software di potenza e il software di controllo.

Valore predefinito: -	Tipo di parametro: -	Numero di parametro: 1543
Unità: -	Tipo di dati: Stringa visibile	Tipo di accesso: Leggi

P 6.2.2 SW ID Control Card (Scheda di controllo ID SW)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il numero di versione software della scheda di controllo.

Valore predefinito: -	Tipo di parametro: -	Numero di parametro: 1549
Unità: -	Tipo di dati: Stringa visibile	Tipo di accesso: Leggi

P 6.2.3 SW ID Power Card (Scheda di potenza SW ID)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il numero di versione software della scheda di potenza.

Valore predefinito: -	Tipo di parametro: -	Numero di parametro: 1550
Unità: -	Tipo di dati: Stringa visibile	Tipo di accesso: Leggi

7.7.3 Ventola di raffreddamento (Indice menu 6.5)

P6.5.1 Fan Control Mode (Modalità comando ventola)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la modalità di comando ventola.

Valore predefinito: 7 [On quando l'inverter è acceso, altrimenti spento]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1452
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Descrizione
5	Modo on cost.
6	Modo off cost.
7	On se inverter in modo off

7.7.4 Gestione dei parametri (Indice menu 6.6)

P 6.6.1 Active Set-up (Setup attivo)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la configurazione per controllare le funzioni del convertitore di frequenza. Usare Multi setup per la selezione remota.

Valore predefinito: 1	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 10
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
1	Setup 1
2	Setup 2
9	Multi setup

P 6.6.2 Programming Set-up (Setup di programmazione)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare il setup da modificare. L'impostazione è configurata dal pannello di controllo quando è accessibile dal pannello di controllo e da RS485 quando è accessibile da RS485.

Valore predefinito: 9	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 11
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
1	Setup 1
2	Setup 2
9	Setup attivo

P 6.6.3 Link Setups (Setup di collegamento)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per collegare o scollegare le impostazioni. Il collegamento assicura la sincronizzazione dei parametri che non possono essere modificati mentre il motore è in funzione. Quando le impostazioni sono collegate, è possibile passare da una configurazione all'altra durante il funzionamento. Quando si selezionano collegati, i valori dei parametri di *Edit Setup* (Setup di modifica) vengono sovrascritti con i valori dell'altro setup.

Valore predefinito: 20	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 12
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Non collegato
20	Collegato

P 6.6.4 Set-up Copy (Copia setup)

Descrizione: Usare questo parametro per copiare dei parametri fra i setup.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 51
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna copia
1	Copia da Setup 1
2	Copia da Setup 2
9	Copia da Setup di fabbrica

P 6.6.6 Reset Mode (Modo ripristino)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per definire se il convertitore di frequenza attende un ripristino manuale o si ripristina automaticamente dopo uno scatto. Nella modalità di ripristino manuale, premere il pulsante *Stop/Reset* (Arresto/ripristino) o utilizzare gli ingressi digitali per ripristinare il convertitore di frequenza.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1420
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

N O T A

Nella modalità di reset automatico, il motore può avviarsi senza avviso.

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Ripristino manuale: Esegue il ripristino manuale mediante il pulsante <i>Stop/Reset</i> (Arresto/ripristino) o tramite gli ingressi digitali.
1	Reset automatico x 1
2	Reset automatico x 2
3	Reset automatico x 3
4	Reset automatico x 4
5	Reset automatico x 5
6	Reset automatico x 6
7	Reset automatico x 7
8	Reset automatico x 8
9	Reset automatico x 9
10	Reset automatico x 10
11	Reset automatico x 15
12	Reset automatico x 20
13	Ripristino automatico infinito: Selezionare per il ripristino continuo dopo lo scatto.
14	Ripristino all'accensione

N O T A

Se il numero specificato di ripristini automatici viene raggiunto entro 10 minuti, il convertitore di frequenza entra in [0] *Manual Reset Mode* (Modalità ripristino manuale). Dopo aver eseguito il ripristino manuale, l'impostazione di P 6.6.6 *Reset Mode* (Modo ripristino) torna alla selezione originale. Se il numero di ripristini automatici non viene raggiunto entro 10 minuti, oppure quando viene effettuato un ripristino manuale, il contatore interno di ripristini automatici viene azzerato.

P 6.6.7 Automatic Restart Time (Tempo di riavvio automatico)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per immettere l'intervallo tempo dall'evento di scatto al reset automatico. Questo parametro è attivo quando P 6.6.6 *Reset Mode* (Modo ripristino) è impostato su una selezione tra [1] - [13].

Valore predefinito: 10	Tipo di parametro: Intervallo (0–600)	Numero di parametro: 1421
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

N O T A

Non è possibile impostare un valore di 0 s quando P 6.6.6 *Reset Mode* (Modo ripristino) è impostato su [13] *Infinite auto reset* (Ripristino automatico infinito).

P 6.6.8 Operation Mode (Modo operativo)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per selezionare la modalità operativa del convertitore di frequenza. Per ripristinare tutti i valori dei parametri del convertitore di frequenza ai predefiniti, selezionare [2] *Initialization* (Inizializzazione). I parametri relativi alla comunicazione rimangono invariati. Il convertitore di frequenza effettua un reset durante la successiva accensione

Valore predefinito: 0 [Funzionamento normale]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1422
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Funzionamento normale
2	Inizializzazione

P6.6.9 Service Code (Codice di servizio)

Descrizione: Questo parametro deve essere utilizzato solo da parte dei tecnici del servizio di assistenza.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–4294967295)	Numero di parametro: 1429
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 6.6.20 Password

Descrizione: Utilizzare questo parametro per definire la password per accedere al Menu principale tramite il pulsante Home. Impostando il valore su 0 si disabilita la funzione di password.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–999)	Numero di parametro: 60
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.7.5 Identificazione del convertitore di frequenza (Indice menu 6.7)

P 6.7.1 Drive Type (Tipo di inverter)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il tipo di prodotto del convertitore di frequenza. La visualizzazione corrisponde al campo di potenza della serie del convertitore di frequenza definito nel codice modello, caratteri 1–6.

Valore predefinito: -	Tipo di parametro: -	Numero di parametro: 1540
Unità: -	Tipo di dati: Stringa visibile	Tipo di accesso: Leggi

P 6.7.2 Power Section (Sezione potenza)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la corrente nominale del convertitore di frequenza. La visualizzazione corrisponde al campo di potenza della serie del convertitore di frequenza definito nel codice modello, caratteri 7–10.

Valore predefinito: -	Tipo di parametro: -	Numero di parametro: 1541
Unità: -	Tipo di dati: Stringa visibile	Tipo di accesso: Leggi

P 6.7.3 Voltage (Tensione)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la corrente nominale del convertitore di frequenza. La visualizzazione corrisponde al campo di potenza della serie del convertitore di frequenza definito nel codice modello.

Valore predefinito: -	Tipo di parametro: -	Numero di parametro: 1542
Unità: -	Tipo di dati: Stringa visibile	Tipo di accesso: Leggi

P 6.7.4 Ordered Model Code (Codice modello ordinato)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare la stringa del codice modello usata per riordinare il convertitore di frequenza nella sua configurazione originale.

Valore predefinito: -	Tipo di parametro: -	Numero di parametro: 1544
Unità: -	Tipo di dati: Stringa visibile	Tipo di accesso: Leggi

P 6.7.6 Drive Ordering No (N. d'ordine convertitore di frequenza)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il codice utilizzato per riordinare il convertitore di frequenza nella sua configurazione originale.

Valore predefinito: -	Tipo di parametro: -	Numero di parametro: 1546
Unità: -	Tipo di dati: Stringa visibile	Tipo di accesso: Leggi

P 6.7.7 Drive Serial Number (Numero seriale convertitore di frequenza)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il numero seriale del convertitore di frequenza.

Valore predefinito: -	Tipo di parametro: -	Numero di parametro: 1551
Unità: -	Tipo di dati: Stringa visibile	Tipo di accesso: Leggi

P 6.7.9 Power Card Serial Number (Numero seriale della scheda di potenza)

Descrizione: Utilizzare questo parametro per visualizzare il numero seriale della scheda di potenza.

Valore predefinito: -	Tipo di parametro: -	Numero di parametro: 1553
Unità: -	Tipo di dati: Stringa visibile	Tipo di accesso: Leggi

7.8 Personalizzazione (Indice menu 8)

7.8.1 Visualizzazione personalizzata

P 8.1.1 Custom Readout (Visualizzazione personalizzata)

Descrizione: Visualizza le visualizzazioni definite dall'utente come definito nei parametri P 8.1.2 Custom Readout Unit (Unità visual. person.), P 8.1.3 Custom Readout Min Value (Valore min. visual. person.) e P 8.1.4 Custom Readout Max Value (Valore max. visual. person.).

Valore predefinito: 0,00	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–9999,00]	Numero di parametro: 1609
Unità: CustomReadoutUnit	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Leggi

P 8.1.1 Custom Readout Unit (Unità visual. person.)

Descrizione: Imposta l'unità di visualizzazione definita dall'utente.

Valore predefinito: 1 [%]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 30
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili per il parametro:

Tabella 56: Selezioni

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuno
1	%
5	PPM
10	l/min
11	Giri/min.
12	Impulsi/s
20	l/s
21	l/min
22	l/h
23	m ³ /s
24	m ³ /min
25	m ³ /h
30	kg/s
31	kg/min
32	kg/h
33	t/min
34	t/h
40	m/s
41	m/min
45	m
60	°C
70	mbar
71	bar
72	Pa
73	kPa
74	m WG
80	kW
120	GPM

Numero selezione	Nome selezione
121	gal/s
122	gal/min
123	gal/h
124	CFM
127	ft ³ /h
140	ft/s
141	ft/min
160	°F
170	psi
171	lb/in ²
172	in WG
173	ft WG
180	HP

P 8.1.3 Custom Readout Min Value (Valore min. visual. person.)

Descrizione: Imposta la visualizzazione personalizzata corrispondente alla velocità zero.

Valore predefinito: 0,00	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–999999,99]	Numero di parametro: 31
Unità: CustomReadoutUnit	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 8.1.4 Custom Readout Max Value (Valore max. visual. person.)

Descrizione: Imposta il valore di visualizzazione personalizzata che corrisponde al limite di velocità alta del motore.

Valore predefinito: 100,00	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–999999,99]	Numero di parametro: 32
Unità: CustomReadoutUnit	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.9 I/O (Indice menu 9)

7.9.1 I/O (Indice menu 9.3)

7.9.1.1 Stato I/O (Indice menu 9.3)

P 9.3.1 Digital Input Status (Stato ingressi digitali)

Descrizione: Visualizza lo stato effettivo degli ingressi digitali. Il valore deve essere analizzato utilizzando il tipo binario. '0' = nessun segnale, '1' = segnale collegato. Dal lato destro al lato sinistro, i bit 0, 2, 3, 4, 5 rappresentano rispettivamente DI 18, 17, 15, 14, 13.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–4095)	Numero di parametro: 1660
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

Di seguito sono riportate le descrizioni dei bit.

Numero di bit	Descrizione dei bit
Bit 0	Ingresso digitale morsetto 18
Bit 2	Ingresso digitale morsetto 17

Numero di bit	Descrizione dei bit
Bit 3	Ingresso digitale morsetto 15
Bit 4	Ingresso digitale morsetto 14
Bit 5	Ingresso digitale morsetto 13

P 9.3.2 Digital Output Status (Stato uscite digitali)

Descrizione: Visualizza il valore binario di tutte le uscite digitali. ('0' = uscita bassa, '1' = uscita alta, '_' = nessuna configurazione uscita digitale). Dal lato destro al lato sinistro, il bit 3 rappresenta DO 15.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–63)	Numero di parametro: 1666
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

Di seguito sono riportate le descrizioni dei bit.

Numero di bit	Descrizione dei bit
Bit 3	Morsetto di uscita digitale 15

P 9.3.3 T31 Analog Output (Uscita analogica morsetto 31) [mA]

Descrizione: Visualizza il valore effettivo in mA sull'uscita 31. Il valore visualizzato riflette la selezione in P 9.5.1.1 T31 Mode (Modalità morsetto 31) e P 9.5.1.2 T31 Analog Output (Uscita analogica morsetto 31).

Valore predefinito: 0,00	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–20,00]	Numero di parametro: 1665
Unità: mA	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 9.3.4 T33 Setting (Impostazione morsetto 33)

Descrizione: Visualizza l'impostazione del morsetto di ingresso 33 (corrente o tensione).

Valore predefinito: 1 [Modalità tensione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1661
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Leggi

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Numero selezione	Nome selezione
0	Modo corrente
1	Modalità tensione

P 9.3.5 T33 Analog Input (Ingresso analogico morsetto 33)

Descrizione: Visualizza l'ingresso effettivo sull'ingresso analogico 33.

Valore predefinito: 1,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–20,00)	Numero di parametro: 1662
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 9.3.6 T34 Setting (Impostazione morsetto 34)

Descrizione: Visualizza l'impostazione del morsetto di ingresso 34 (corrente o tensione).

Valore predefinito: 1 [Modalità tensione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 1663
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Leggi

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Numero selezione	Nome selezione
0	Modo corrente
1	Modalità tensione

P 9.3.7 T34 Analog Input (Ingresso analogico morsetto 34)

Descrizione: Visualizza l'ingresso effettivo sull'ingresso analogico 34 (corrente o tensione).

Valore predefinito: 1,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–20,00)	Numero di parametro: 1664
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 9.3.8 T18 Pulse Input [Hz] (Ingresso a impulsi [Hz])

Descrizione: Visualizza il valore effettivo della frequenza applicata al morsetto 18 come ingresso a impulsi.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–130000)	Numero di parametro: 1668
Unità: -	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Leggi

P 9.3.9 T15 Pulse Output [Hz] (Uscita a impulsi [Hz])

Descrizione: Visualizza il valore effettivo degli impulsi applicati al morsetto 15 in modalità uscita digitale.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–40000)	Numero di parametro: 1669
Unità: -	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Leggi

P 9.3.10 Relay Output (Uscita a relè)

Descrizione: Visualizza lo stato delle uscite a relè. Il valore deve essere analizzato utilizzando il tipo binario. ('0' = off, '1' = on). Dall'estrema destra alla sinistra, corrisponde al bit 4, l'uscita relè 1.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0–31)	Numero di parametro: 1671
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

7.9.2 Ingressi/uscite digitali (Indice menu 9.4)

7.9.2.1 Impostazione dell'ingresso digitale (Indice menu 9.4.1)

P 9.4.1.1 Digital I/O mode (Modalità I/O digitali)

Descrizione: Per I/O digitale: Selez. [0] PNP per un'azione sugli impulsi con fronte positivo. I PNP sono collegati con uno stadio di pull-down a GND. Selezionare [1] NPN systems (Sistemi NPN) per un'azione sugli impulsi con fronte negativo. Gli NPN sono collegati in pull-up a +24 V all'interno del convertitore di frequenza.

Valore predefinito: 0 [PNP]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 500
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Numero selezione	Nome selezione
0	PNP: Azione sugli impulsi con fronte positivo (0). I sistemi PNP sono collegati a terra (GND).
1	NPN: Azione sugli impulsi con fronte negativo (1). I sistemi NPN vengono collegati in pull-up a +24 V all'interno del convertitore di frequenza.

P 9.4.1.2 T13 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 13)

Descrizione: Selezionare la funzione dal gruppo di ingressi digitali disponibili.

