

**■ Sommario**

<b>Introduzione al HVAC</b> .....	4
Software version .....	4
Norme di sicurezza .....	5
Avvertenza contro l'avviamento involontario .....	5
Introduzione al Manuale di funzionamento .....	7
Documentazione disponibile .....	9
Perché utilizzare il VLT 6000 in un impianto HVAC .....	9
Principio di regolazione .....	10
AEO - Ottimizzazione Automatica dell'Energia .....	11
Esempio applicativo -Controllo della velocità dei ventilatori in un impianto di ventilazione .....	12
Esempio applicativo - Regolazione a pressione costante di un impianto di pompaggio .....	13
Modalità di incendio .....	15
Marchio CE .....	16
Software PC e comunicazione seriale .....	17
Disimballaggio e ordinazione di un convertitore di frequenza VLT .....	18
Stringa di codifica per l'ordinazione .....	18
Modulo d'ordine .....	22
<b>Installazione</b> .....	23
Dati tecnici generali .....	23
Dati tecnici, alimentazione di rete 3 x 200-240V .....	28
Dati tecnici, alimentazione di rete 3 x 380-460 V .....	30
Dati tecnici, alimentazione di rete 3 x 525-600 V .....	35
Fusibili .....	39
Dimensioni meccaniche .....	41
Installazione meccanica .....	45
IP 00 VLT 6400-6550 380-460 V .....	47
Informazioni generali sull'installazione elettrica .....	48
Avvertenza alta tensione .....	48
Messa a terra .....	48
Cavi .....	48
Cavi schermati .....	48
Protezione supplementare dal contatto indiretto .....	49
Switch RFI .....	49
Test dell'alta tensione .....	52
Potenza dissipata dal VLT 6000 HVAC .....	52
Ventilazione del VLT 6000 HVAC integrato .....	52
Installazione elettrica conforme ai requisiti EMC .....	52
Cavi conformi ai requisiti EMC .....	56
Instalación eléctrica - messa a terra di cavi di comando .....	57
Installazione elettrica, protezioni .....	58
Coppia di serraggio e dimensione delle viti .....	66
Collegamento di rete .....	67
Collegamento al motore .....	67
Senso di rotazione del motore .....	67
Cavi motore .....	68
Protezione termica motore .....	68
Collegamento a terra .....	68
Installazione di un'alimentazione 24 Volt CC esterna .....	68

Collegamento del bus CC .....	69
Relè di uscita a 230 V .....	69
Scheda di comando .....	69
Installazione elettrica, cavi di controllo .....	70
Switch 1-4 .....	71
Collegamento bus .....	71
Esempio di collegamento, VLT 6000 HVAC .....	72
<b>Programmazione .....</b>	<b>74</b>
Unità di comando LCP .....	74
Tasti di comando per la programmazione dei parametri .....	74
Luci spia .....	75
Controllo locale .....	75
Modalità visualizzazione .....	76
Navigazione tra i modi Display .....	78
Modifica dei dati .....	79
Inizializzazione manuale .....	79
Menu Rapido .....	80
Funzionamento e display 000-017 .....	82
Configurazione della Programmazione .....	82
Impostazione della visualizzazione definita dall'utente .....	83
Carico e motore 100-117 .....	89
Configurazione .....	89
Fattore di potenza motore (Cos $\phi$ ) .....	95
Gestione dei riferimenti .....	97
Tipo di riferimento .....	100
Ingressi e uscite 300-365 .....	105
Ingressi analogici .....	109
Uscite analogiche/digitali .....	112
Uscite a relè .....	116
Funzioni di applicazione 400-427 .....	119
La funzione di pausa motore .....	120
PID per il controllo del processo .....	125
Panoramica PID .....	127
Gestione della retroazione .....	127
Funzioni di servizio 600-631 .....	134
Installazione elettrica della scheda relè .....	140
Descrizione dell'orologio in tempo reale .....	141
<b>Informazioni su VLT Serie 6000 HVAC .....</b>	<b>144</b>
Messaggi di stato .....	144
Elenco degli avvisi e allarmi .....	145
Ambienti aggressivi .....	152
Calcolo del riferimento risultante .....	152
Isolamento galvanico (PELV) .....	153
Corrente di dispersione a terra .....	153
Condizioni limite di funzionamento .....	154
Tensione di picco sul motore .....	155
Commutazione sull'ingresso .....	155
Rumorosità acustica .....	156
Declassamento in base alla temperatura ambiente .....	156
Riduzione della potenza in relazione alla pressione dell'aria .....	157
Riduzione della potenza in relazione alla pressione dell'aria .....	157

Riduzione della potenza in relazione all'installazione di cavi motore lunghi o di cavi con sezione trasversale maggiore .....	157
Declassamento in relazione ad alte frequenze di commutazione .....	157
Vibrazioni e urti .....	158
Umidità dell'aria .....	158
Prestazioni .....	159
Interferenze di rete/armoniche .....	160
Fattore di potenza .....	160
Risultati delle prove EMC (Emissione, Immunità) .....	161
Immunità EMC .....	162
Definizioni .....	164
Prospetto dei parametri e impostazioni di fabbrica .....	166
<b>Indice</b> .....	175

# **VLT 6000 HVAC**

---

**Manuale di funzionamento**  
**Versione software: 3.0x**



Questo manuale di funzionamento può essere utilizzato per tutti i convertitori di frequenza VLT 6000 HVAC dotati di software versione 3.0x. Il numero della versione software è indicato nel parametro 624.



Il convertitore di frequenza, se collegato alla rete, è soggetto a tensioni pericolose.

L'errata installazione del motore o del convertitore di frequenza può essere causa di anomalie alle apparecchiature e di lesioni gravi o mortali alle persone.

Attenersi pertanto scrupolosamente alle istruzioni del presente manuale e osservare le norme di sicurezza locali e nazionali.

#### ■ Norme di sicurezza

1. Se devono essere effettuati lavori di riparazione, disinserire il convertitore di frequenza dalla rete. Accertarsi che la rete di alimentazione sia stata disinserita e che sia trascorso il tempo necessario prima di rimuovere i connettori.
2. Il tasto [OFF/STOP] sul quadro di comando del convertitore di frequenza non disinserisce l'alimentazione di rete, pertanto non può essere utilizzato come interruttore di sicurezza.
3. Per l'unità deve essere previsto un efficace collegamento a massa di protezione, l'utente deve essere protetto dalla tensione di alimentazione e il motore deve essere protetto dal sovraccarico in conformità con le norme locali e nazionali vigenti in materia.
4. Le correnti di dispersione a terra sono superiori a 3,5 mA.
5. La protezione da sovraccarico motore è inclusa nelle impostazioni di fabbrica. Parametro 117 *Protezione termica motore*; il valore predefinito è ETR scatto 1. Nota: Questa funzione viene inizializzata a 1.0 x volte la corrente e la frequenza nominali del motore (vedere parametro 117, *Protezione termica motore*).

6. Non rimuovere i connettori del motore e della rete di alimentazione mentre il convertitore di frequenza è collegato alla rete. Accertarsi che la rete di alimentazione sia stata disinserita e che sia trascorso il tempo necessario prima di rimuovere i connettori.
7. L'isolamento galvanico secondo la PELV non viene rispettato se lo switch RFI viene impostato su OFF. Ciò significa che tutti gli ingressi e le uscite di comando possono essere considerati solo morsetti a bassa tensione con un isolamento galvanico di base.
8. Notare che quando vengono utilizzati morsetti per il bus CC, il convertitore di frequenza dispone di ulteriori ingressi di tensione oltre a L1, L2 e L3. Controllare che tutti gli ingressi di tensione siano stati scollegati e che sia trascorso il tempo necessario prima di dare avvio a lavori di riparazione.

#### ■ Avvertenza contro l'avviamento involontario

1. Quando il convertitore di frequenza è collegato alla rete di alimentazione, il motore può essere arrestato mediante comandi digitali, comandi bus, riferimenti o arresto locale. Se per una maggiore sicurezza personale è necessario evitare ogni possibilità di avviamento involontario, queste funzioni di arresto non sono sufficienti.
2. Durante la programmazione dei parametri, si potrebbe verificare un avviamento del motore. Pertanto, prima di procedere alla modifica dei dati, attivare sempre il tasto [OFF/STOP].
3. Un motore arrestato può essere avviato anche in seguito ad anomalie dei componenti elettronici del convertitore di frequenza, ad un sovraccarico temporaneo oppure ad un guasto nella rete di alimentazione o ad un collegamento difettoso del motore.

#### ■ Da utilizzare su reti isolate

Consultare la sezione *Switch RFI* sull'uso su reti isolate.

È importante seguire le raccomandazioni per l'installazione su reti IT per garantire un livello di protezione sufficiente per l'intera installazione. Il mancato utilizzo di sistemi di monitoraggio dedicati alle reti IT può provocare malfunzionamenti.

**Avvertenza:**

Toccare le parti elettriche può avere conseguenze letali, anche dopo avere disinserito l'alimentazione di rete.