Valore predefinito: 8 [Avviamento]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 510
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
0	Nessuna fun- zione	Nessuna reazione ai segnali trasmessi al morsetto.
1	Ripristino	Ripristina il convertitore di frequenza dopo uno scatto/allarme. Non tutti gli allarmi possono essere ripristinati.
2	Ruota libera negato	Arresto a ruota libera, ingresso negato (NC). Il convertitore di frequenza lascia il motore in evoluzione libera. 0 logico ⇒ arresto a ruota libera.
3	Ruota libera e reset inverso	Ripristino e arresto a ruota libera, ingresso negato (NC). Lascia il motore in evoluzione libera e ripristina il convertitore di frequenza. 0 logico ⇒ arresto a ruota libera. Da 1 logico a 0 logico ⇒ reset.
4	Arresto rapido inverso	Ingresso negato (NC). Genera un arresto in base al tempo di rampa arresto rapido impostato in <i>P 5.7.7 Quick Stop Ramp Time</i> (Tempo rampa arresto rapido). Quando il motore si arresta, l'albero è in motore in evoluzione libera. 0 logico ⇒ Arresto rapido.
5	Frenatura CC neg.	Ingresso negato per frenatura in CC (NC). Arresta il motore alimentandolo con una corrente CC per un determinato lasso di tempo. Vedere da <i>P 5.7.4 DC Brake Current %</i> (Corrente di frenatura CC %) a <i>P 5.7.5 DC Brake Frequency</i> (Frequenza di frenatura CC). La funzione è attiva soltanto quando il valore in <i>P 5.7.3 DC Brake Time</i> (Tempo di frenatura CC) è diverso da 0. 0 logico ⇒ frenatura CC.
6	Arresto negato	Funzione stop negato. Genera una funzione di arresto quando il morsetto selezionato passa da 1 logico a 0 logico. L'arresto viene eseguito in base al tempo di rampa selezionato (<i>P 5.5.4.3 Ramp 1 Decel. Time</i> (Tempo rampa decel. 1), <i>P 5.5.4.10 Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa decel. 2)). Nota: Quando il convertitore di frequenza è al limite di coppia e ha ricevuto un comando di arresto potrebbe non fermarsi da solo. Per assicurare che il convertitore di frequenza si arresti, configurare un'uscita digitale come <i>[27] Torque Limit</i> (Limite di coppia) e arresto e collegare questa uscita digitale a un ingresso digitale che è configurato come ruota libera.
8	Avvio	Selezionare avvio per un comando di avvio/arresto. 1 logico = avvio, 0 logico = arresto.
9	Avviamento su impulso	Il motore viene avviato quando viene fornito un impulso per almeno 4 ms. Il motore si arresta quando vengono inviati comandi di arresto.
10	Inversione	Cambia il senso di rotazione dell'albero motore. Selezionare 1 logico per l'inversione. Il segnale di inversione cambia solo il senso di rotazione, ma non attiva la funzione di avviamento. Selezionare entrambe le direzioni in <i>P 5.8.1 Rotation Direction</i> (Direzione di rotazione). La funzione non è attiva nel processo ad anello chiuso.
11	Avviamento in- verso	Utilizzato per l'avviamento/arresto e per l'inversione sullo stesso filo. Non sono ammessi segnali di avviamento contemporanei.
12	Abilitaz. + av- viam.	Disabilitare il movimento in senso antiorario e consentire il senso orario.
13	Abilitaz.+avvia- mento inverso	Disabilitare il movimento in senso orario e consentire il senso antiorario.
14	Jog	Utilizzare per attivare la velocità jog. Vedere <i>P 5.9.2 Jog Reference 1</i> (Riferimento marcia jog 1).
15	Riferimento preimpostato, on	Commutazione tra il riferimento esterno e il riferimento preimpostato. Si presume che nel <i>P 5.5.3.5 Reference Function</i> (Funzione di riferiment) sia stato selezionato <i>[1] External/preset</i> (Esterno/Preimpost.). 0 logico = riferimento esterno attivo; 1 logico = 1 dei riferimenti preimpostati è attivo.
16	Rif. preimp Bit 0	1 bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
17	Rif. preimp. Bit 1	I bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
18	Rif. preimp. Bit 2	I bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
19	Riferimento congelato	Bloccare il riferimento attuale che ora è il punto che abilita/condiziona l'utilizzo di [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione). Se vengono utilizzati [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) o [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione), la variazione di velocità segue sempre la rampa 2 (P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> , (Tempo rampa decel. 2)) nell'intervallo P 5.5.3.3 <i>Reference Maximum</i> (Riferimento massimo).
20	Uscita congelata	Bloccare la frequenza motore corrente (Hz) che ora è il punto che abilita/condiziona l'utilizzo di [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione). Se vengono utilizzati [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) o [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione), la variazione di velocità segue sempre la rampa 2 P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa decel. 2) nell'intervallo 0-P 4.2.2.4 <i>Nominal Frequency</i> (Frequenza nominale). Nota: Se è attivo [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata), non è possibile arrestare il convertitore di frequenza impostando il segnale in [8] <i>Start to low</i> (Avviamento su basso). Arrestare il convertitore di frequenza tramite un morsetto programmato per [2] <i>Coasting inverse</i> (Rotazione libera inversa) o [3] <i>Coast and reset, inverse</i> (Ruota libera e reset inverso).
21	Accelerazione	Selezionare [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione) se si desidera il controllo digitale dell'accelerazione e decelerazione (potenziometro motore). Attivare questa funzione selezionando [19] <i>Freeze reference</i> (Riferimento congelato) o [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata). Se accelerazione/decelerazione viene attivato per meno di 400 ms, il riferimento risultante viene aumentato/ridotto dello 0,1%. Se accelerazione/decelerazione viene attivato per oltre 400 ms, il riferimento risultante segue l'impostazione nel parametro della rampa di salita/discesa P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa di accel.2)/P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa di decel.2).
22	Decelerazione	Selezionare [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione) se si desidera il controllo digitale dell'accelerazione e decelerazione (potenziometro motore). Attivare questa funzione selezionando [19] <i>Freeze reference</i> (Riferimento congelato) o [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata). Se accelerazione/decelerazione viene attivato per meno di 400 ms, il riferimento risultante viene aumentato/ridotto dello 0,1%. Se accelerazione/decelerazione viene attivato per oltre 400 ms, il riferimento risultante segue l'impostazione nel parametro della rampa di salita/discesa P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa di accel.2)/P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa di decel.2).
23	Selez. setup bit 0	Selezionare [23] <i>Set-up select bit 0</i> (Selez. setup bit 0) per selezionare 1 dei 2 setup. Impostare P 6.6.1 <i>Active Set-up</i> (Setup attivo) su [9] <i>Multi Set-up</i> (Multi setup).
28	Catch-up	Aumentare il valore di riferimento in percentuale (relativo) impostato in P 5.5.3.13 <i>Freeze Up/Down Step Delta</i> (Blocco/sblocco delta). Vedere la Tabella 63
29	Slow-down	Ridurre il valore di riferimento della percentuale (relativa) impostata in P 5.5.3.13 <i>Freeze Up/Down Step Delta</i> (Blocco/sblocco delta fasi). Vedere la Tabella 63
34	Rampa bit 0	Abilita una scelta tra una delle 2 rampe disponibili.
45	Avviamento su impulso inverso	Il motore inizia a girare in senso inverso quando viene fornito un impulso per almeno 4 ms. Il motore si arresta quando vengono inviati i comandi di arresto.
51	Interblocco esterno	Questa funzione consente di assegnare un guasto esterno al convertitore di frequenza. Tale guasto viene gestito come un allarme generato internamente.

Tabella 57: Bit rif. preimp.

Bit rif. preimp.	2	1	0
Rif. preimp. 0	0	0	0
Rif. preimp. 1	0	0	1
Rif. preimp. 2	0	1	0
Rif. preimp. 3	0	1	1
Rif. preimp. 4	1	0	0
Rif. preimp. 5	1	0	1
Rif. preimp. 6	1	1	0
Rif. preimp. 7	1	1	1

Tabella 58: Shut Down/Catch-Up

	Shut down	Catch-up
Velocità invariata	0	0
Riduzione del valore %	1	0
Aumento del valore %	0	1
Riduzione del valore %	1	1

P 9.4.1.3 T14 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 14)

Descrizione: Selezionare la funzione dal gruppo di ingressi digitali disponibili.

Valore predefinito: 10 [Inversione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 511
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
0	Nessuna fun- zione	Nessuna reazione ai segnali trasmessi al morsetto.
1	Ripristino	Ripristina il convertitore di frequenza dopo uno scatto/allarme. Non tutti gli allarmi possono essere ripristinati.
2	Ruota libera negato	Arresto a ruota libera, ingresso negato (NC). Il convertitore di frequenza lascia il motore in evoluzione libera. 0 logico⇒arresto a ruota libera.
3	Ruota libera e reset inverso	Ripristino e arresto a ruota libera, ingresso negato (NC). Lascia il motore in evoluzione libera e ripristina il convertitore di frequenza. 0 logico⇒arresto a ruota libera. Da 1 logico a 0 logico⇒reset.
4	Arresto rapido inverso	Ingresso negato (NC). Genera un arresto in base al tempo di rampa arresto rapido impostato in P 5.7.7 <i>Quick Stop Ramp Time</i> (Tempo rampa arresto rapido). Quando il motore si arresta, l'albero è in motore in evoluzione libera. 0 logico⇒Arresto rapido.
5	Frenatura CC neg.	Ingresso negato per frenatura in CC (NC). Arresta il motore alimentandolo con una corrente CC per un determinato lasso di tempo. Vedere da P 5.7.4 <i>DC Brake Current</i> (Corrente di frenatura CC) a P 5.7.5

Numero selezione	Nome selezione	Descrizione
		<i>DC Brake Frequency</i> (Frequenza di frenatura CC). La funzione è attiva soltanto quando il valore in <i>P 5.7.3 DC Brake Time</i> (Tempo di frenatura CC) è diverso da 0. 0 logico ⇒ frenatura CC.
6	Arresto negato	Funzione stop negato. Genera una funzione di arresto quando il morsetto selezionato passa da 1 logico a 0 logico. L'arresto viene eseguito secondo il tempo di rampa selezionato (<i>P 5.5.4.9 Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e <i>P 5.5.4.10 Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa decel. 2)). Nota: Quando il convertitore di frequenza è al limite di coppia e ha ricevuto un comando di arresto potrebbe non fermarsi da solo. Per assicurare che il convertitore di frequenza si arresti, configurare un'uscita digitale come [27] <i>Torque Limit</i> (Limite di coppia) e arresto e collegare questa uscita digitale a un ingresso digitale che è configurato come ruota libera.
8	Avvio	Selezionare avvio per un comando di avvio/arresto. 1 logico = avvio, 0 logico = arresto.
9	Avviamento su impulso	Il motore viene avviato quando viene fornito un impulso per almeno 4 ms. Il motore si arresta quando vengono inviati comandi di arresto.
10	Inversione	Cambia il senso di rotazione dell'albero motore. Selezionare 1 logico per l'inversione. Il segnale di inversione cambia solo il senso di rotazione, ma non attiva la funzione di avviamento. Selezionare entrambe le direzioni in <i>P 5.8.1 Rotation Direction</i> (Direzione di rotazione). La funzione non è attiva nel processo ad anello chiuso.
11	Avviamento inverso	Utilizzato per l'avviamento/arresto e per l'inversione sullo stesso filo. Non sono ammessi segnali di avviamento contemporanei.
12	Abilitaz. + avviam.	Disabilitare il movimento in senso antiorario e consentire il senso orario.
13	Abilitaz.+avviamento inverso	Disabilitare il movimento in senso orario e consentire il senso antiorario.
14	Jog	Utilizzare per attivare la velocità jog. Vedere <i>P 5.9.2 Jog Reference 1</i> (Riferimento marcia jog 1).
15	Riferimento preimpostato, on	Commutazione tra il riferimento esterno e il riferimento preimpostato. Si presume che in <i>P 5.5.3.5 Reference Function</i> (Funzione di riferimento) sia stato selezionato [1] <i>External/preset</i> (Esterno/Preimpost.). 0 logico = riferimento esterno attivo; 1 logico = è attivo uno degli 8 riferimenti preimpostati.
16	Rif. preimp. Bit 0	1 bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
17	Rif. preimp. Bit 1	1 bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
18	Rif. preimp. Bit 2	1 bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
19	Riferimento congelato	Bloccare il riferimento attuale che ora è il punto che abilita/condiziona l'utilizzo di [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione). Se vengono utilizzati [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) o [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione), la variazione di velocità segue sempre la rampa 2 (<i>P 5.5.4.9 Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e <i>P 5.5.4.10 Ramp 2 Decel. Time</i> , (Tempo rampa decel. 2)) nell'intervallo 0– <i>P 5.5.3.3 Reference Maximum</i> (Riferimento massimo).
20	Uscita congelata	Bloccare la frequenza motore corrente (Hz) che ora è il punto che abilita/condiziona l'utilizzo di [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione). Se vengono utilizzati [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) o [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione), la variazione di velocità segue sempre la rampa 2 (<i>P 5.5.4.9 Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e <i>P 5.5.4.10 Ramp 2 Decel. Time</i> , (Tempo rampa decel. 2)) nell'intervallo 0– <i>P 4.2.2.4 Nominal Frequency</i> (Frequenza nominale). Nota: Se è attivo [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata), non è possibile arrestare il convertitore di frequenza impostando il segnale in [8] <i>Start to low</i> (Avviamento su basso). Arrestare il convertitore di

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
		frequenza tramite un morsetto programmato per [2] <i>Coasting inverse</i> (Rotazione libera inversa) o [3] <i>Coast and reset, inverse</i> (Ruota libera e reset inverso).
21	Accelerazione	Selezionare [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione) se si desidera il controllo digitale dell'accelerazione e decelerazione (potenziometro motore). Attivare questa funzione selezionando [19] <i>Freeze reference</i> (Riferimento congelato) o [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata). Se accelerazione/decelerazione viene attivato per meno di 400 ms, il riferimento risultante viene aumentato/ridotto dello 0,1%. Se accelerazione/decelerazione viene attivato per oltre 400 ms, il riferimento risultante segue l'impostazione nel parametro della rampa di salita/discesa P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa di accel.2)/P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa di decel.2). Vedere Tabella 63 .
22	Decelerazione	Selezionare [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione) se si desidera il controllo digitale dell'accelerazione e decelerazione (potenziometro motore). Attivare questa funzione selezionando [19] <i>Freeze reference</i> (Riferimento congelato) o [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata). Se accelerazione/decelerazione viene attivato per meno di 400 ms, il riferimento risultante viene aumentato/ridotto dello 0,1%. Se accelerazione/decelerazione viene attivato per oltre 400 ms, il riferimento risultante segue l'impostazione nel parametro della rampa di salita/discesa P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa di accel.2)/P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa di decel.2). Vedere Tabella 63 .
23	Selez. setup bit 0	Selezionare [23] <i>Set-up select bit 0</i> (Selez. setup bit 0) per selezionare 1 dei 2 setup. Impostare P 6.6.1 <i>Active Set-up</i> (Setup attivo) su [9] <i>Multi Set-up</i> (Multi setup).
28	Catch-up	Aumentare il valore di riferimento in percentuale (relativo) impostato in P 5.5.3.13 <i>Freeze Up/Down Step Delta</i> (Blocco/sblocco delta). Vedere la Tabella 63
29	Slow-down	Ridurre il valore di riferimento della percentuale (relativa) impostata in P 5.5.3.13 <i>Freeze Up/Down Step Delta</i> (Blocco/sblocco delta fasi). Vedere la Tabella 63
34	Rampa bit 0	Abilita una scelta tra una delle 2 rampe disponibili.
45	Avviamento su impulso inverso	Il motore inizia a girare in senso inverso quando viene fornito un impulso per almeno 4 ms. Il motore si arresta quando vengono inviati i comandi di arresto.
51	Interblocco esterno	Questa funzione consente di assegnare un guasto esterno al convertitore di frequenza. Tale guasto viene gestito come un allarme generato internamente.

P 9.4.1.4 T15 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 15)

Descrizione: Selezionare la funzione dal gruppo di ingressi digitali disponibili.

Valore predefinito: 1 [Reset]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 512
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
0	Nessuna funzione	Nessuna reazione ai segnali trasmessi al morsetto.
1	Ripristino	Ripristina il convertitore di frequenza dopo uno scatto/allarme. Non tutti gli allarmi possono essere ripristinati.
2	Ruota libera negato	Arresto a ruota libera, ingresso negato (NC). Il convertitore di frequenza lascia il motore in evoluzione libera. 0 logico ⇒ arresto a ruota libera.