Con il VLT 6002-6005, 200-240 V: attendere almeno 4 minuti  
Con il VLT 6006-6062, 200-240 V: attendere almeno 15 minuti  
Con il VLT 6002-6005, 380-460 V: attendere almeno 4 minuti  
Con il VLT 6006-6072, 380-460 V: attendere almeno 15 minuti  
Con il VLT 6102-6352, 380-460 V: attendere almeno 20 minuti  
Con il VLT 6400-6550, 380-460 V: attendere almeno 15 minuti  
Con il VLT 6002-6006, 525-600 V: attendere almeno 4 minuti  
Con il VLT 6008-6027, 525-600 V: attendere almeno 15 minuti  
Con il VLT 6032-6072, 525-600 V: attendere almeno 30 minuti  
Con il VLT 6102-6402, 525-600 V: attendere almeno 20 minuti

175HA490.13

**■ Introduzione al Manuale di funzionamento**

Il Manuale di funzionamento è destinato al personale addetto all'installazione, al funzionamento e alla programmazione del VLT Serie 6000 HVAC.

Un VLT Serie 6000 HVAC è corredato di un *Manuale di funzionamento (Operating Instructions)* e di un *Manuale di Programmazione rapida (Quick Setup Guide)*. Per la progettazione di installazioni che includono un VLT Serie 6000 HVAC è inoltre disponibile, su ordinazione, una *Guida alla progettazione (Design Guide)*. Vedere alla pagina successiva *Documentazione disponibile*.

**Manuale di funzionamento:** Fornisce istruzioni dettagliate per l'installazione (meccanica ed elettrica), l'avviamento e il funzionamento. Descrive inoltre i parametri software necessari per semplificare le procedure di adattamento del VLT Serie 6000 HVAC all'applicazione utilizzata.

**Programmazione rapida:** Aiuta ad installare e a far funzionare rapidamente l'unità VLT Serie 6000 HVAC.

**Guida alla progettazione:** Utilizzata per progettare installazioni che includono un VLT Serie 6000 HVAC. La Guida alla progettazione fornisce informazioni dettagliate sul VLT Serie 6000 HVAC e sulle installazioni HVAC e costituisce inoltre uno strumento utile per orientare l'utente alla scelta del modello più adatto e dei relativi moduli e opzioni. La Guida alla progettazione contiene inoltre esempi delle applicazioni HVAC più comuni e tutte le informazioni relative alla comunicazione seriale.

Il Manuale di funzionamento è suddiviso in quattro sezioni.

**Introduzione all'HVAC:** Questa sezione descrive i vantaggi offerti da un VLT Serie 6000 HVAC, come AEO (Automatic Energy Optimization), filtri RFI e altre importanti funzioni relative all'HVAC. Inoltre, contiene esempi di applicazione e informazioni su Danfoss e sul marchio CE.

**Installazione:** Questa sezione descrive le procedure necessarie per una installazione corretta dal punto di vista meccanico del VLT Serie 6000 HVAC. Include inoltre una descrizione degli accorgimenti richiesti per garantire un'installazione dell'unità VLT Serie 6000 HVAC conforme alle norme EMC. Viene infine fornito un elenco dei collegamenti del motore e alla rete di alimentazione, unitamente ad una descrizione dei morsetti della scheda di comando.

**Programmazione:** Questa sezione descrive l'unità di controllo e i parametri software per il VLT Serie 6000 HVAC, insieme ad una guida al menù di Programmazione rapida, che consente di installare e mettere in funzione rapidamente la propria applicazione.

**Informazioni su VLT 6000 HVAC:** Questa sezione fornisce informazioni sui messaggi di errore, di preallarme e di stato del VLT Serie 6000 HVAC. Fornisce inoltre dati tecnici e di servizio, impostazioni di fabbrica e condizioni speciali.



Indica un'avvertenza generale.



**NOTA!**

Indica argomenti che richiedono particolare attenzione da parte del lettore.



Indica alta tensione.

**■ Documentazione disponibile**

Segue un elenco sulla documentazione disponibile per i VLT 6000 HVAC. Notare che possono esistere variazioni da un paese all'altro.

Consultare anche il nostro sito web <http://drives.danfoss.com> per informazioni sulla nuova documentazione.