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
3	Ruota libera e reset inverso	Ripristino e arresto a ruota libera, ingresso negato (NC). Lascia il motore in evoluzione libera e ripristina il convertitore di frequenza. 0 logico ⇒ arresto a ruota libera. Da 1 logico a 0 logico ⇒ reset.
4	Arresto rapido inverso	Ingresso negato (NC). Genera un arresto in base al tempo di rampa arresto rapido impostato in P 5.7.7 <i>Quick Stop Ramp Time</i> (Tempo rampa arresto rapido). Quando il motore si arresta, l'albero è in motore in evoluzione libera. 0 logico ⇒ Arresto rapido. Nota: Quando il convertitore di frequenza è al limite di coppia e ha ricevuto un comando di arresto potrebbe non fermarsi da solo. Per assicurare che il convertitore di frequenza si arresti, configurare un'uscita digitale come [27] <i>Torque Limit</i> (Limite di coppia) e arresto e collegare questa uscita digitale a un ingresso digitale che è configurato come ruota libera.
5	Frenatura CC neg.	Ingresso negato per frenatura in CC (NC). Arresta il motore alimentandolo con una corrente CC per un determinato lasso di tempo. Vedere da P 5.7.4 <i>DC Brake Current %</i> (Corrente di frenatura CC %) a P 5.7.5 <i>DC Brake Frequency</i> (Frequenza di frenatura CC). La funzione è attiva soltanto quando il valore in P 5.7.3 <i>DC Brake Time</i> (Tempo di frenatura CC) è diverso da 0. 0 logico ⇒ frenatura CC.
6	Arresto negato	Funzione stop negato. Genera una funzione di arresto quando il morsetto selezionato passa da 1 logico a 0 logico. L'arresto viene eseguito secondo il tempo di rampa selezionato (P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2), P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa decel. 2)). Nota: Quando il convertitore di frequenza è al limite di coppia e ha ricevuto un comando di arresto potrebbe non fermarsi da solo. Per assicurare che il convertitore di frequenza si arresti, configurare un'uscita digitale come [27] <i>Torque Limit</i> (Limite di coppia) e arresto e collegare questa uscita digitale a un ingresso digitale che è configurato come ruota libera.
8	Avvio	Selezionare avvio per un comando di avvio/arresto. 1 logico = avvio, 0 logico = arresto.
9	Avviamento su impulso	Il motore viene avviato quando viene fornito un impulso per almeno 4 ms. Il motore si arresta quando vengono inviati comandi di arresto.
10	Inversione	Cambia il senso di rotazione dell'albero motore. Selezionare 1 logico per l'inversione. Il segnale di inversione cambia solo il senso di rotazione, ma non attiva la funzione di avviamento. Selezionare entrambe le direzioni in P 5.8.1 <i>Rotation Direction</i> (Direzione di rotazione). La funzione non è attiva nel processo ad anello chiuso.
11	Avviamento inverso	Utilizzato per l'avviamento/arresto e per l'inversione sullo stesso filo. Non sono ammessi segnali di avviamento contemporanei.
12	Abilitaz. + avviam.	Disabilitare il movimento in senso antiorario e consentire il senso orario.
13	Abilitaz.+avviamento inverso	Disabilitare il movimento in senso orario e consentire il senso antiorario.
14	Jog	Utilizzare per attivare la velocità jog. Vedere P 5.9.2 <i>Jog Reference 1</i> (Riferimento marcia jog 1).
15	Riferimento preimpostato, on	Commutazione tra il riferimento esterno e il riferimento preimpostato. Si presume che sia stata selezionato [1] <i>External/preset</i> (Esterno/preimpost.) nel parametro 3-04 <i>Reference Function</i> (Funzione di riferimento). 0 logico = riferimento esterno attivo; 1 logico = è attivo uno degli 8 riferimenti preimpostati.
16	Rif. preimp. Bit 0	I bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
17	Rif. preimp. Bit 1	I bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
18	Rif. preimp. Bit 2	I bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
19	Riferimento congelato	Bloccare il riferimento attuale che ora è il punto che abilita/condiziona l'utilizzo di [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione). Se vengono utilizzati [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) o [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione), la variazione di velocità segue sempre la rampa 2 (P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> , (Tempo rampa decel. 2)) nell'intervallo 0–P 5.5.3.3 <i>Maximum Reference</i> (Riferimento massimo).
20	Uscita congelata	Bloccare la frequenza motore corrente (Hz) che ora è il punto che abilita/condiziona l'utilizzo di [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione). Se vengono utilizzati [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) o [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione), la variazione di velocità segue sempre la rampa 2 (P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> , (Tempo rampa decel. 2)) nell'intervallo 0–P 4.2.2.4 <i>Nominal Frequency</i> (Frequenza nominale). Nota: Se è attivo [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata), non è possibile arrestare il convertitore di frequenza impostando il segnale in [8] <i>Start to low</i> (Avviamento su basso). Arrestare il convertitore di frequenza tramite un morsetto programmato per [2] <i>Coasting inverse</i> (Rotazione libera inversa) o [3] <i>Coast and reset, inverse</i> (Ruota libera e reset inverso).
21	Accelerazione	Selezionare [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione) se si desidera il controllo digitale dell'accelerazione e decelerazione (potenziometro motore). Attivare questa funzione selezionando [19] <i>Freeze reference</i> (Riferimento congelato) o [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata). Se accelerazione/decelerazione viene attivato per meno di 400 ms, il riferimento risultante viene aumentato/ridotto dello 0,1%. Se accelerazione/decelerazione viene attivato per oltre 400 ms, il riferimento risultante segue l'impostazione nel parametro della rampa di salita/discesa P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa di accel.2)/P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa di decel.2). Vedere Tabella 63 .
22	Decelerazione	Selezionare [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione) se si desidera il controllo digitale dell'accelerazione e decelerazione (potenziometro motore). Attivare questa funzione selezionando [19] <i>Freeze reference</i> (Riferimento congelato) o [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata). Se accelerazione/decelerazione viene attivato per meno di 400 ms, il riferimento risultante viene aumentato/ridotto dello 0,1%. Se accelerazione/decelerazione viene attivato per oltre 400 ms, il riferimento risultante segue l'impostazione nel parametro della rampa di salita/discesa P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa di accel.2)/P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa di decel.2). Vedere Tabella 63 .
23	Selez. setup bit 0	Selezionare [23] <i>Set-up select bit 0</i> (Selez. setup bit 0) per selezionare 1 dei 2 setup. Impostare P 6.6.1 <i>Active Set-up</i> (Setup attivo) su [9] <i>Multi Set-up</i> (Multi setup).
28	Catch-up	Aumentare il valore di riferimento in percentuale (relativo) impostato in P 5.5.3.13 <i>Freeze Up/Down Step Delta</i> (Blocco/sblocco delta). Vedere la Tabella 63
29	Slow-down	Ridurre il valore di riferimento della percentuale (relativa) impostata in P 5.5.3.13 <i>Freeze Up/Down Step Delta</i> (Blocco/sblocco delta fasi). Vedere la Tabella 63
34	Rampa bit 0	Abilita una scelta tra una delle 2 rampe disponibili.
45	Avviamento su impulso inverso	Il motore inizia a girare in senso inverso quando viene fornito un impulso per almeno 4 ms. Il motore si arresta quando vengono inviati i comandi di arresto.
51	Interblocco esterno	Questa funzione consente di assegnare un guasto esterno al convertitore di frequenza. Tale guasto viene gestito come un allarme generato internamente.

P 9.4.1.5 T17 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 17)

Descrizione: Selezionare la funzione dal gruppo di ingressi digitali disponibili.

Valore predefinito: 14 [Jog]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 513
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
0	Nessuna fun- zione	Nessuna reazione ai segnali trasmessi al morsetto.
1	Ripristino	Ripristina il convertitore di frequenza dopo uno scatto/allarme. Non tutti gli allarmi possono essere ripristinati.
2	Ruota libera negato	Arresto a ruota libera, ingresso negato (NC). Il convertitore di frequenza lascia il motore in evoluzione libera. 0 logico ⇒ arresto a ruota libera.
3	Ruota libera e reset inverso	Ripristino e arresto a ruota libera, ingresso negato (NC). Lascia il motore in evoluzione libera e ripristina il convertitore di frequenza. 0 logico ⇒ arresto a ruota libera. Da 1 logico a 0 logico ⇒ reset.
4	Arresto rapido inverso	Ingresso negato (NC). Genera un arresto in base al tempo di rampa arresto rapido impostato in P 5.7.7 <i>Quick Stop Ramp Time</i> (Tempo rampa arresto rapido). Quando il motore si arresta, l'albero è in motore in evoluzione libera. 0 logico ⇒ Arresto rapido. Nota: Quando il convertitore di frequenza è al limite di coppia e ha ricevuto un comando di arresto potrebbe non fermarsi da solo. Per assicurare che il convertitore di frequenza si arresti, configurare un'uscita digitale come [27] <i>Torque Limit</i> (Limite di coppia) e arresto e collegare questa uscita digitale a un ingresso digitale che è configurato come ruota libera.
5	Frenatura CC neg.	Ingresso negato per frenatura in CC (NC). Arresta il motore alimentandolo con una corrente CC per un determinato lasso di tempo. Vedere da P 5.7.4 <i>DC Brake Current %</i> (Corrente di frenatura CC %) a P 5.7.5 <i>DC Brake Frequency</i> (Frequenza di frenatura CC). La funzione è attiva soltanto quando il valore in P 5.7.3 <i>DC Brake Time</i> (Tempo di frenatura CC) è diverso da 0. 0 logico ⇒ frenatura CC.
6	Arresto negato	Funzione stop negato. Genera una funzione di arresto quando il morsetto selezionato passa da 1 logico a 0 logico. L'arresto viene eseguito secondo il tempo di rampa selezionato (P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa decel. 2)). Nota: Quando il convertitore di frequenza è al limite di coppia e ha ricevuto un comando di arresto potrebbe non fermarsi da solo. Per assicurare che il convertitore di frequenza si arresti, configurare un'uscita digitale come [27] <i>Torque Limit</i> (Limite di coppia) e arresto e collegare questa uscita digitale a un ingresso digitale che è configurato come ruota libera.
8	Avvio	Selezionare avvio per un comando di avvio/arresto. 1 logico = avvio, 0 logico = arresto.
9	Avviamento su impulso	Il motore viene avviato quando viene fornito un impulso per almeno 4 ms. Il motore si arresta quando vengono inviati comandi di arresto.
10	Inversione	Cambia il senso di rotazione dell'albero motore. Selezionare 1 logico per l'inversione. Il segnale di inversione cambia solo il senso di rotazione, ma non attiva la funzione di avviamento. Selezionare entrambe le direzioni in P 5.8.1 <i>Rotation Direction</i> (Direzione di rotazione). La funzione non è attiva nel processo ad anello chiuso.
11	Avviamento in- verso	Utilizzato per l'avviamento/arresto e per l'inversione sullo stesso filo. Non sono ammessi segnali di avviamento contemporanei.
12	Abilitaz. + av- viam.	Disabilitare il movimento in senso antiorario e consentire il senso orario.
13	Abilitaz.+avvia- mento inverso	Disabilitare il movimento in senso orario e consentire il senso antiorario.

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
14	Jog	Utilizzare per attivare la velocità jog.
15	Riferimento preimpostato, on	Commutazione tra il riferimento esterno e il riferimento preimpostato. Si presume che nel P 5.5.3.5 <i>Reference Function</i> (Funzione di riferiment) sia stato selezionato [1] <i>External/preset</i> (Esterno/Preimpost.). 0 logico = riferimento esterno attivo; 1 logico = è attivo uno degli 8 riferimenti preimpostati.
16	Rif. preimp. Bit 0	1 bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
17	Rif. preimp. Bit 1	1 bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
18	Rif. preimp. Bit 2	1 bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
19	Riferimento congelato	Bloccare il riferimento attuale che ora è il punto che abilita/condiziona l'utilizzo di [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione). Se vengono utilizzati [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) o [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione), la variazione di velocità segue sempre la rampa 2 (P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> , (Tempo rampa decel. 2)) nell'intervallo 0–P 5.5.3.3 <i>Reference Maximum</i> (Riferimento massimo).
20	Uscita congelata	Bloccare la frequenza motore corrente (Hz) che ora è il punto che abilita/condiziona l'utilizzo di [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione). Se vengono utilizzati [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) o [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione), la variazione di velocità segue sempre la rampa 2 (P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> , (Tempo rampa decel. 2)) nell'intervallo 0–P 4.2.2.4 <i>Nominal Frequency</i> (Frequenza nominale). Nota: Se è attivo [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata), non è possibile arrestare il convertitore di frequenza impostando il segnale in [8] <i>Start to low</i> (Avviamento su basso). Arrestare il convertitore di frequenza tramite un morsetto programmato per [2] <i>Coasting inverse</i> (Rotazione libera inversa) o [3] <i>Coast and reset, inverse</i> (Ruota libera e reset inverso).
21	Accelerazione	Selezionare [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione) se si desidera il controllo digitale dell'accelerazione e decelerazione (potenziometro motore). Attivare questa funzione selezionando [19] <i>Freeze reference</i> (Riferimento congelato) o [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata). Se accelerazione/decelerazione viene attivato per meno di 400 ms, il riferimento risultante viene aumentato/ridotto dello 0,1%. Se accelerazione/decelerazione viene attivato per oltre 400 ms, il riferimento risultante segue l'impostazione nel parametro della rampa di salita/discesa P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa di accel.2)/P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa di decel.2). Vedere Tabella 63 .
22	Decelerazione	Selezionare [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione) se si desidera il controllo digitale dell'accelerazione e decelerazione (potenziometro motore). Attivare questa funzione selezionando [19] <i>Freeze reference</i> (Riferimento congelato) o [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata). Se accelerazione/decelerazione viene attivato per meno di 400 ms, il riferimento risultante viene aumentato/ridotto dello 0,1%. Se accelerazione/decelerazione viene attivato per oltre 400 ms, il riferimento risultante segue l'impostazione nel parametro della rampa di salita/discesa P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa di accel.2)/P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa di decel.2). Vedere Tabella 63 .
23	Selez. setup bit 0	Selezionare [23] <i>Set-up select bit 0</i> (Selez. setup bit 0) per selezionare 1 dei 2 setup. Impostare P 6.6.1 <i>Active Set-up</i> (Setup attivo) su [9] <i>Multi Set-up</i> (Multi setup).
28	Catch-up	Aumentare il valore di riferimento in percentuale (relativo) impostato in P 5.5.3.13 <i>Freeze Up/Down Step Delta</i> (Blocco/sblocco delta). Vedere la Tabella 63
29	Slow-down	Ridurre il valore di riferimento della percentuale (relativa) impostata in P 5.5.3.13 <i>Freeze Up/Down Step Delta</i> (Blocco/sblocco delta fasi). Vedere la Tabella 63

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
34	Rampa bit 0	Abilita una scelta tra una delle 2 rampe disponibili.
45	Avviamento su impulso inverso	Il motore inizia a girare in senso inverso quando viene fornito un impulso per almeno 4 ms. Il motore si arresta quando vengono inviati i comandi di arresto.
51	Interblocco esterno	Questa funzione consente di assegnare un guasto esterno al convertitore di frequenza. Tale guasto viene gestito come un allarme generato internamente.

P 9.4.1.5 T18 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 18)

Descrizione: Selezionare la funzione dal gruppo di ingressi digitali disponibili.

Valore predefinito: 0 [Nessuna funzione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 515
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
0	Nessuna funzione	Azione sugli impulsi con fronte positivo (0). I sistemi PNP sono collegati a terra (GND).
1	Ripristino	Ripristina il convertitore di frequenza dopo uno scatto/allarme. Non tutti gli allarmi possono essere ripristinati.
2	Ruota libera negato	Arresto a ruota libera, ingresso negato (NC). Il convertitore di frequenza lascia il motore in evoluzione libera. 0 logico ⇒ arresto a ruota libera.
3	Ruota libera e reset inverso	Ripristino e arresto a ruota libera, ingresso negato (NC). Lascia il motore in evoluzione libera e ripristina il convertitore di frequenza. 0 logico ⇒ arresto a ruota libera. Da 1 logico a 0 logico ⇒ reset.
4	Arresto rapido inverso	Ingresso negato (NC). Genera un arresto in base al tempo di rampa arresto rapido impostato in P 5.7.7 <i>Quick Stop Ramp Time</i> (Tempo rampa arresto rapido). Quando il motore si arresta, l'albero è in motore in evoluzione libera. 0 logico ⇒ Arresto rapido. Nota: Quando il convertitore di frequenza è al limite di coppia e ha ricevuto un comando di arresto potrebbe non fermarsi da solo. Per assicurare che il convertitore di frequenza si arresti, configurare un'uscita digitale come [27] <i>Torque Limit</i> (Limite di coppia) e arresto e collegare questa uscita digitale a un ingresso digitale che è configurato come ruota libera.
5	Frenatura CC neg.	Ingresso negato per frenatura in CC (NC). Arresta il motore alimentandolo con una corrente CC per un determinato lasso di tempo. Vedere da P 5.7.4 <i>DC Brake Current %</i> (Corrente di frenatura CC %) a P 5.7.5 <i>DC Brake Frequency</i> (Frequenza di frenatura CC). La funzione è attiva soltanto quando il valore in P 5.7.3 <i>DC Brake Time</i> (Tempo di frenatura CC) è diverso da 0. 0 logico ⇒ frenatura CC.
6	Arresto negato	Funzione stop negato. Genera una funzione di arresto quando il morsetto selezionato passa da 1 logico a 0 logico. L'arresto viene eseguito secondo il tempo di rampa selezionato (P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa decel. 2)). Nota: Quando il convertitore di frequenza è al limite di coppia e ha ricevuto un comando di arresto potrebbe non fermarsi da solo. Per assicurare che il convertitore di frequenza si arresti, configurare un'uscita digitale come [27] <i>Torque Limit</i> (Limite di coppia) e arresto e collegare questa uscita digitale a un ingresso digitale che è configurato come ruota libera.
8	Avvio	Selezionare avvio per un comando di avvio/arresto. 1 logico = avvio, 0 logico = arresto.

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
9	Avviamento su impulso	Il motore viene avviato quando viene fornito un impulso per almeno 4 ms. Il motore si arresta quando vengono inviati comandi di arresto.
10	Inversione	Cambia il senso di rotazione dell'albero motore. Selezionare 1 logico per l'inversione. Il segnale di inversione cambia solo il senso di rotazione, ma non attiva la funzione di avviamento. Selezionare entrambe le direzioni in <i>P 5.8.1 Rotation Direction</i> (Direzione di rotazione). La funzione non è attiva nel processo ad anello chiuso.
11	Avviamento in- verso	Utilizzato per l'avviamento/arresto e per l'inversione sullo stesso filo. Non sono ammessi segnali di avviamento contemporanei.
12	Abilitaz. + av- viam.	Disabilitare il movimento in senso antiorario e consentire il senso orario.
13	Abilitaz.+av- viamento in- verso	Disabilitare il movimento in senso orario e consentire il senso antiorario.
14	Jog	Utilizzare per attivare la velocità jog. Vedere <i>P 5.9.2 Jog Reference 1</i> (Riferimento marcia jog 1).
15	Riferimento preimpostato, on	Commutazione tra il riferimento esterno e il riferimento preimpostato. Si presume che nel <i>P 5.5.3.5 Reference Function</i> (Funzione di riferiment) sia stato selezionato [1] <i>External/preset</i> (Esterno/Preimpost.). 0 logico = riferimento esterno attivo; 1 logico = è attivo uno degli 8 riferimenti preimpostati.
16	Rif. preimp. Bit 0	I bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
17	Rif. preimp. Bit 1	I bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
18	Rif. preimp. Bit 2	I bit di riferimento preimpostati 0, 1 e 2 consentono di scegliere uno degli otto riferimenti preimpostati. Vedere Tabella 62 .
19	Riferimento congelato	Bloccare il riferimento attuale che ora è il punto che abilita/condiziona l'utilizzo di [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione). Se vengono utilizzati [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) o [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione), la variazione di velocità segue sempre la rampa 2 (<i>P 5.5.4.9 Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e <i>P 5.5.4.10 Ramp 2 Decel. Time</i> , (Tempo rampa decel. 2)) nell'intervallo 0– <i>P 5.5.3.3 Reference Maximum</i> (Riferimento massimo).
20	Uscita conge- lata	Bloccare la frequenza motore corrente (Hz) che ora è il punto che abilita/condiziona l'utilizzo di [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione). Se vengono utilizzati [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) o [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione), la variazione di velocità segue sempre la rampa 2 (<i>P 5.5.4.9 Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa accel. 2) e <i>P 5.5.4.10 Ramp 2 Decel. Time</i> , (Tempo rampa decel. 2)) nell'intervallo 0– <i>P 4.2.2.4 Nominal Frequency</i> (Frequenza nominale). Nota: Se è attivo [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata), non è possibile arrestare il convertitore di frequenza impostando il segnale in [8] <i>Start to low</i> (Avviamento su basso). Arrestare il convertitore di frequenza tramite un morsetto programmato per [2] <i>Coasting inverse</i> (Rotazione libera inversa) o [3] <i>Coast and reset, inverse</i> (Ruota libera e reset inverso).
21	Accelerazione	Selezionare [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione) se si desidera il controllo digitale dell'accelerazione e decelerazione (potenziometro motore). Attivare questa funzione selezionando [19] <i>Freeze reference</i> (Riferimento congelato) o [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata). Se accelerazione/decelerazione viene attivato per meno di 400 ms, il riferimento risultante viene aumentato/ridotto dello 0,1%. Se accelerazione/decelerazione viene attivato per oltre 400 ms, il riferimento risultante segue l'impostazione nel parametro della rampa di salita/discesa <i>P 5.5.4.9 Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa di accel.2)/ <i>P 5.5.4.10 Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa di decel.2). Vedere Tabella 63 .

Nu- mero sele- zione	Nome sele- zione	Descrizione
22	Decelerazione	Selezionare [21] <i>Speed up</i> (Accelerazione) e [22] <i>Speed down</i> (Decelerazione) se si desidera il controllo digitale dell'accelerazione e decelerazione (potenziometro motore). Attivare questa funzione selezionando [19] <i>Freeze reference</i> (Riferimento congelato) o [20] <i>Freeze output</i> (Uscita congelata). Se accelerazione/decelerazione viene attivato per meno di 400 ms, il riferimento risultante viene aumentato/ridotto dello 0,1%. Se accelerazione/decelerazione viene attivato per oltre 400 ms, il riferimento risultante segue l'impostazione nel parametro della rampa di salita/discesa P 5.5.4.9 <i>Ramp 2 Accel. Time</i> (Tempo rampa di accel.2)/P 5.5.4.10 <i>Ramp 2 Decel. Time</i> (Tempo rampa di decel.2). Vedere Tabella 63 .
23	Selez. setup bit 0	Selezionare [23] <i>Set-up select bit 0</i> (Selez. setup bit 0) o [1] <i>Set-up select bit 1</i> (Selez. setup bit 1) per selezionare 1 dei 2 setup. Impostare P 6.6.1 <i>Active Set-up</i> (Setup attivo) su [9] <i>Multi Set-up</i> (Multi setup).
28	Catch-up	Aumentare il valore di riferimento in percentuale (relativo) impostato in P 5.5.3.13 <i>Freeze Up/Down Step Delta</i> (Blocco/sblocco delta). Vedere la Tabella 63
29	Slow-down	Ridurre il valore di riferimento della percentuale (relativa) impostata in P 5.5.3.13 <i>Freeze Up/Down Step Delta</i> (Blocco/sblocco delta fasi).
32	Ingresso a impulsi	Il motore inizia a girare in senso inverso quando viene fornito un impulso per almeno 4 ms. Il motore si arresta quando vengono inviati i comandi di arresto.
34	Rampa bit 0	Questa funzione consente di assegnare un guasto esterno al convertitore di frequenza. Tale guasto viene gestito come un allarme generato internamente.
45	Avviamento su impulso inverso	Il motore inizia a girare in senso inverso quando viene fornito un impulso per almeno 4 ms. Il motore si arresta quando vengono inviati i comandi di arresto.
51	Interblocco esterno	Questa funzione consente di assegnare un guasto esterno al convertitore di frequenza. Tale guasto viene gestito come un guasto generato internamente.

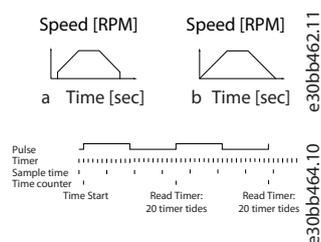


Illustrazione 65: Durata tra i fronti d'impulso

7.9.2.2 Morsetto 15 come uscita digitale (Indice menu 9.4.2)

P 9.4.2.1 T15 Mode (Modalità morsetto 15)

Descrizione: Selezionare [0] *Input* (Ingresso) per definire il morsetto 15 come ingresso digitale. Selezionare [1] *Output* (Uscita) per definire il morsetto 15 come uscita digitale.

Valore predefinito: 0 [Ingresso]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 501
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Numero selezione	Nome selezione	Descrizione
0	Ingresso	Definisce il morsetto 15 come un ingresso digitale.
1	Uscita	Definisce il morsetto 15 come un'uscita digitale.

P 9.4.2.2 T15 Digital Output (Uscita digitale morsetto 15)

Descrizione: Seleziona la funzione per controllare l'uscita digitale.

Valore predefinito: 0 [Nessuna funzione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 530
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Tabella 59: Selezioni

Numero selezione	Nome selezione	Descrizione selezione
0	Nessuna funzione	Valore predefinito per tutte le uscite digitali.
1	Comando pronto	La scheda di controllo è pronta
2	Convertitore di frequenza pronto	Il convertitore di frequenza è pronto per il funzionamento e alimenta la scheda di controllo
3	Conv. freq. pr./rem.	Il convertitore di frequenza è pronto per il funzionamento ed è in modalità Auto on.
4	Stand-by/n.avviso	Pronto per il funzionamento. Non è stato dato alcun comando di avviamento o di arresto (avviamento/disabilitazione). Nessun avviso attivo.
5	In funzione	Il motore è in funzione e la coppia all'albero è presente
6	In marcia/no avviso	Il motore è in funzione e non ci sono avvisi.
7	Mar.in range/n. avv.	Il motore funziona negli intervalli di corrente e velocità programmati impostati in P 4.6.4 <i>Warning Current Low</i> (Avviso corrente bassa) a P 4.6.3 <i>Warning Current High</i> (Avviso corrente alta). Non sono presenti avvisi.
8	Mar.rif. rag/n. avv.	Il motore gira alla velocità di riferimento. Nessun avviso.
9	Guasto	Un guasto attiva l'uscita
10	Guasto o avviso	L'uscita è attivata da un allarme o da un avviso.
11	Al lim. coppia	Il limite di coppia impostato in P 5.10.1 <i>Motor Torque Limit</i> (Limite di coppia motore) o P 5.10.2 <i>Regenerative Torque Limit</i> (Limite di coppia rigenerativo) è stato superato.
12	Fuori interv.di corr.	La corrente motore è al di fuori dell'intervallo impostato nel P 2.7.1 <i>Output Current Limit %</i> (Limite di corrente di uscita %).
13	Sotto corrente, bassa	La corrente motore è inferiore a quella impostata nel P 4.6.4 <i>Warning Current Low</i> (Avviso corrente bassa).
14	Sopra corrente, alta	La corrente motore è superiore a quella impostata nel P 4.6.3 <i>Warning Current High</i> (Avviso corrente alta).
15	Fuori campo di frequenza	La frequenza di uscita è al di fuori del campo di frequenza.
16	Sotto freq., bassa	La velocità di uscita è inferiore al valore impostato in P 4.6.2 <i>Warning Freq. Low</i> (Avviso frequenza bassa).
17	Sopra freq., alta	La velocità di uscita è superiore al valore impostato in P 4.6.1 <i>Warning Freq. High</i> (Avviso frequenza alta).
18	Fuori campo di retroazione	La retroazione è al di fuori dell'intervallo impostato in P 5.2.4 <i>Warning Feedback Low</i> (Avviso retroazione bassa) e P 5.2.3 <i>Warning Feedback High</i> (Avviso retroazione alta).

Numero selezione	Nome selezione	Descrizione selezione
19	Sotto retroaz. bassa	La retroazione è inferiore al limite impostato in P 5.2.4 <i>Warning Feedback Low</i> (Avviso retroazione bassa).
20	Sopra retroaz. alta	La retroazione è superiore al limite impostato in P 5.2.3 <i>Warning Feedback High</i> (Avviso retroazione alta).
21	Avviso termico	È attivo l'avviso termico se è stato superato il limite di temperatura nel motore, nel convertitore di frequenza, nella resistenza di frenatura o nel termistore
22	Pronto, n. avv. term.	Il convertitore di frequenza è pronto per il funzionamento e non è presente alcun avviso di sovratemperatura.
23	Remoto, pronto, no TW	Il convertitore di frequenza è pronto per il funzionamento ed è in modalità Auto on. Non è presente nessun avviso di sovratemperatura.
24	Pronto, no sovra/sotto tensione	Il convertitore di frequenza è pronto per il funzionamento e la tensione di rete rientra nell'intervallo di tensione specificato
25	Inversione	Il motore funziona (o è pronto per funzionare) in senso orario in presenza di logica=0 e in senso antiorario in presenza di logica=1. L'uscita cambia non appena viene applicato il segnale di inversione.
26	Bus OK	Comunicazione attiva (nessuna temporizzazione) mediante la porta di comunicazione seriale.
27	Coppia lim. e arresto	Viene utilizzato quando si esegue un arresto a ruota libera e in condizioni di limite di coppia. Il convertitore di frequenza ha ricevuto un segnale di arresto ed è al limite di coppia, il segnale è 0 logico.
28	Freno, ness. avv.	Il freno è attivo e non ci sono avvisi.
29	Fr.pronto, no gu.	Il freno è pronto per funzionare e non ci sono guasti.
30	Guasto freno (IGBT)	L'uscita è un 1 logico quando l'IGBT freno è cortocircuitato. Utilizzare questa funzione per proteggere il convertitore di frequenza in caso di guasti nei moduli dei freni. Utilizzare l'uscita o il relè per scollegare la tensione di rete dal convertitore di frequenza.
32	Controllo del freno meccanico	Abilita il controllo di un freno meccanico esterno.
36	Parola di controllo bit 11	
37	Parola di controllo bit 12	
40	Fuori dall'intervallo di riferimento	Questa opzione è attiva quando la velocità effettiva è al di fuori delle impostazioni in P 5.2.2 <i>Warning Reference Low</i> (Avviso riferimento basso) a P 5.2.1 <i>Warning Reference High</i> (Avviso riferimento alto).
41	Sotto rif., basso	Questa opzione è attiva quando la velocità attuale è inferiore all'impostazione del riferimento di velocità.
42	Sopra riferimento, alto	Questa opzione è attiva quando la velocità attuale è superiore all'impostazione del riferimento di velocità.
45	Controllo bus	Controlla l'uscita tramite bus di campo. Lo stato dell'uscita è impostato nel P 9.4.6.1 <i>Digital & Relay Bus Control</i> (Controllo bus digitale e a relè). Lo stato dell'uscita è mantenuto nell'eventualità di timeout del bus di campo.

Numero selezione	Nome selezione	Descrizione selezione
46	Contr. bus, tempor.: On	Controlla l'uscita tramite bus di campo. Lo stato dell'uscita è impostato nel P 9.4.6.1 <i>Digital & Relay Bus Control</i> (Controllo bus digitale e a relè). In caso di timeout del bus, lo stato dell'uscita è impostato su alto (On).
47	Contr. bus, tempor.: Off	
55	Uscita a impulsi	
56	Avviso pulizia dissip., alto	
160	N. guasto	L'uscita è alta se non è presente alcun allarme.
161	Inversione attiva	L'uscita è alta ogniqualvolta il convertitore di frequenza ruota in senso antiorario (il prodotto logico dei bit di stato in funzione E inversione).
165	Rif. locale attivo	
166	Rif. remoto attivo	
167	Comando di avviamento attivo	
168	Conv. freq. in modo locale	
169	Conv. freq. in modo remoto	
194	Funzione carico perso	È stata rilevata una condizione di carico perso.

P 9.4.2.3 T15 DO ON-Delay (Ritardo attivazione DO morsetto 15)

Descrizione: Immettere il tempo di ritardo prima che l'uscita digitale venga attivata.

Valore predefinito: 0,01	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–600,00]	Numero di parametro: 534
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.4.2.4 T15 DO OFF-Delay (Ritardo disattivazione DO morsetto 15)

Descrizione: Immettere il tempo di ritardo prima che l'uscita digitale venga disattivata.

Valore predefinito: 0,01	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–600,00]	Numero di parametro: 535
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.9.2.3 Relè (Indice menu 9.4.3.1)

P 9.4.3.1 Function Relay (Funzione relè)

Descrizione: Sel. la funzione per controllare i relè di uscita.

Valore predefinito: 9	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 540
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Tabella 60: Selezioni

Numero selezione	Nome selezione	Descrizione selezione
0	Nessuna funzione	Valore predefinito per tutte le uscite digitali.
1	Comando pronto	La scheda di controllo è pronta
2	Convertitore di frequenza pronto	Il convertitore di frequenza è pronto per il funzionamento e alimenta la scheda di controllo
3	Conv. freq. pr./rem.	Il convertitore di frequenza è pronto per il funzionamento ed è in modalità Auto on.
4	Stand-by/n.avviso	Pronto per il funzionamento. Non è stato dato alcun comando di avviamento o di arresto (avviamento/disabilitazione). Nessun avviso attivo.
5	In funzione	Il motore è in funzione e la coppia all'albero è presente
6	In marcia/no avviso	Il motore è in funzione e non ci sono avvisi.
7	Mar.in range/n. avv.	Il motore funziona negli intervalli di corrente e velocità programmati impostati in P 4.6.4 <i>Warning Current Low</i> (Avviso corrente bassa) a P 4.6.3 <i>Warning Current High</i> (Avviso corrente alta). Non sono presenti avvisi.
8	Mar.rif. rag/n. avv.	Il motore gira alla velocità di riferimento. Nessun avviso.
9	Guasto	Un guasto attiva l'uscita
10	Guasto o avviso	L'uscita è attivata da un allarme o da un avviso.
11	Al lim. coppia	Il limite di coppia impostato in P 5.10.1 <i>Motor Torque Limit</i> (Limite di coppia motore) o P 5.10.2 <i>Regenerative Torque Limit</i> (Limite di coppia rigenerativo) è stato superato.
12	Fuori interv.di corr.	La corrente motore è al di fuori dell'intervallo impostato nel P 2.7.1 <i>Output Current Limit %</i> (Limite di corrente di uscita %).
13	Sotto corrente, bassa	La corrente motore è inferiore a quella impostata nel P 4.6.4 <i>Warning Current Low</i> (Avviso corrente bassa).
14	Sopra corrente, alta	La corrente motore è superiore a quella impostata nel P 4.6.3 <i>Warning Current High</i> (Avviso corrente alta).
15	Fuori campo di frequenza	La frequenza di uscita è al di fuori del campo di frequenza.
16	Sotto freq., bassa	La velocità di uscita è inferiore al valore impostato in P 4.6.2 <i>Warning Freq. Low</i> (Avviso frequenza bassa).
17	Sopra freq., alta	La velocità di uscita è superiore al valore impostato in P 4.6.1 <i>Warning Freq. High</i> (Avviso frequenza alta).
18	Fuori campo di retroazione	La retroazione è al di fuori dell'intervallo impostato in P 5.2.4 <i>Warning Feedback Low</i> (Avviso retroazione bassa) e P 5.2.3 <i>Warning Feedback High</i> (Avviso retroazione alta).
19	Sotto retroaz. bassa	La retroazione è inferiore al limite impostato in P 5.2.4 <i>Warning Feedback Low</i> (Avviso retroazione bassa).
20	Sopra retroaz. alta	La retroazione è superiore al limite impostato in P 5.2.3 <i>Warning Feedback High</i> (Avviso retroazione alta).
21	Avviso termico	È attivo l'avviso termico se è stato superato il limite di temperatura nel motore, nel convertitore di frequenza, nella resistenza di frenatura o nel termistore