**In dotazione con l'apparecchio:**

Manuale di funzionamento .....	MG.61.AX.YY
Programmazione rapida .....	MG.60.CX.YY
Guida per l'installazione VLT 6400-6550 .....	MG.56.AX.YY
Guida per l'installazione VLT 6152-6352 .....	MI.90.JX.YY

**Comunicazione con il VLT 6000 HVAC:**

Software Dialog .....	MG.50.EX.YY
Manuale Profibus .....	MG.10.LX.YY
Manuale Metasys N2 .....	MG.60.FX.YY
Manuale LonWorks .....	MG.60.EX.YY
Manuale Landis/Staefa Apogee FLN .....	MG.60.GX.YY
Manuale Modbus RTU .....	MG.10.SX.YY
Manuale DeviceNet .....	MG.50.HX.YY

**Istruzioni per VLT 6000 HVAC:**

Kit di montaggio remoto LCP IP20 .....	MI.56.AX.51
Kit di montaggio remoto LCP IP54 .....	MI.56.GX.52
Filtro LC .....	MI.56.DX.51
Coprimorsetti IP20 .....	MI.56.CX.51
Istruzioni RCD .....	MI.66.AX.YY
Istruzioni sulla scheda relè .....	MI.66.BX.YY

**Altra documentazione sui VLT 6000 HVAC:**

Guida alla Progettazione .....	MG.60.BX.YY
Scheda tecnica .....	MD.60.AX.YY
Guida per l'installazione .....	MG.56.AX.YY
Regolatore in cascata VLT 6000 HVAC .....	MG.60.IX.YY

X = numero di versione

YY = lingua

**■ Perché utilizzare il VLT 6000 in un impianto HVAC**

Un vantaggio legato all'impiego di un VLT 6000 HVAC è il fatto che l'unità è stata progettata per regolare la velocità di ventilatori e pompe centrifughe e di ridurre al minimo i consumi di energia. Pertanto, l'installazione di un convertitore di frequenza VLT 6000 HVAC in impianti HVAC consente notevoli risparmi energetici rispetto ai tradizionali sistemi di regolazione HVAC. Permette, inoltre, una regolazione migliore e più facilmente adattabile a nuove richieste di pressione o portata in un impianto. L'uso di un VLT 6000 HVAC offre anche i seguenti vantaggi:

- Il VLT 6000 HVAC è stato progettato per applicazioni HVAC.

- Un'ampio intervallo di potenze - per apparecchi da 1,1 a 400 kW con un unico design.
- Protezioni IP 20 e IP 54 che possono essere montate fianco a fianco. È inoltre disponibile una protezione IP 00 per potenze  $\geq 90\text{kW}$  ( $\geq 30\text{kW}$  per 200 V)
- Per tutti i tipi di apparecchi, eccetto quelli da 525-600 V, è disponibile un filtro RFI integrato, conforme alla specifica EN 55011 classe 1-A in caso di cavo motore schermato di 150 m, e alla specifica EN 55011 classe 1-B in caso di cavo motore schermato di 50 m.
- I VLT 6000 HVAC è stato progettato per una facile installazione, sia dal punto di vista meccanico che elettrico.

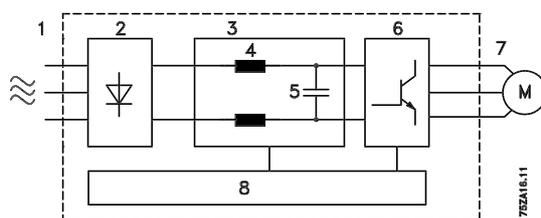
Introduzione al HVAC

- Pannello di comando (LCP) estraibile, dotato di pulsanti per l'arresto e l'avviamento manuale e automatico, nonché di una visualizzazione grafica della velocità locale.
- Alta coppia di avviamento grazie all'Automatic Energy Optimization (AEO).
- L'Adattamento automatico motore (AMA) assicura un funzionamento ottimale del motore.
- Regolatore PID integrato con possibilità di connettere due segnali di retroazione (in caso di ripartizione in zone) e impostare due riferimenti.
- Funzione pausa motore che provoca l'arresto automatico del motore, ad esempio quando il sistema non richiede una pressione o un flusso maggiori.
- Funzione di riaggancio al volo che permette l'avviamento dolce di un motore posto già in rotazione da cause esterne.
- Rampe di accelerazione e di decelerazione a regolazione automatica per evitare eventuali scatti del VLT 6000 HVAC dovuti a sovracorrenti allo spunto.
- Tutte le unità standard dispongono di tre protocolli seriali integrati: RS 485 FC, Metasys N2 Johnson e FLN Landis/Staefa Apogee. Le schede di comunicazione opzionali supportate sono LonWorks, DeviceNet, Modbus RTU e Profibus.

### ■ Principio di regolazione

Un convertitore di frequenza trasforma la tensione CA proveniente dalla rete in tensione CC, quindi converte la tensione CC in una corrente CA ad ampiezza e frequenza variabili.

Il motore viene così alimentato con una tensione e frequenza variabili, il che consente una regolazione continua della velocità di motori CA trifase standard.



#### 1. Tensione di rete

3 x 200 - 240 V AC, 50 / 60 Hz.

3 x 380 - 460 V CA, 50 / 60 Hz.

3 x 525 - 600 V CA, 50 / 60 Hz.

#### 2. Raddrizzatore

Raddrizzatore a ponte trifase che trasforma la corrente CA in corrente CC.

#### 3. Circuito intermedio

Tensione CC = 1,35 x tensione di rete [V].

#### 4. Bobine del circuito intermedio

Uniformano la corrente del circuito intermedio e limitano il ritorno di componenti armoniche sulla rete.

#### 5. Condensatori del circuito intermedio

Stabilizzano la tensione del circuito intermedio.

#### 6. Inverter

Converte la tensione CC in tensione CA variabile a frequenza variabile.

#### 7. Tensione motore

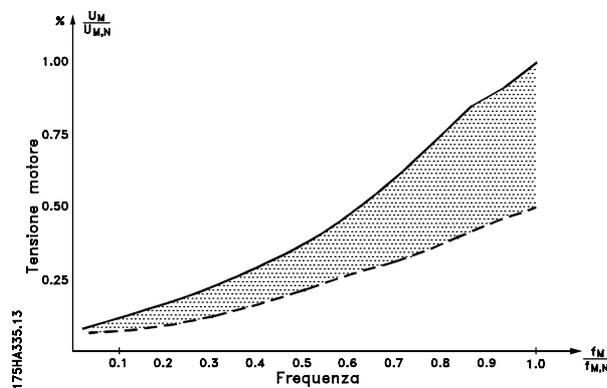
Tensione CA variabile, 0-100% della tensione di alimentazione di rete.

#### 8. Scheda di controllo

Con questa scheda il computer comanda l'inverter che genera gli impulsi sulla base dei quali la tensione CC viene convertita in tensione CA variabile con una frequenza variabile.

## ■ AEO - Ottimizzazione Automatica dell'Energia

Generalmente, le caratteristiche U/f devono essere impostate sulla base dei carichi previsti, a diverse frequenze. Tuttavia, conoscere il carico di un'installazione a una data frequenza è spesso un problema. Grazie alla funzione integrata AEO, il VLT Serie 6000 HVAC consente di risolvere questo problema garantendo un utilizzo ottimale dell'energia. La funzione è disponibile come impostazione di fabbrica su tutti gli apparecchi VLT Serie 6000 HVAC, il che significa che non sarà più necessario regolare il rapporto U/f del convertitore di frequenza per ottenere il massimo risparmio di energia. Con ogni altro convertitore di frequenza, per ottenere un'impostazione corretta è necessario determinare di volta in volta il rapporto tra carico e tensione/frequenza. Con la funzione AEO, invece, non è necessario calcolare o valutare le caratteristiche di sistema dell'impianto, dal momento che ogni unità Danfoss VLT Serie 6000 HVAC garantisce un consumo di energia da parte del motore sempre ottimale e dipendente dal carico. La figura a destra illustra l'intervallo di funzionamento della funzione AEO nell'ambito del quale è possibile ottimizzare i consumi.



Selezionando la AEO nel parametro 101, *Caratteristiche della coppia*, la funzione AEO viene abilitata in maniera permanente. Se si verifica una deviazione rilevante dal rapporto U/f ottimale, il convertitore di frequenza VLT è in grado di autoregolarsi velocemente.

### Vantaggi della funzione AEO

- Ottimizzazione automatica dei consumi energetici
- Compensazione in caso di utilizzo di motori ad elevata potenza
- Adeguamento alle fluttuazioni quotidiane o stagionali
- Risparmio di energia in impianti di ventilazione a volume costante
- Compensazione in caso di intervallo di funzionamento fuori limite
- Riduzione del rumore acustico del motore

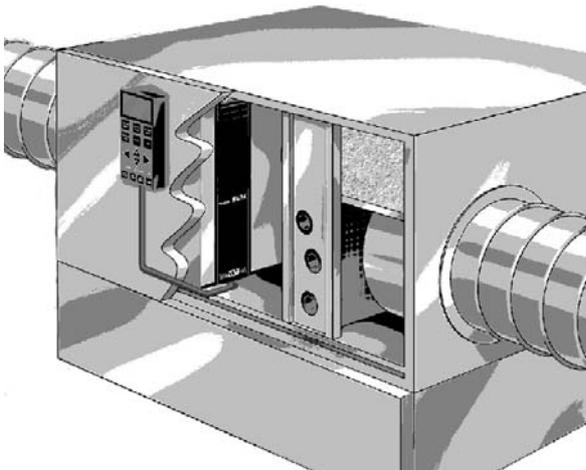
### ■ Esempio applicativo -Controllo della velocità dei ventilatori in un impianto di ventilazione

Un impianto AHU è in grado di distribuire aria all'interno di un edificio intero, oppure limitatamente a una o più zone.