Numero selezione	Nome selezione	Descrizione selezione
22	Pronto, n. avv. term.	Il convertitore di frequenza è pronto per il funzionamento e non è presente alcun avviso di sovratemperatura.
23	Remoto, pronto, no TW	Il convertitore di frequenza è pronto per il funzionamento ed è in modalità Auto on. Non è presente nessun avviso di sovratemperatura.
24	Pronto, no sovra/sotto tensione	Il convertitore di frequenza è pronto per il funzionamento e la tensione di rete rientra nell'intervallo di tensione specificato
25	Inversione	Il motore funziona (o è pronto per funzionare) in senso orario in presenza di logica=0 e in senso antiorario in presenza di logica=1. L'uscita cambia non appena viene applicato il segnale di inversione.
26	Bus OK	Comunicazione attiva (nessuna temporizzazione) mediante la porta di comunicazione seriale.
27	Coppia lim. e arresto	Viene utilizzato quando si esegue un arresto a ruota libera e in condizioni di limite di coppia. Il convertitore di frequenza ha ricevuto un segnale di arresto ed è al limite di coppia, il segnale è 0 logico.
28	Freno, ness. avv.	Il freno è attivo e non ci sono avvisi.
29	Fr.pronto, no gu.	Il freno è pronto per funzionare e non ci sono guasti.
30	Guasto freno (IGBT)	L'uscita è un 1 logico quando l'IGBT freno è cortocircuitato. Utilizzare questa funzione per proteggere il convertitore di frequenza in caso di guasti nei moduli dei freni. Utilizzare l'uscita o il relè per scollegare la tensione di rete dal convertitore di frequenza.
32	Controllo del freno meccanico	Abilita il controllo di un freno meccanico esterno.
36	Parola di controllo bit 11	
37	Parola di controllo bit 12	
40	Fuori dall'intervallo di riferimento	Questa opzione è attiva quando la velocità effettiva è al di fuori delle impostazioni in <i>P 5.2.2 Warning Reference Low</i> (Avviso riferimento basso) a <i>P 5.2.1 Warning Reference High</i> (Avviso riferimento alto).
41	Sotto rif., basso	Questa opzione è attiva quando la velocità attuale è inferiore all'impostazione del riferimento di velocità.
42	Sopra riferimento, alto	Questa opzione è attiva quando la velocità attuale è superiore all'impostazione del riferimento di velocità.
45	Controllo bus	Controlla l'uscita tramite bus di campo. Lo stato dell'uscita è impostato nel <i>P 9.4.6.1 Digital & Relay Bus Control</i> (Controllo bus digitale e a relè). Lo stato dell'uscita è mantenuto nell'eventualità di timeout del bus di campo.
46	Contr. bus, tempor.: On	Controlla l'uscita tramite bus di campo. Lo stato dell'uscita è impostato nel <i>P 9.4.6.1 Digital & Relay Bus Control</i> (Controllo bus digitale e a relè). In caso di timeout del bus, lo stato dell'uscita è impostato su alto (On).
47	Contr. bus, tempor.: Off	
55	Uscita a impulsi	
56	Avviso pulizia dissip., alto	
160	N. guasto	L'uscita è alta se non è presente alcun allarme.

Numero selezione	Nome selezione	Descrizione selezione
161	Inversione attiva	L'uscita è alta ogniqualevolta il convertitore di frequenza ruota in senso antiorario (il prodotto logico dei bit di stato in funzione E inversione).
165	Rif. locale attivo	
166	Rif. remoto attivo	
167	Comando di avviamento attivo	
168	Conv. freq. in modo locale	
169	Conv. freq. in modo remoto	
194	Funzione carico perso	È stata rilevata una condizione di carico perso.

P 9.4.3.2 Relay ON-Delay (Ritardo attivazione relè)

Descrizione: Immettere il ritardo per il tempo di attivazione dei relè.

Valore predefinito: 0,01	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–600,00]	Numero di parametro: 541
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

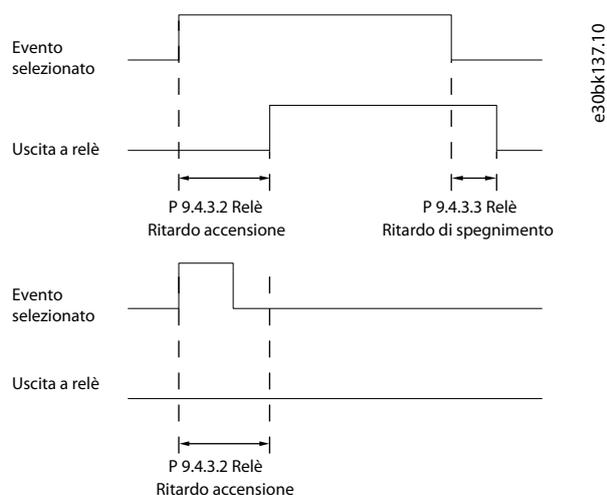


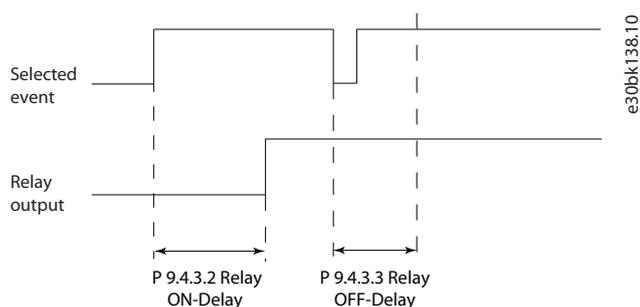
Illustrazione 66: Ritardo attiv., relè

P 9.4.3.3 Relay OFF-Delay (Ritardo disattivazione relè)

Descrizione: Impostare il ritardo del tempo di disattivazione dei relè. Vedere il parametro 9.4.3.1. Se la condiz. dell'Evento selez. cambia prima del ritardo timer, l'usc. relè non viene modif.

Valore predefinito: 0,01	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–600,00]	Numero di parametro: 542
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Illustrazione 67: Ritardo disatt., relè



7.9.2.4 Morsetto 18 come ingresso a impulsi (Indice menu 9.4.4)

I parametri degli ingressi a impulsi vengono usati per definire una finestra adatta per l'area del riferimento a impulsi configurando la scala e le impostazioni del filtro per gli ingressi digitali. I morsetti di ingresso 18 fungono da ingressi di riferimento di frequenza. Impostare il morsetto 18 (P 9.4.1.6 T18 Digital Input (Ingresso digitale morsetto 18)) su [32] Pulse input (Ingresso a impulsi).

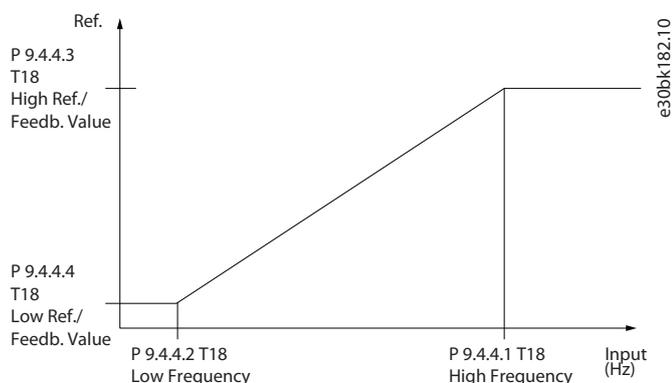


Illustrazione 68: Ingresso a impulsi

P 9.4.4.1 T18 High Frequency (Frequenza alta morsetto 18)

Descrizione: Immettere la frequenza alta corrispondente al valore superiore della velocità dell'albero motore (cioè il valore di riferimento alto) nel P 9.4.4.3 Term. 18 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 18).

Valore predefinito: 32000	Tipo di parametro: Intervallo [1–32000]	Numero di parametro: 556
Unità: Hz	Tipo di dati: uint 32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.4.4.2 T18 Low Frequency (Frequenza bassa morsetto 18)

Descrizione: Immettere la frequenza bassa corrispondente al valore basso velocità albero motore (cioè il valore di riferimento basso) nel P 9.4.4.4 Term. 18 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 18).

Valore predefinito: 4	Tipo di parametro: Intervallo [0–31999]	Numero di parametro: 555
Unità: Hz	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.4.4.3 T18 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 18)

Descrizione: Immettere il valore di riferimento alto per la velocità dell'albero motore e il valore di retroazione massimo.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo [-4999,000 – 4999,000]	Numero di parametro: 558
Unità: Hz	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.4.4.4 T18 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 18)

Descrizione: Immettere il valore di riferimento basso per la velocità dell'albero motore e il valore di retroazione basso.

Valore predefinito: 0,000	Tipo di parametro: Intervallo [-4999,000 – 4999,000]	Numero di parametro: 557
Unità: Hz	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.9.2.5 Morsetto 15 come uscita a impulsi (Indice menu 9.4.5)

P 9.4.5.1 T15 Pulse Output Variable (Uscita a impulsi variabile morsetto 15)

Descrizione: Selezionare l'uscita desiderata sul morsetto 15.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 560
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Tabella 61: Selezioni

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna funzione
45	Controllo bus
48	Contr. bus, timeout
100	Frequenza di uscita
101	Riferimento
102	Retroazione processo
103	Corrente motore
104	Coppia relativa al limite
105	Coppia a nominale
106	Potenza
107	Velocità
109	Frequenza di uscita max
113	Uscita bloccata PID

P 9.4.5.2 T15 Pulse Output Max. Freq (Uscita impulsi max. morsetto 15)

Descrizione: Impostare la frequenza massima per il morsetto 15 corrispondente alla variabile di uscita selezionata nel parametro 9.4.5.1 T15 Pulse Output Variable (Uscita a impulsi variabile morsetto 15).

Valore predefinito: 5000	Tipo di parametro: Intervallo [4–32000]	Numero di parametro: 562
Unità: Hz	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.9.2.6 Controllo bus (Indice menu 9.4.6)

P 9.4.6.1 Digital & Relay Bus Control (Controllo bus digitale e a relè)

Descrizione: Questo parametro mantiene lo stato delle uscite digitali e dei relè controllato tramite bus. Un '1' logico significa che l'uscita è alta o attiva. Uno '0' logico significa che l'uscita è bassa o inattiva.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo [0–4294967295]	Numero di parametro: 590
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

Tabella 62: Descrizione dei bit

Bit	Nome del bit
Bit 0	Uscita digitale, morsetto 15
Bit 1-3	Riservato

Bit	Nome del bit
Bit 4	Morsetto di uscita relè 1
Bit 6-23	Riservato
Bit 24	Riservato
Bit 26-31	Riservato

P 9.4.6.2 T15 Pulse Out Bus Control (Controllo bus uscita a impulsi morsetto 15)

Descrizione: Imposta la frequenza di uscita trasferita al morsetto di uscita 15 quando il morsetto è configurato come [45] *Bus Control* (Controllo bus) in P 9.4.5.1 *T15 Pulse Output Variable* (Uscita a impulsi variabile morsetto 15).

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–100,00]	Numero di parametro: 593
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Leggi

P 9.4.6.3 T15 Pulse Out Timeout Preset (Preimp. timeout uscita a impulsi morsetto 15)

Descrizione: Imposta la frequenza di uscita trasferita al morsetto di uscita 15 quando il morsetto è configurato come [48] *Bus Control, Timeout* (Controllo bus, timeout) in P 9.4.5.1 *T15 Pulse Output Variable* (Uscita a impulsi variabile morsetto 15) ed è stato rilevato un timeout.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–100,00]	Numero di parametro: 594
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.9.3 Ingressi/uscite analogici (Indice menu 9.5)

7.9.3.1 Morsetto di uscita 31 (Indice menu 9.5.1)

P 9.5.1.1 T31 Mode (Modalità morsetto 31)

Descrizione: Imposta l'intervallo per l'uscita analogica morsetto 31.

Valore predefinito: 0 [0-20 mA]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 690
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Tabella 63: Selezioni

Numero selezione	Nome selezione
0	0-20 mA
1	4-20 mA

P 9.5.1.2 T31 Analog Output (Uscita analogica morsetto 31)

Descrizione: Seleziona la funzione del morsetto 31.

Valore predefinito: 100 [Frequenza di uscita]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 691
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Tabella 64: Selezioni e descrizione

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessuna funzione
100	Frequenza di uscita

Numero selezione	Nome selezione
101	Riferimento
102	Retroazione processo
103	Corrente motore
104	Coppia relativa al limite
105	Coppia a nominale
106	Potenza
107	Velocità
113	Uscita bloccata PID
139	Controllo bus
254	Tensione bus CC

P 9.5.1.3 T31 Output Max Scale (Scala massima dell'uscita)

Scala per l'uscita massima (20 mA) del segnale analogico sul morsetto 31. Impostare il valore alla percentuale dell'intero campo della variabile selezionata nel P 9.5.1.2 Terminal 31 Analog Output (Uscita analogica morsetto 31).

Valore predefinito: 100,00	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–200,00]	Numero di parametro: 694
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

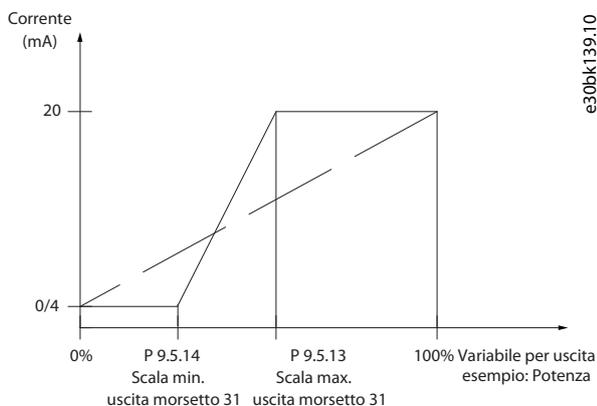


Illustrazione 69: Scala di uscita rispetto alla corrente

P 9.5.1.4 T31 Output Min Scale (Scala minima dell'uscita)

Scala per l'uscita minima (0 mA) del segnale analogico sul morsetto 31. Impostare il valore alla percentuale dell'intero campo della variabile selezionata nel P 9.5.1.2 Terminal 31 Analog Output (Uscita analogica morsetto 31).

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo [0,00–200,00]	Numero di parametro: 693
Unità: %	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.1.5 T31 Output Bus Control (Bus controllo uscita)

Descrizione: Tiene il livello analogico dell'uscita 31 se controllata con bus.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo [0–16384]	Numero di parametro: 696
Unità: -	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.9.3.2 Morsetto di ingresso 33 (Indice menu 9.5.2)

P 9.5.2.1 T33 Mode (Modalità morsetto 33)

Descrizione: Selezionare il modo di funzionamento del morsetto 33.

Valore predefinito: 1 [Modalità tensione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 619
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Tabella 65: Selezioni

Numero selezione	Nome selezione
0	Modo corrente
1	Modalità tensione

P 9.5.2.2 T33 High Voltage (Alta tensione morsetto 33)

Descrizione: Immettere la tensione (V) che corrisponde al valore di riferimento alto (impostato nel P 9.5.2.6 T33 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 33)).

Valore predefinito: 10,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–10,00)	Numero di parametro: 611
Unità: V	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.2.3 T33 Low Voltage (Bassa tensione morsetto 33)

Descrizione: Immettere la tensione (V) che corrisponde al valore di riferimento basso (impostato nel P 9.5.2.7 T33 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 33)). Il valore impostato deve essere >1 V per attivare la funzione di timeout tensione zero in P 9.5.6.2 Live Zero Timeout Function (Funzione di timeout tensione zero).

Valore predefinito: 0,07	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–10,00)	Numero di parametro: 610
Unità: V	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.2.4 T33 High Current (Corrente alta morsetto 33)

Descrizione: Immettere la corrente in mA che corrisponde al valore di riferimento superiore (impostato nel P 9.5.2.6 T33 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 33)).

Valore predefinito: 20,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–20,00)	Numero di parametro: 613
Unità: mA	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.2.5 T33 Low Current (Corrente bassa morsetto 33)

Descrizione: Immette la corrente (mA) che corrisponde al valore di riferimento inferiore (impostato nel P 9.5.2.7 T33 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 33)). Il valore impostato deve essere >2 mA per attivare la funzione di timeout tensione zero in P 9.5.6.2 Live Zero Timeout Function (Funzione di timeout tensione zero).

Valore predefinito: 4,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–20,00)	Numero di parametro: 612
Unità: mA	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.2.6 T33 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 33)

Descrizione: Immette il valore di riferimento o retroazione che corrisponde alla tensione o corrente impostata in P 9.5.2.2 T33 High Voltage / P 9.5.2.4 T33 High Current (Alta tensione morsetto 33 / Corrente alta morsetto 33).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 615
Unità: -	Tipo di dati: int 32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.2.7 T33 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 33)

Descrizione: Immettere il valore di riferimento o retroazione che corrisponde alla tensione o corrente impostata nel P 9.5.2.3 T33 Low Voltage / P 9.5.2.5 T33 Low Current (Tensione bassa morsetto 33 / Corrente bassa morsetto 33).