In genere si compone di un ventilatore, di mandata dell'aria, con relativo motore e di un sistema di condutture dotate di filtri. Con un sistema centralizzato di distribuzione dell'aria, si ottiene una maggiore efficienza dell'impianto e un maggiore risparmio di energia.

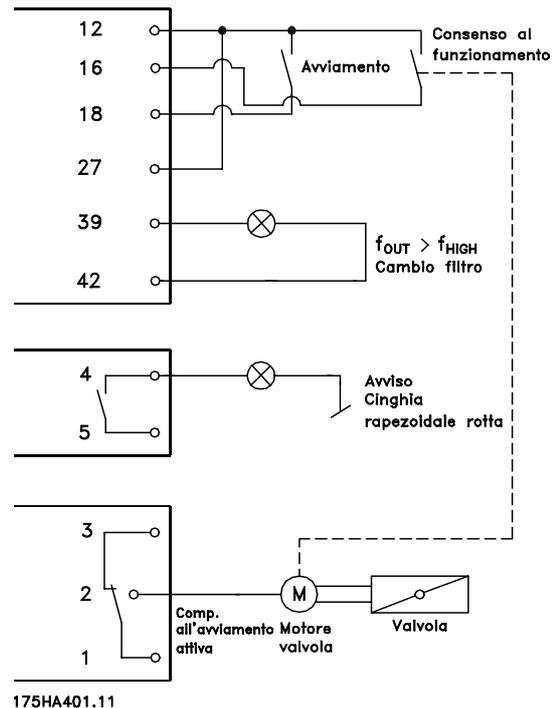
I convertitori di frequenza VLT Serie 6000 HVAC consentono un controllo e un monitoraggio eccellenti garantendo costantemente condizioni ottimali all'interno dell'edificio.

I convertitori di frequenza VLT Serie 6000 HVAC consentono un controllo e un monitoraggio eccellenti garantendo costantemente condizioni ottimali all'interno dell'edificio.



Questo esempio descrive un'applicazione in cui è stata abilitata la funzione *Start+Abilitazione*, che segnala l'eventuale assenza di carico o la necessità di una sostituzione del filtro.

La funzione *Start+Abilitazione* controlla che il convertitore di frequenza VLT non avvii il motore prima dell'apertura della valvola di mandata. Il convertitore di frequenza invia inoltre un messaggio di avviso in caso di rottura della cinghia del ventilatore o di filtro intasato.



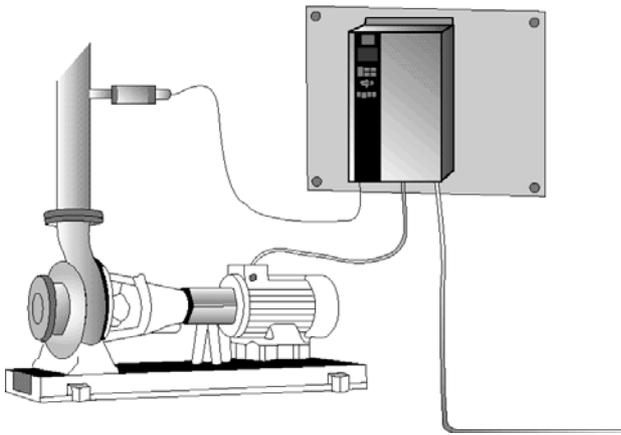
175HA401.11

Impostare i seguenti parametri:

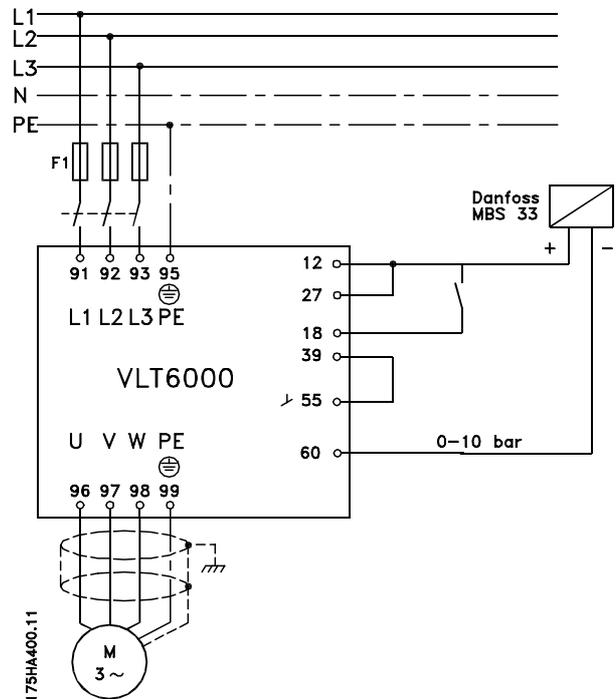
Par. 100	Configurazione	Anello aperto [0]
Par. 221	Segnale: Corrente bassa, $I_{LOW}$	Dipende dall'unità
Par. 224	Segnale: Frequenza alta, $f_{HIGH}$	
Par. 300	Morsetto 16 Ingresso digitale	Start+abilitazione [8]
Par. 302	Morsetto 18 Ingresso digitale	Avviamento [1]
Par. 308	Morsetto 53, tensione ingresso analogico	Riferimento [1]
Par. 309	Morsetto 53, valore min.	0 v
Par. 310	Morsetto 53, valore max.	10 v
Par. 319	Uscita	Frequenza di uscita maggiore di $f_{HIGH}$ par. 224
Par. 323	Relè 01	Start command active [27]
Par. 326	Relè 02	Allarme o preallarme [12]
Par. 409	Function at no load	Preallarme [1]

### ■ Esempio applicativo - Regolazione a pressione costante di un impianto di pompaggio

La richiesta d'acqua degli impianti idrici varia notevolmente nel corso di una giornata. Di notte, il consumo si riduce praticamente a zero mentre al mattino o nel tardo pomeriggio, il consumo è piuttosto elevato. Al fine di mantenere nelle condutture dell'impianto di approvvigionamento una pressione adeguata alla richiesta del momento, alle pompe erogatrici viene applicato un controllo della velocità. L'utilizzo dei convertitori di frequenza consente di ridurre al minimo l'energia utilizzata dalle pompe, ottimizzando al contempo l'approvvigionamento d'acqua agli utenti.



Il VLT 6000 HVAC con il suo regolatore integrato PID assicura un'installazione semplice e rapida. È ad esempio possibile montare un'unità IP 54 su una parete in prossimità della pompa utilizzando i cavi di alimentazione esistenti come alimentazione di rete al convertitore di frequenza. A circa due metri di distanza dalla presa di rete comune derivata dall'impianto idrico, è possibile applicare un trasmettore di pressione Danfoss, tipo MBS 33 da 0 a 10 bar, per ottenere una regolazione ad anello chiuso. L'MBS 33 Danfoss è un trasmettore con tecnica a 2 fili (4-20 mA) che può essere alimentato direttamente dal VLT 6000 HVAC. Il riferimento richiesto (p.es. 5 bar) può essere impostato localmente nel parametro 418 *Riferimento 1*.



Impostare i seguenti parametri:

Par. 100	Configurazione	Anello chiuso [1]
Par. 205	Riferimento massimo	10 bar
Par. 302	Morsetto 18, ingressi digitali	Avviamento [1]
Par. 314	Morsetto 60, tensione di ingresso analogico	Segnale di retroazione [2]
Par. 315	Morsetto 60, conversione in scala min.	4 mA
Par. 316	Morsetto 60, conversione in scala max.	20 mA
Par. 403	Timer in modalità pausa	10 sec.
Par. 404	Frequenza di pausa	15 Hz
Par. 405	Frequenza fine pausa	20 Hz
Par. 406	Riferimento pre-pausa	125%
Par. 413	Retroazione minima	0
Par. 414	Retroazione massima	10 bar
Par. 415	Unità di processo	Bar [16]
Par. 418	Setpoint 1	5 bar
Par. 420	Controllo normale/inverso PID	Normale
Par. 423	Guadagno proporzionale PID	0.5-1.0
Par. 424	Tempo di integrazione PID	3-10
Par. 427	Filtro passa-basso PID	0.5-1.5

### ■ Modalità di incendio



#### NOTA!:

Il convertitore di frequenza è solo un componente del sistema HVAC. Un corretto funzionamento in modalità incendio dipende dalla bontà del progetto e della selezione dei componenti del sistema. I sistemi di ventilazione per applicazioni di sicurezza devono essere sottoposti all'approvazione dell'autorità competente in materia di norme antincendio. **Il mancato arresto del convertitore di frequenza durante il funzionamento in modalità incendio può causare una sovrappressione e danneggiare i componenti, il sistema HVAC e quindi gli smorzatori e i condotti aria. Il convertitore di frequenza stesso può danneggiarsi e provocare danni o incendi. Danfoss A/S non si ritiene assolutamente responsabile di errori, malfunzionamenti, lesioni personali o di qualsiasi altro danno al convertitore di frequenza stesso o ai suoi componenti, ai sistemi HVAC e ai loro componenti o ad altre proprietà dopo che il convertitore di frequenza è stato programmato per funzionare in modalità incendio. In nessun caso Danfoss sarà responsabile nei confronti dell'utente finale o di parti terze per ogni danno o perdita diretti, indiretti o speciali a carico di terze parti se si sono verificati in seguito alla programmazione del convertitore di frequenza in modalità incendio**