Valore predefinito: 0,000	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 614
Unità: -	Tipo di dati: int 32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.2.8 T33 Filter Time Constant (Costante di tempo del filtro morsetto 33)

Descrizione: Immettere la costante di tempo del filtro. È la cost. di tempo del filtro passa-basso digitale di primo ordine per sopprimere il rumore elettrico sul morsetto 33. Un valore elevato della costante di tempo migliora lo smorzamento ma aumenta anche il tempo di ritardo.

Valore predefinito: 0,01	Tipo di parametro: Intervallo (0,01–10,00)	Numero di parametro: 616
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.9.3.3 Morsetto di uscita 34 (Indice menu 9.5.3)

P 9.5.3.1 T34 Mode (Modalità morsetto 34)

Descrizione: Seleziona se il morsetto 34 viene utilizzato per ingresso di corrente o di tensione.

Valore predefinito: 1 [Modalità tensione]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 629
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Tabella 66: Selezioni

Numero selezione	Nome selezione
0	Modo corrente
1	Modalità tensione

P 9.5.3.2 T34 High Voltage (Alta tensione morsetto 34)

Descrizione: Immettere la tensione (V) che corrisponde al valore di riferimento alto (impostato nel P 9.5.3.6 T34 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 34)).

Valore predefinito: 10,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–10,00)	Numero di parametro: 621
Unità: V	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.3.3 T34 Low Voltage (Bassa tensione morsetto 34)

Descrizione: Immettere la tensione (V) che corrisponde al valore di riferimento basso (impostato nel P 9.5.3.7 T34 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 34)). Il valore impostato deve essere >1 V per attivare la funzione di timeout tensione zero in P 9.5.6.2 Live Zero Timeout Function (Funzione di timeout tensione zero).

Valore predefinito: 0,07	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–10,00)	Numero di parametro: 620
Unità: V	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.3.4 T34 High Current (Corrente alta morsetto 34)

Descrizione: Immette la corrente (mA) che corrisponde al valore di riferimento superiore (impostato nel P 9.5.3.6 T34 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 34)).

Valore predefinito: 20,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–20,00)	Numero di parametro: 623
Unità: mA	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.3.5 T34 Low Current (Corrente bassa morsetto 34)

Descrizione: Immette la corrente (mA) che corrisponde al valore di riferimento inferiore impostato nel P 9.5.3.7 T34 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 34)). Il valore impostato deve essere >2 mA per attivare la funzione di timeout tensione zero in P 9.5.6.2 Live Zero Timeout Function (Funzione di timeout tensione zero).

Valore predefinito: 4,00	Tipo di parametro: Intervallo (0,00–20,00)	Numero di parametro: 622
Unità: mA	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.3.6 T34 High Ref./Feedb. Value (Rif. alto/val. retroaz. morsetto 34)

Descrizione: Immette il valore di riferimento o retroazione che corrisponde alla tensione o corrente impostata nel P 9.5.3.2 T34 High Voltage (Alta tensione morsetto 34) / 9.5.3.4 T34 High Current (Corrente alta morsetto 34).

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 625
Unità: -	Tipo di dati: int 32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.3.7 T34 Low Ref./Feedb. Value (Rif. basso/val. retroaz. morsetto 34)

Descrizione: Immette il valore di riferimento o retroazione che corrisponde alla tensione o corrente impostata nel parametro P 9.5.3.3 T34 High Voltage (Alta tensione morsetto 34) / 9.5.3.5 T34 High Current (Corrente alta morsetto 34).

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 624
Unità: -	Tipo di dati: int 32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.3.8 T34 Filter Time Constant (Costante di tempo del filtro morsetto 34)

Descrizione: Immettere la costante di tempo del filtro. È la costante di tempo del filtro passa-basso digitale di primo ordine per sopprimere il rumore elettrico. Un valore elevato della costante di tempo migliora lo smorzamento ma aumenta anche il tempo di ritardo.

Valore predefinito: 0,01	Tipo di parametro: Intervallo (0,01–10,00)	Numero di parametro: 626
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.9.3.4 Riferimento potenziometro (Indice menu 9.5.4)

P 9.5.4.1 Potentiometer High Ref. (Rif. alto potenziometro)

Descrizione: Impostare il valore di riferimento in modo che corrisponda alla posizione massima del potenziometro del pannello di controllo.

Valore predefinito: 50,000	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 682
Unità: -	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.4.2 Potentiometer Low Ref. (Rif. basso potenziometro)

Descrizione: Impostare il valore di riferimento in modo che corrisponda alla posizione minima del potenziometro del pannello di controllo.

Valore predefinito: 0,000	Tipo di parametro: Intervallo (-4999,000–4999,000)	Numero di parametro: 681
Unità: -	Tipo di dati: int32	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.9.3.5 Tensione zero (Indice menu 9.5.6)

P 9.5.6.1 Live Zero Response (Risposta tensione zero)

Descrizione: Immettere il tempo di timeout. La funzione impostata in P 9.5.6.2 Live Zero Timeout Function (Funzione timeout tensione zero) viene attivata quando il segnale di ingresso sul morsetto è inferiore al 50% del valore minimo (ad esempio, il valore minimo per la modalità tensione del morsetto 33 è P 9.5.2.3 T33 Low Voltage (Bassa tensione morsetto 33) per un periodo di tempo definito nel parametro.

Valore predefinito: 10	Tipo di parametro: Intervallo (1–99)	Numero di parametro: 600
Unità: s	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 9.5.6.2 Live Zero Timeout Function (Funzione di timeout tensione zero)

Descrizione: Selezionare la funzione di timeout. La funzione impostata nel parametro viene attivata quando il segnale di ingresso sul morsetto è inferiore al 50% del valore minimo (ad esempio, il valore minimo per la modalità tensione del morsetto 33 è P 9.5.2.3 T33 Low Voltage (Bassa tensione morsetto 33) per un periodo di tempo definito nel parametro P 9.5.6.1 Live Zero Response (Risposta tensione zero).

Valore predefinito: 0 [Off]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 601
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Sono disponibili le seguenti selezioni:

Tabella 67: Selezioni e descrizioni

Numero selezione	Nome selezione
0	Off
1	Uscita congelata
2	Arresto
3	Marcia Jog
4	Velocità max.
5	Stop e scatto

7.10 Connettività (Indice menu 10)

7.10.1 Impostazioni porta FC (Indice menu 10.1)

P 10.1.1 Protocol (Protocollo)

Descrizione: Selezionare il protocollo per la porta RS485 integrata.

Valore predefinito: 0 [FC]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 830
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni disponibili.

Numero selezione	Nome selezione	Descrizione
0	FC	Comunicazione secondo il protocollo FC.
2	Modbus RTU	Comunicazione secondo il protocollo Modbus RTU.

P 10.1.2 Address (Indirizzo)

Descrizione: Immettere l'indirizzo per la porta RS485. Intervallo valido: 1-126 per l'FC-bus oppure 1-247 per il Modbus.

Valore predefinito: 1	Tipo di parametro: [0-247]	Numero di parametro: 831
Unità: -	Tipo di dati: uint8	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 10.1.3 Baud rate

Descrizione: Selezionare il baud rate per la porta RS485.

Valore predefinito: 2 [9600]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 832
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	2400 Baud
1	4800 Baud
2	9600 Baud
3	19200 Baud
4	38400 Baud

Numero selezione	Nome selezione
5	57600 Baud
6	76800 Baud
7	115200 Baud

P 10.1.4 Parity/Stop Bits (Bit di parità/stop)

Descrizione: Parità e bit di stop per il protocollo utilizzando la porta FC. Per alcuni dei protocolli non sono disponibili tutte le opzioni.

Valore predefinito: 0 [Parità pari, 1 bit di stop]	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 833
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro:

Numero selezione	Nome selezione
0	Parità pari, 1 bit di stop
1	Parità dispari, 1 bit di stop
2	Ness. parità, 1 bit di stop
3	Ness. parità, 2 bit di stop

P 10.1.5 Maximum Response Delay (Ritardo massimo risposta)

Descrizione: Specificare il ritardo massimo ammissibile tra la ricezione di una richiesta e la trasmissione di una risposta. Se questo tempo viene superato, non viene data alcuna risposta.

Valore predefinito: In funzione della dimensione	Tipo di parametro: Intervallo (0,100–10,000)	Numero di parametro: 836
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

P 10.1.6 Minimum Response Delay (Ritardo minimo risposta)

Descrizione: Specifica un tempo di ritardo minimo tra la ricezione di una richiesta e la trasmissione di una risposta. Viene utilizzato per superare i tempi di attesa del modem.

Valore predefinito: 0,010	Tipo di parametro: Intervallo (1–500)	Numero di parametro: 835
Unità: s	Tipo di dati: uint16	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

7.10.2 Diagnostica porta FC (Indice menu 10.2)

P 10.2.1 Bus Message Count (Conteggio messaggi bus)

Descrizione: Questo parametro mostra il numero di telegrammi validi rilevati sul bus.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0 – 4294967295)	Numero di parametro: 880
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 10.2.1 Bus Error Count (Conteggio degli errori bus)

Descrizione: Questo parametro mostra il numero di telegrammi con errori (es., guasto CRC) rilevati sul bus.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0 – 4294967295)	Numero di parametro: 881
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 10.2.3 Slave Messaged Rcvd (Messaggi slave ricevuti)

Descrizione: Questo parametro mostra il numero di telegrammi validi indirizzati allo slave inviati dal convertitore di frequenza.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0 – 4294967295)	Numero di parametro: 882
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 10.2.4 Slave Error Count (Conteggio degli errori slave)

Descrizione: Questo parametro mostra il numero di telegrammi validi indirizzati allo slave inviati dal convertitore di frequenza.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0 – 4294967295)	Numero di parametro: 883
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 10.2.5 Slave Messages Sent (Messaggi slave inviati)

Descrizione: Mostra il numero di messaggi inviati dallo slave.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0 – 4294967295)	Numero di parametro: 884
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 10.2.6 Slave Timeout Errors (Errori timeout slave)

Descrizione: Mostra il numero di errori di temporizzazione dello slave.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Intervallo (0 – 4294967295)	Numero di parametro: 885
Unità: -	Tipo di dati: uint32	Tipo di accesso: Leggi

P 10.2.7 Reset FC Port Diagnostics (Ripristino diagnostica porta FC)

Descrizione: Ripristina tutti i contatori diagnostici della porta FC.

Valore predefinito: 0	Tipo di parametro: Selezione	Numero di parametro: 888
Unità: -	Tipo di dati: enum	Tipo di accesso: Lettura/scrittura

Di seguito sono riportate le selezioni per il parametro

Numero selezione	Nome selezione
0	Nessun ripristino
1	Contat. riprist.

8 Ricerca guasti

8.1 Introduzione

Quando il circuito di guasto del convertitore di frequenza rileva una condizione di guasto o un guasto in sospeso, un evento che si verifica nel convertitore di frequenza viene segnalato da indicatori LED sul pannello di controllo. I tipi di evento nei convertitori di frequenza iC2 includono avvisi o guasti.

8.2 Guasti

Un guasto provoca lo scatto del convertitore di frequenza (funzionamento sospeso). Il convertitore di frequenza dispone di 3 condizioni di scatto che sono mostrate nella linea 1.

Scatto (riavvio automatico)

Il convertitore di frequenza è configurato per riavviarsi automaticamente dopo la rimozione del guasto. Il numero di tentativi automatici di ripristino può essere continuo o limitato a un numero di tentativi programmato. Se viene superato il numero di tentativi automatici di ripristino selezionato, la condizione di scatto passa a scatto (ripristino).

Scatto (ripristino)

Richiede il ripristino del convertitore di frequenza prima del funzionamento dopo l'eliminazione di un guasto. Per ripristinare manualmente il convertitore di frequenza, premere il pulsante *Stop/Reset* (Arresto/ripristino) o utilizzare un ingresso digitale o un comando bus di campo.

Scatto bloccato (disco>rete)

Scollegare l'alimentazione di ingresso CA di rete al convertitore di frequenza per un tempo sufficientemente lungo da far sì che il display si spenga. Eliminare la condizione di guasto e riapplicare l'alimentazione. In seguito all'accensione, l'indicazione di guasto passa a scatto (ripristino) e consente un ripristino manuale, digitale o bus di campo.

8.3 Avvisi

Durante un avviso, il convertitore di frequenza rimane in funzione nonostante l'avviso lampeggi per il tempo in cui è presente la condizione. Tuttavia, il convertitore di frequenza potrebbe ridurre la condizione di avviso. Per esempio, se l'avviso visualizzato fosse *avviso 12, Limite di coppia*, il convertitore di frequenza ridurrebbe la velocità per compensare la condizione di sovracorrente. A volte, se la condizione non viene corretta o peggiora, viene attivata una condizione di guasto e il convertitore di frequenza interrompe l'uscita ai morsetti del motore.

8.4 Messaggi di avviso/guasto

LED sul lato anteriore del convertitore di frequenza e un codice nel display segnalano un avviso o un guasto.

Tabella 68: Indicazioni LED

WARN	Luce fissa quando si verifica un'avviso.
READY	Luce fissa quando il convertitore di frequenza è pronto.
FAULT	Lampeggia quando si verifica un guasto.

Un avviso indica una condizione che richiede attenzione o una tendenza che eventualmente richiederebbe attenzione. Un avviso rimane attivo fino all'eliminazione della causa. In alcune circostanze, il motore potrebbe continuare a funzionare.

Un guasto attiva uno scatto. Lo scatto disinserisce l'alimentazione al motore. Può essere ripristinato dopo che la condizione è stata eliminata premendo il pulsante *Stop/Reset* (Arresto/ripristino) o tramite un ingresso digitale (vedere *P 9.4.1 Digital Input Setting* (Impostazione dell'ingresso digitale)). L'evento che ha provocato il guasto non può danneggiare il filtro o causare condizioni pericolose. Per riavviare il funzionamento, è necessario ripristinare i guasti dopo averne eliminato la causa.

Il ripristino può essere fatto in 3 modi:

- Premere il pulsante *Stop/Reset* (Arresto/ripristino).
- Un ingresso digitale di ripristino.
- Segnale di ripristino della comunicazione seriale/fieldbus opzionale.

NOTA

DOPO UN RIPRISTINO MANUALE PREMENDO IL PULSANTE STOP/RESET (ARRESTO/RIPRISTINO), PREMERE IL PULSANTE START (AVVIO) PER RIAVVIARE IL MOTORE.

Un avviso precede un guasto.

Uno scatto bloccato è un intervento che ha origine nel caso di un allarme che può danneggiare il convertitore di frequenza o i componenti collegati. L'alimentazione viene rimossa dal motore. Una situazione di scatto bloccato può essere ripristinata dopo che un'operazione di spegnimento e riaccensione ha eliminato la condizione. Dopo aver eliminato il problema, continuerà a lampeggiare solo l'allarme fino al ripristino del convertitore di frequenza.

È possibile accedere alle parole di guasto, parole di avviso e parole di stato estese tramite il bus di campo o il bus di campo opzionale per una diagnosi.

8.5 Eventi di avviso e guasto

Tabella 69: Riepilogo degli eventi di avviso e di guasto

Numero	Descrizione	Avviso	Guasto	Scatto bloccato	Causa
2	Errore zero vivo	X	X	–	Il segnale sul morsetto 33 o 34 è inferiore al 50% del valore impostato in <i>P 9.5.2.3 T33 Low Voltage</i> (Bassa tensione morsetto 33), <i>P 9.5.2.5 T33 Low Current</i> (Bassa corrente morsetto 33), <i>P 9.5.3.3 T34 Low Voltage</i> (Bassa tensione morsetto 34) e <i>P 9.5.3.5 T34 Low Current</i> (Bassa corrente morsetto 34).
3	N. mot.	X	–	–	Non è stato collegato alcun motore all'uscita del convertitore di frequenza.
4	Perdita fase di rete ⁽¹⁾	X	X	X	Mancanza di una fase sul lato alimentazione o sbilanciamento troppo alto della tensione. Controllare la tensione di alimentazione.
7	Sovratensione CC ⁽¹⁾	X	X	–	La tensione del collegamento CC supera il limite.
8	Sottotensione CC ⁽¹⁾	X	X	–	La tensione del bus CC scende sotto il limite di avviso di tensione bassa.
9	Sovraccarico inverter	X	X	–	Carico oltre il 100% troppo a lungo.
10	Sovratemperatura ETR motore	X	X	–	Il motore è surriscaldato a causa di un carico superiore al 100% per un periodo troppo lungo.
11	Sovratemperatura termistore motore	X	X	–	Il termistore o il relativo collegamento è scollegato, oppure il motore è surriscaldato.
12	Limite di coppia	X	X	–	La coppia supera il valore impostato in <i>P 5.10.1 Motor Torque Limit</i> (Limite di coppia motore) o <i>P 5.10.2 Regenerative Torque Limit</i> (Limite di coppia rigenerativo).
13	Sovracorrente	X	X	X	Il limite di corrente di picco dell'inverter è stato superato. Se questo guasto si verifica all'accensione, controllare che i cavi di potenza non siano stati erroneamente collegati ai morsetti del motore.
14	Guasto verso terra	–	X	X	Scarica dalle fasi in uscita verso terra.
16	Cortocircuito	–	X	X	Cortocircuito nel motore o sui morsetti del motore.
17	Timeout parola di controllo	X	X	–	Nessuna comunicazione con il convertitore di frequenza.
25	Resistenza di frenatura in corto-circuito	–	X	X	La resistenza di frenatura è cortocircuitata e quindi la funzione freno è disattivata.

Numero	Descrizione	Avviso	Guasto	Scatto bloccato	Causa
26	Sovraccarico freno	X	X	–	La potenza trasmessa alla resistenza freno negli ultimi 120 s supera il limite. Possibili correzioni: diminuire l'energia di freno impostando una velocità minore o un tempo di rampa maggiore.
27	IGBT freno/Cortocircuito chopper di frenatura	–	X	X	Il transistor di frenatura è cortocircuitato e quindi la funzione freno viene disattivata.
28	Controllo freno	–	X	–	La resistenza di frenatura non è collegata/in funzione.
30	Perdita di fase U	–	X	X	Fase U del motore mancante. Verificare la fase.
31	Perdita di fase V	–	X	X	Fase V del motore mancante. Verificare la fase.
32	Perdita di fase W	–	X	X	Fase W del motore mancante. Verificare la fase.
36	Guasto di rete	X	X	–	Questo avviso/guasto è attivo solo se la tensione di alimentazione al convertitore di frequenza è inferiore al valore impostato in P 2.3.7 <i>Power Loss Controller Limit</i> (Limite controllore perdita di potenza) e P 2.3.6 <i>Power Loss Action</i> (Azione perdita di potenza) NON è impostato su [0] <i>No Function</i> (Nessuna funzione).
38	Guasto interno	–	X	X	Contattare il rivenditore locale.
40	Sovraccarico morsetto 15	X	–	–	Verificare il carico collegato al morsetto 15 o rimuovere il collegamento in cortocircuito.
46	Err. tens. pilotaggio gate	–	X	X	–
47	Alimentazione 24 V bassa	X	X	X	L'alimentazione 24 V CC può essere sovraccaricata.
50	Calibrazione AMA non riuscita	–	X	–	Si è verificato un errore di taratura.
51	AMA controllo U_{nom} , I_{nom}	–	X	–	Errata impostazione della tensione motore e/o della corrente motore.
52	AMA basso I_{nom}	–	X	–	La corrente motore è troppo bassa. Controllare le impostazioni.
53	AMA motore grande	–	X	–	La taglia di potenza del motore è troppo grande per eseguire l'AMA.
54	AMA motore piccolo	–	X	–	La taglia di potenza del motore è troppo piccola per eseguire l'AMA.
55	Range di parametri AMA	–	X	–	I valori dei parametri motore sono al di fuori del campo accettabile. AMA non funziona.
56	AMA interr.	–	X	–	L'AMA è interrotto.

Numero	Descrizione	Avvi- so	Guasto	Scatto blocca- to	Causa
57	Timeout AMA	–	X	–	–
58	AMA interno	–	X	–	Contattare il rivenditore locale.
59	Limite di corrente	X	X	–	Il convertitore di frequenza è sovraccarico.
60	Interblocco esterno	–	X	–	L'interblocco esterno è stato attivato.
61	Errore retroazione	X	X	–	–
63	Freno meccanico basso	–	X	–	La corrente motore effettiva non ha superato la corrente rilascio freno entro il tempo di ritardo avviamento.
69	Temp. scheda di potenza	X	X	X	La temperatura di disinserimento della scheda di potenza ha superato il limite superiore.
80	Convertitore di frequenza inizializzato al valore predefinito	–	X	–	Tutte le impostazioni parametri vengono riportate alle impostazioni di fabbrica.
87	Frenatura CC automatica	X	–	–	Avviene nella rete IT quando il convertitore di frequenza gira a ruota libera e la tensione CC è superiore a 830 V per unità da 400 V e a 425 V per unità da 200 V. Il motore consuma l'energia sul collegamento CC. Questa funzione può essere abilitata/disabilitata in P 2.3.13 <i>Auto DC Braking</i> (Frenatura in CC automatica).
95	Carico perso	X	X	–	–
99	Rotore bloccato	–	X	–	Il rotore è bloccato.
126	Motore in rotazione	–	X	–	Il motore PM è in rotazione quando viene eseguito l'AMA.
127	Forza c.e.m. eccess.	X	–	–	La forza c.e.m. del motore PM è troppo alta prima dell'avviamento.
Err. 89	Parametri di sola lettura	–	–	–	Il parametro non può essere modificato.
Err. 95	Non quando in funzione	–	–	–	I parametri possono essere modificati solo quando il motore si è arrestato.
Err. 96	È stata inserita una password errata	–	–	–	Si verifica se si usa una password errata per la modifica di un parametro protetto da password.

¹ Questi guasti possono essere dovuti a disturbi nella rete. L'installazione di un filtro di linea potrebbe risolverli.

8.6 Parole di guasto, parole di avviso e parole di stato estese

Per la diagnosi, leggere le parole di guasto, di avviso e parole di stato estese.

Tabella 70: Descrizione di parola di guasto, parola di avviso e parola di stato estesa

Bit	Hex	Dec	Parola di guasto	Parola di guasto 2	Parola di guasto 3	Parola di avviso	Parola di avviso 2	Parola di stato estesa	Parola di stato estesa 2
0	00000001	1	Controllo freno	Riservato		Riservato	Riservato	Rampa	Off
1	00000002	2	Temp. sch. pot	Err. tens. pilotaggio gate	Riservato	Temp. sch. pot	Riservato	Taratura AMA	Manuale/Automatico
2	00000004	4	Guasto di terra	Riservato	Riservato	Guasto di terra	Riservato	Avviamento s. orario/antiorario	Riservato
3	00000008	8	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Slow-down	Riservato
4	00000010	16	TO par.contr.	Riservato	Riservato	TO par.contr.	Riservato	Catchup	Riservato
5	00000020	32	Sovracorrente	Riservato	Riservato	Sovracorrente	Riservato	Retroazione alta	Riservato
6	00000040	64	Limite di coppia	Riservato	Riservato	Limite di coppia	Riservato	Retroazione bassa	Riservato
7	00000080	128	Sovrtp.ter.mot	Riservato	Riservato	Sovrtp.ter.mot	Riservato	Corrente di uscita alta	Comando pronto
8	00000100	256	Sovr. ETR mot.	Carico perso	N. mot.	Sovr. ETR mot.	Carico perso	Corrente di uscita bassa	Convertitore di frequenza pronto
9	00000200	512	Sovracc. invert.	Riservato	Riservato	Sovracc. invert.	Riservato	Frequenza di uscita alta	Arresto rapido
10	00000400	1024	Sottotens. CC	Avviamento fallito	Riservato	Sottotens. CC	Riservato	Frequenza di uscita bassa	Frenatura CC
11	00000800	2048	Sovrat. CC	Riservato	Riservato	Sovrat. CC	Riservato	Controllo freno OK	Arresto
12	00001000	4096	Cortocircuito	Interblocco esterno	Riservato	Riservato	Riservato	Frenata max.	Riservato
13	00002000	8192	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Frenata	Riservato

Bit	Hex	Dec	Parola di guasto	Parola di guasto 2	Parola di guasto 3	Parola di avviso	Parola di avviso 2	Parola di stato estesa	Parola di stato estesa 2
14	00004000	16384	Gua. fase rete	Riservato	Riservato	Gua. fase rete	Riservato	Riservato	Uscita congelata
15	00008000	32768	AMA non ok	Riservato	Riservato	N. mot.	Frenatura in CC autom.	OVC attivo	Riservato
16	00010000	65536	Errore zero vivo	Guasto di terra DESAT	Riservato	Errore zero vivo	Riservato	Freno CA	Jog
17	00020000	131072	Guasto interno	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato
18	00040000	262144	Sovraccarico freno	Riservato	Riservato	Limite di potenza resistenza freno	Riservato	Riservato	Avvio
19	00080000	524288	Perdita di fase U	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riferimento alto	Riservato
20	00100000	1048576	Perdita di fase V	Riservato	Riservato	Riservato	Sovracc. T27	Riferimento basso	Ritardo all'avviamento
21	00200000	2097152	Perdita di fase W	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato
22	00400000	4194304	Riservato	Rotore bloccato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato
23	00800000	8388608	Alimentazione 24 V bassa	Riservato	Riservato	Alimentazione 24 V bassa	Riservato	Riservato	In funzione
24	01000000	16777216	Guasto di rete	Riservato	Riservato	Guasto di rete	Riservato	Riservato	Riservato
25	02000000	33554432	Riservato	Limite di corrente	Riservato	Limite di corrente	Riservato	Riservato	Riservato
26	04000000	67108864	Resistenza di frenatura	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato
27	08000000	134217728	IGBT freno/Avvio chopper freno	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato
28	10000000	268435456	Riservato	Errore retroazione	Riservato	Errore retroazione	Riservato	Riservato	Riagg. al volo attivo

Bit	Hex	Dec	Parola di guasto	Parola di guasto 2	Parola di guasto 3	Parola di avviso	Parola di avviso 2	Parola di stato estesa	Parola di stato estesa 2
29	20000000	536870912	Convertitore di frequenza iniziato	Riservato	Riservato	Riservato	Forza c.e.m. eccess.	Riservato	Avviso pulizia dissipatore
30	40000000	1073741824	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato
31	80000000	2147483648	Fr. mecc. basso	Riservato	Riservato	Riservato	Riservato	Database occupato	Riservato

8.7 Elenco dei guasti e degli avvisi

8.7.1 AVVISO/ALLARME 2, Errore zero vivo

Causa

Questo avviso o guasto viene visualizzato solo se programmato in *P 9.5.6.2 Live Zero Timeout Function* (Funz. timeout tensione zero). Il segnale presente su uno degli ingressi analogici è inferiore al 50% del valore minimo programmato per quell'ingresso. Questa condizione può essere causata da un cablaggio interrotto o da un dispositivo guasto che invia il segnale.

Ricerca guasti

- Verificare i collegamenti su tutti i morsetti di ingresso analogico. Morsetti della scheda di controllo 33 e 34 per segnali, morsetto 35 comune.
- Verificare che la programmazione del convertitore di frequenza e le impostazioni dell'interruttore siano compatibili con il tipo di segnale analogico.
- Eseguire un test del segnale del morsetto di ingresso.

8.7.2 AVVISO/GUASTO 4, Perdita di fase rete

Causa

Mancanza di una fase sul lato alimentazione o sbilanciamento eccessivo della tensione di rete. Questo messaggio viene visualizzato anche in caso di guasto nel raddrizzatore di ingresso. Le opzioni sono programmate in *P 1.3.1 Mains Imbalance Function* (Funz. squilibrio di rete).

Ricerca guasti

- Controllare la tensione di alimentazione e le correnti di alimentazione al convertitore di frequenza.

8.7.3 AVVISO/GUASTO 7, Sovratensione CC

Causa

Se la tensione del collegamento CC supera il limite alto, il convertitore di frequenza scatta dopo un determinato lasso di tempo.

Ricerca guasti

- Aumentare il tempo di rampa.
- Cambiare il tipo di rampa.

8.7.4 AVVISO/GUASTO 8, Sottotens. CC

Causa

Se la tensione del collegamento CC (CC) scende sotto il limite sottotensione, il convertitore di frequenza scatta dopo un ritardo di tempo fisso. Il tempo di ritardo varia in funzione della dimensione dell'unità.

Ricerca guasti

- Controllare che la tensione di alimentazione corrisponda alla tensione del convertitore.
- Eseguire il test della tensione di ingresso.
- Eseguire il test del circuito di soft charge.

8.7.5 AVVISO/GUASTO 9, Sovracc. invert.

Causa

Il convertitore di frequenza sta per disinserirsi a causa di un sovraccarico (corrente troppo elevata per un intervallo di tempo troppo lungo). Il contatore della protezione termica elettronica dell'inverter emette un avviso al 90% e scatta al 100%, emettendo un GUASTO. Il convertitore di frequenza non può essere ripristinato finché il contatore non mostra un valore inferiore allo 0%.

Il guasto si verifica quando il motore funziona con oltre il 100% di sovraccarico per troppo tempo.

Ricerca guasti

- Confrontare la corrente di uscita visualizzata sul pannello di controllo con la corrente nominale del convertitore di frequenza.
- Confrontare la corrente di uscita visualizzata sul pannello di controllo con la corrente motore misurata sull'unità.
- Visualizzare il carico termico del convertitore di frequenza sul pannello di controllo e monitorarne il valore. Nel funzionamento oltre il valore di corrente continua nominale del convertitore, il contatore si incrementa. In caso di funzionamento al di sotto del valore di corrente continua nominale del convertitore, il contatore si decrementa.

8.7.6 AVVISO/GUASTO 10, Temperatura sovraccarico motore

Causa

La protezione termica elettronica (ETR) rileva un surriscaldamento del motore. Consente all'utente di selezionare se il convertitore di frequenza deve generare un avviso o un allarme quando il contatore raggiunge il 100% nel *P 4.6.7 Motor Thermal Protection* (Protezione termina del motore). Il guasto si verifica quando il motore funziona con oltre il 100% di sovraccarico per troppo tempo.

Ricerca guasti

- Verificare se il motore si sta surriscaldando.
- Controllare un eventuale sovraccarico meccanico del motore.
- Controllare che la corrente motore impostata in *P 4.2.2.3 Nominal Current* (Corrente nominale) sia corretta.
- Assicurarsi che i dati motore in *P 4.2.2.1 Nominal Power* (Potenza nominale) a *P 4.2.2.5 Nominal Speed* (Velocità nominale) siano impostati correttamente.
- Eseguendo l'AMA nel *P 4.2.1.3 AMA Mode* (Modalità AMA) si tara il convertitore di frequenza sul motore con maggiore precisione e si riduce il carico termico.

8.7.7 AVVISO/GUASTO 11, Sovratemp. term. motore

Causa

Controllare se il termistore è scollegato. Selezionare se il convertitore di frequenza deve emettere un avviso o un guasto in *P 4.6.7 Motor Thermal Protection* (Protezione termica motore).

Ricerca guasti

- Verificare un eventuale surriscaldamento del motore.
- Controllare un eventuale sovraccarico meccanico del motore.
- Quando si utilizzano i morsetti 33 o 34, controllare che il termistore sia collegato correttamente tra il morsetto 33 o 34 (ingresso di tensione analogico) e il morsetto 32 (alimentazione +10 V). Controllare anche che l'interruttore del morsetto 33 o 34 sia impostato su tensione. Controllare che il *P 4.6.8 Thermistor Resource* (Risorsa termistore) selezioni il morsetto 33 o 34.
- Quando si utilizzano i morsetti 13, 14 o 18 (ingressi digitali), controllare che il termistore sia collegato correttamente tra il morsetto dell'ingresso digitale usato (ingresso digitale solo PNP) e il morsetto 32. Selezionare il morsetto da usare nel *P 4.6.8 Thermistor Resource* (Risorsa termistore).

8.7.8 AVVISO/GUASTO 12, Limite di coppia

Causa

La coppia ha superato il valore impostato in *P 5.10.1 Motor Torque Limit* (Limite di coppia motore) o il valore impostato in *P 5.10.2 Regenerative Torque Limit* (Limite di coppia rigenerativo). Il *P 5.10.6 Trip Delay at Torque Limit* (Ritardo scatto al limite di coppia) può modificare questo avviso da una condizione di solo avviso a una di avviso seguito da un guasto.

Ricerca guasti

- Se durante la rampa di accelerazione viene superato il limite di coppia motore, aumentare il tempo rampa di accelerazione.
- Se durante la rampa di decelerazione viene superato il limite di coppia del generatore, aumentare il tempo rampa di decelerazione.
- Se il limite di coppia viene superato durante il funzionamento, aumentare il limite di coppia. Assicurarsi che il sistema possa funzionare in condizioni di sicurezza a un valore maggiore di coppia.
- Controllare l'applicazione per evitare che il motore assorba una corrente eccessiva.

8.7.9 AVVISO/GUASTO 13, Sovracorrente

Causa

È stato superato il limite di corrente di picco dell'inverter (circa il 200% della corrente nominale). L'avviso permane per circa 5 s, dopodiché il convertitore di frequenza scatta ed emette un guasto. Questo guasto può essere causato da carichi impulsivi o da una rapida accelerazione con elevati carichi inerziali.

Ricerca guasti

- Scollegare l'alimentazione e controllare se è possibile ruotare l'albero motore.
- Controllare che la taglia del motore corrisponda al convertitore di frequenza.
- Controllare da *P 4.2.2.1 Nominal Power* (Potenza nominale) a *P 4.2.2.5 Nominal Speed* (Velocità nominale) per i dati corretti del motore.

8.7.10 GUASTO 14, Guasto di terra

Causa

È presente una scarica dalle fasi di uscita verso terra o nel cavo tra il convertitore di frequenza e il motore o nel motore stesso.

Ricerca guasti

- Spegnerne il convertitore di frequenza e rimuovere il guasto verso terra.
- Misurare la resistenza verso terra dei cavi motore e del motore con un megaohmetro per verificare eventuali guasti verso terra nel motore.

8.7.11 GUASTO 16, Cortocircuito

Causa

Si è verificato un cortocircuito nel motore o nei cavi del motore.

Ricerca guasti

⚠ A V V I S O ⚠

ALTA TENSIONE

I convertitori di frequenza sono soggetti ad alta tensione quando collegati all'ingresso della rete CA, all'alimentazione CC o alla condivisione del carico. Se l'installazione, l'avviamento e la manutenzione non vengono eseguiti da personale qualificato sussiste il rischio di lesioni gravi o mortali.

- L'installazione, l'avviamento e la manutenzione devono essere effettuati esclusivamente da personale qualificato.

- Disinserire l'alimentazione prima di procedere.
- Togliere l'alimentazione al convertitore e quindi eliminare il cortocircuito.

8.7.12 AVVISO/GUASTO 17, Timeout parola di controllo

Causa

Non è presente alcuna comunicazione con il convertitore di frequenza. L'avviso è attivo soltanto quando il *P 5.2.16 Watchdog Response* (Risposta Watchdog) NON è impostato su *[0] Off*.

Se il *P 5.2.16 Watchdog Response* (Risposta Watchdog) è impostato su *[5] Stop and trip* (Stop e scatto) viene visualizzato un avviso e il convertitore di frequenza decelera gradualmente fino all'arresto e, quindi, visualizza un guasto.

Ricerca guasti

- Verificare i collegamenti sul cavo di trasmissione dei telegrammi.
- Aumentare *P 5.2.17 Watchdog Delay* (Ritardo Watchdog).
- Verificare il funzionamento dei dispositivi di comunicazione.
- Assicursi che l'installazione sia stata effettuata correttamente secondo le norme EMC.

8.7.13 GUASTO 25, Cortocircuito resistenza di frenatura

Causa

La resistenza di frenatura viene monitorata durante l'avviamento. In caso di cortocircuito, la funzione freno è disabilitata e viene visualizzato il guasto. Il convertitore di frequenza è scattato.

Ricerca guasti

- Rimuovere l'alimentazione al convertitore di frequenza e controllare il collegamento della resistenza di frenatura.

8.7.14 AVVISO/GUASTO 26, Limite di potenza resistenza di frenatura

Causa

La potenza trasmessa alla resistenza di frenatura viene calcolata come valore medio derivante dagli ultimi 120 s di funzionamento. Il calcolo è basato sulla tensione del collegamento CC e dal valore della resistenza di frenatura impostato nel *P 3.3.2 Brake Resistor Value* (Valore della resistenza di frenatura). L'avviso è attivo quando la potenza di frenatura dissipata è superiore al valore impostato in *P 3.3.3 Brake Resistor Power Limit* (Limite di potenza resistenza di frenatura). Il convertitore di frequenza scatta se l'avviso persiste per 1200 s.

Ricerca guasti

- Diminuire l'energia di freno impostando una velocità minore o un tempo di rampa maggiore.

8.7.15 GUASTO 27, Cortocircuito IGBT freno/chopper di frenatura

Causa

Il transistor di frenatura viene monitorato durante l'avviamento. Se si verifica un cortocircuito, la funzione freno viene disattivata e viene emesso un guasto. Il convertitore di frequenza è scattato.

Soluzione

- Scollegare l'alimentazione dal convertitore di frequenza e rimuovere la resistenza di frenatura.

8.7.16 GUASTO 28, Controllo freno

Causa

La resistenza di frenatura non è collegata o non funziona.

Soluzione

- Controllare se la resistenza di frenatura è collegata o se è troppo grande per il convertitore di frequenza.

8.7.17 GUASTO 30, Fase del motore U mancante

Causa

Manca la fase U del motore fra il convertitore di frequenza e il motore.

Ricerca guasti

- Spegnerne il conv. di freq. e controllare la fase U del motore.

8.7.18 GUASTO 31, Fase del motore V mancante

Causa

Manca la fase V del motore fra il convertitore di frequenza e il motore.

Ricerca guasti

- Spegnerne il conv. di freq. e controllare la fase V del motore.

8.7.19 GUASTO 32, Fase del motore W mancante

Causa

Manca la fase W del motore fra il convertitore di frequenza e il motore.

Ricerca guasti

- Spegnerne il conv. di freq. e controllare la fase W del motore.

8.7.20 AVVISO/GUASTO 36, Guasto di rete

Causa

Questo avviso/allarme è attivo soltanto se la tensione di alimentazione del convertitore di frequenza è assente e se il *P 2.3.7 Power Loss Controller Limit* (Limite del controllore di perdita di potenza) non è impostato su *[0] No Function* (Nessuna funzione).

Ricerca guasti

- Controllare i fusibili al convertitore di frequenza e l'alimentazione di rete all'unità.

8.7.21 GUASTO 38, Guasto interno

Causa

Quando si verifica un guasto interno viene visualizzato un codice numerico.

Ricerca guasti

- Vedere la tabella seguente per le cause e le soluzioni di diversi guasti interni. Se il guasto persiste, per ricevere assistenza contattare il fornitore o l'ufficio assistenza.

Tabella 71: Elenco dei guasti interni

Numero del guasto	Causa	Soluzione
140-142	Errore di dati EEPROM scheda di alimentazione.	Aggiornare il software nel convertitore di frequenza alla versione più recente.
176	Il firmware nel convertitore di frequenza non corrisponde al convertitore di frequenza.	Aggiornare il software nel convertitore di frequenza alla versione più recente.
256	Errore checksum della Flash ROM.	Aggiornare il software nel convertitore di frequenza alla versione più recente.
2304	Incompatibilità firmware tra la scheda di controllo e la scheda di potenza.	Aggiornare il software nel convertitore di frequenza alla versione più recente.
2560	Errore di comunicazione tra la scheda di controllo e la scheda di potenza.	Aggiornare il software nel convertitore di frequenza alla versione più recente. Se il guasto si presenta nuovamente, controllare il collegamento tra la scheda di controllo e la scheda di potenza.
3840	Errore della versione flash seriale.	Aggiornare il software nel convertitore di frequenza alla versione più recente.
4608	Errore taglia di potenza del convertitore di frequenza.	Aggiornare il software nel convertitore di frequenza alla versione più recente. Se il guasto si ripete contattare un fornitore .
Altro	Altri guasti interni.	Spegnere e riaccendere il convertitore di frequenza. Se il guasto si ripete contattare un fornitore .

8.7.22 AVVISO 40, Sovraccarico dell'uscita dig. mors. 15

Ricerca guasti

- Verificare il carico collegato al morsetto 15 o rimuovere il collegamento in cortocircuito.
- Controllare *P 9.4.1.1 Digital I/O Mode* (Modalità I/O digitali) e *P 9.4.2.1 T 15 Mode* (Modalità morsetto 15).

8.7.23 GUASTO 46, Tensione pilotaggio gate

Causa

L'alimentazione per il pilotaggio gate sulla scheda di potenza è fuori intervallo. Viene generata dall'alimentatore switching (SMPS) sulla scheda di potenza.

Ricerca guasti

- Verificare se la scheda di potenza è difettosa.

8.7.24 AVVISO/GUASTO 47, Alim. 24 V bassa

Causa

I 24 V CC sono misurati sulla scheda di controllo. Questo allarme appare quando la tensione rilevata del morsetto 12 è inferiore a 18 V.

Ricerca guasti

- Verificare se la scheda di controllo è difettosa.

8.7.25 GUASTO 50, Calibrazione AMA non riuscita

Ricerca guasti

- Contattare il rivenditore o l'ufficio assistenza .

8.7.26 GUASTO 51, AMA, controllo Unom e Inom

Causa

Probabilmente sono errate le impostazioni della tensione motore, della corrente motore e della potenza motore.

Ricerca guasti

- Controllare le impostazioni in *P 4.2.2.1 Nominal Power* (Potenza nominale) a *P 4.2.2.5 Nominal Speed* (Velocità nominale).

8.7.27 GUASTO 52, AMA Inom bassa

Causa

La corrente motore è troppo bassa.

Ricerca guasti

- Controllare le impostazioni nel *parametro 1-24 Motor Current* (Corrente motore).

8.7.28 GUASTO 53, AMA, motore grande

Causa

Il motore è troppo grande per il funzionamento dell'AMA.

8.7.29 GUASTO 54, AMA, motore piccolo

Causa

Il motore è troppo piccolo perché l'AMA funzioni.

8.7.30 GUASTO 55, AMA, range di parametri

Causa

L'AMA non è in grado di funzionare perché i valori dei parametri del motore sono al di fuori dell'intervallo accettabile.

8.7.31 GUASTO 56, Interruzione AMA

Causa

L'AMA viene interrotto manualmente.

8.7.32 GUASTO 57, Timeout AMA

Causa

Tentare di riavviare l'AMA. Ripetuti avviamenti possono surriscaldare il motore.

8.7.33 GUASTO 58, AMA interno

Ricerca guasti

Contattare il rivenditore .

8.7.34 AVVISO/GUASTO 59, Limite di corrente

Causa

La corrente è superiore al valore in *P 2.7.1 Output Current Limit %* (Limite corrente di uscita %).

Ricerca guasti

- Assicurarsi che i dati motore in *P 4.2.2.1 Nominal Power* (Potenza nominale) a *P 4.2.2.5 Nominal Speed* (Velocità nominale) siano impostati correttamente.
- Aumentare il limite di corrente, se necessario. Accertarsi che il sistema possa funzionare in sicurezza a un limite superiore.

8.7.35 GUASTO 60, Interblocco esterno

Causa

Un segnale di ingresso digitale indica una condizione di guasto esterna al convertitore di frequenza. Un interblocco esterno ha comandato al convertitore di frequenza di scattare.

Ricerca guasti

- Eliminare la condizione di guasto esterna.
- Per riprendere il funzionamento normale, applicare 24 V CC al morsetto programmato per interblocco esterno.
- Ripristinare il convertitore di frequenza.

8.7.36 GUASTO 63, Freno meccanico basso

Causa

La corrente motore effettiva non ha superato la corrente rilascio freno entro la finestra di tempo di ritardo all'avviamento.

8.7.37 AVVISO/GUASTO 69, Temperatura scheda potenza

Causa

La temperatura di disinserimento della scheda di potenza ha superato il limite superiore.

Ricerca guasti

- Verificare che la temperatura ambiente di funzionamento sia entro i limiti.
- Controllare il funzionamento del ventilatore.
- Controllare la scheda di potenza.

8.7.38 GUASTO 80, Inverter inizializzato al valore predefinito

Causa

Le impostazioni parametri sono inizializzate alle impostazioni di fabbrica dopo un ripristino manuale. Per eliminare il guasto, ripristinare l'unità.

8.7.39 AVVISO 87, Frenatura CC autom.

Causa

Avviene nella rete IT quando il convertitore di frequenza gira a ruota libera e la tensione CC è superiore a 830 V per unità da 400 V e a 425 V per unità da 200 V. Il motore consuma l'energia sul collegamento CC. Questa funzione può essere abilitata/disabilitata in *P 2.3.13 Auto DC Braking* (Frenatura in CC automatica).

8.7.40 AVVISO/GUASTO 95, Rilevato carico perso

La coppia è al di sotto del livello di coppia impostato in assenza di carico e indica un carico perso. *P 5.2.9 Lost Load Function* (Funzione carico perso) impostata per l'allarme.

Ricerca guasti

- Risoluzione dei problemi del sistema.
- Ripristinare il convertitore di frequenza dopo aver eliminato il guasto.

8.7.41 GUASTO 99, Rotore bloccato

Causa

Il rotore è bloccato. È abilitato solo per il controllo motore PM.

Soluzione

- Controllare se l'albero motore sia bloccato.
- Controllare se la corrente attivi il limite di corrente impostato in *P 2.1.5 Output Current Limit %* (Limite di corrente di uscita %).
- Controllare se aumenti il valore in *P 4.6.15 Sync. Locked Rotor Detection Time [s]* (Tempo di rilevamento rotore bloccato sinc.).

8.7.42 GUASTO 126, Motore in rotazione

Causa

Durante l'avviamento di AMA, il motore è in rotazione. È valido solo per motori PM.

Ricerca guasti

- Controllare se il motore sia in rotazione prima di avviare l'AMA.

8.7.43 AVVISO 127, Forza c.e.m troppo elevata

Causa

Questo avviso è valido solo per motori PM. Quando la forza c.e.m. è superiore a $90\% \times U_{invmax}$ (soglia di sovratensione) e non scende al di sotto di un livello normale entro 5 s, viene visualizzato questo avviso. L'avviso rimane finché la forza c.e.m. non ritorna a un livello normale.

Indice

A		Indirizzo del convertitore.....	59
Adattamento automatico motore		Inizializzazione.....	18
Guasti.....	193	J	
ADR.....	59	Jog.....	78
AK.....	60, 62	L	
Avviso.....	182	LED.....	182
B		Lettura dei registri di mantenimento (03 hex).....	72
Backup dei dati utilizzando MyDrive® Insight.....	25	Lettura delle tabelle dei parametri.....	84
Banda morta intorno allo 0.....	52	Lettura stato bobine (01 hex).....	71
BCC.....	60	LGE.....	59
Blocco di testo.....	60	Limite di coppia.....	189
Blocco parametri.....	60	Lunghezza del telegramma.....	59
Blocco processo.....	60	M	
Blocco riferimento.....	50	Mantenimento frequenza di uscita.....	78
Bus di campo.....	183	Modalità di controllo di processo.....	39
Byte di controllo dati.....	60	Modalità di controllo di velocità.....	37
C		Modbus RTU.....	65, 82
Campo dati.....	60	Modo di controllo di coppia.....	46
Campo PKE.....	60	MyDrive® Insight.....	10, 18
Catch-up/slow-down.....	50	N	
Codici di eccezione Modbus.....	83	Numero di parametro (PNU).....	62
Codici funzione.....	82	P	
Collegamento in rete.....	56	Parola di controllo.....	76
Comunicazione Modbus.....	56	Parola di stato.....	79
Condizione di scatto.....	182	Parole di processo.....	64
Configurazione della modalità di controllo a fili.....	43	PCD.....	60, 64
Configurazione della modalità di controllo multivelocità.....	41	Perdita di fase.....	188
Configurazione hardware.....	56	Perdita di fase di rete.....	188
Control Panel.....	11	PNU.....	60, 70
Control Panel 2.0 OP2.....	11	Potentiometer.....	12
Controllo PC con MyDrive® Insight.....	24	Precauzioni EMC.....	57
Controllo PC tramite MyDrive® Insight.....	24	Preimposta registri multipli (10 hex).....	74
Conversione.....	63	Preimposta registro singolo (06 hex).....	74
Cortocircuito.....	190	Protezione termica del motore.....	81
E		Protocollo FC.....	58
Esempi del protocollo FC.....	64	Protocollo Modbus RTU.....	65
Eventi di avviso.....	183	PWE.....	62
Eventi di guasto.....	183	R	
F		Retroazione analogica.....	51
Fattore di conversione.....	63	Retroazione impulsivi.....	51
Forza/Scrivi bobina singola (05 hex).....	73	Riferimenti bus.....	51
Forza/Scrivi bobine multiple (0F hex).....	75	Riferimenti preimpostati.....	51
Frenatura CC.....	77	Riferimento	
Fusibile.....	192	Limiti.....	50
G		Riferimento analogico.....	51
Guasto.....	182	Riferimento impulsivi.....	51
I		Riferimento locale.....	48
Impostazione di fabbrica.....	18	Riferimento remoto.....	48
IND.....	62	Ripristinare i dati utilizzando MyDrive® Insight.....	25
Indicator lights.....	13	Ripristino delle impostazioni di fabbrica.....	18
Indice.....	62	RS485.....	55, 58
Indice di conversione.....	63	Ruota libera.....	78

S

Sbilanciamento di rete.....	188
Sbilanciamento di tensione.....	188
Scatto (riavvio automatico).....	182
Scatto (ripristino).....	182
Scatto bloccato.....	182, 183
Selezione applicazione.....	36
Struttura del telegramma.....	59

T

Tensione di alimentazione.....	192
Tipi di accesso.....	84
Tipi di dati.....	63, 84
Tipi di parametri.....	84

V

Valore del parametro.....	62
---------------------------	----

Danfoss A/S
Ulsnaes 1
DK-6300 Graasten
vlt-drives.danfoss.com

La Danfoss non si assume alcuna responsabilità circa eventuali errori nei cataloghi, pubblicazioni o altri documenti scritti. La Danfoss si riserva il diritto di modificare i suoi prodotti senza previo avviso, anche per i prodotti già in ordine, sempre che tali modifiche si possano fare senza la necessità di cambiamenti nelle specifiche che sono già state concordate. Tutti i marchi di fabbrica citati sono di proprietà delle rispettive società. Il nome Danfoss e il logotipo Danfoss sono marchi depositati della Danfoss A/S. Tutti i diritti riservati.