La funzione di modalità incendio è tale da garantire che il VLT 6000 può funzionare in modo continuo. Significa che nessun allarme o avviso potrà causare uno scatto e lo scatto bloccato è disabilitato. Questa funzione è utile in caso di incendi o altre emergenze. Il funzionamento è garantito fino alla completa distruzione dei cavi del motore o del convertitore di frequenza stesso. Lampeggia un avviso al superamento di questi limiti. Se l'avviso continua a lampeggiare, anche dopo aver spento e riacceso, contattare il rappresentante locale Danfoss. Segue una tabella con gli allarmi e i cambiamenti di stato del convertitore di frequenza in base al parametro selezionato in 430. Scatto e blocco ([0] nel parametro 430) valgono durante il funzionamento normale. Scatto e ripristino in modalità incendio ([1] o [2] nel parametro 430) implicano un ripristino automatico: non è necessario ripristinare manualmente. Passare a bypass modalità incendio ([3] nel parametro 430) è valido nel caso in cui uno degli allarmi citati causi uno scatto. Al termine del ritardo impostato nel parametro 432 viene impostata l'uscita. L'uscita è programmata tramite i parametri 319, 321, 323 o 326. Se il sistema è dotato di

un'opzione relè, si può impostare l'uscita anche tramite i parametri 700, 703, 706 o 709. Nei parametri 300 e 301 si può selezionare se utilizzare il livello logico alto o basso in caso di attivazione della modalità incendio. Il parametro 430 deve essere diverso da [0] per abilitare la modalità incendio. Per abilitare la modalità incendio l'ingresso 27 deve essere "alto" e non deve essere presente un bit di evoluzione libera nel bus di campo. Per assicurare che l'evoluzione libera non interrompa la modalità incendio selezionare Ingresso digitale [0] nel par. 503. In questo modo la ruota libera tramite bus di campo viene disabilitata.

N.	Descrizione	SCATTO [0]	BLOCCO [0]	FUNZ. INCENDIO Scatto e ripristino [1], [2]	Passare a BYPASS FUNZ. INCENDIO [3]
2	Guasto tensione zero (ERRORE ZERO VIVO)	X			
4	Squilibrio di rete (TENSIONE SBILANCIATA)	x	x		x
7	Sovratensione (SOVRATENSIONE CC)	x			
8	Sottotensione (SOTTOTENSIONE CC)	x			
9	Inverter sovraccarico (TEMPO TERM INVERTER)	x			
10	Motore sovraccarico (TEMPO TERMICA MOTORE)	x			
11	Termistore motore (TERMISTORE MOTORE)	x			
12	Limite di corrente (CORRENTE LIMITE)	x			
13	Sovracorrente (SOVRACORRENTE)	x	x	x	x
14	Guasto di terra (GUASTO A TERRA)	x	x	x	x
15	Guasto modo commutazione (GUASTO INVERTER)	x	x	x	x
16	Cortocircuito (CORTOCIRCUITO)	x	x	x	x
17	Timeout della comunicazione seriale (SERIALE TIMEOUT)	x			
18	Timeout bus HPFB (PROFIBUS TIMEOUT)	x			
22	Guasto auto-adattamento (GUASTO AMA)	x			
29	Temperatura dissipatore troppo elevata (SOVRATEMP. DISSIPAT.)	x	x		x
30	Fase U del motore mancante (MANCA FASE MOTORE U)	x			
31	Fase V del motore mancante (MANCA FASE MOTORE V)	x			
32	Fase W del motore mancante (MANCA FASE MOTORE W)	x			
34	Guasto di comunicazione HPFB (PROFIBUS TIMEOUT)	x			
37	Guasto inverter (GATE DRIVE FAULT)	x	x	x	x
60	Arresto di sicurezza (INTERBLOCCO SICUR)	x			
63	Corrente di uscita bassa<new- line/>(CORRENTE MOT BASSA)	x			
80	Modalità di incendio era attiva (FUNZ. INCENDIO ERA ATTIVA)	x			
99	Guasto non identificato (GUASTO NON IDENTIF.)	x	x		

■ **Marchio CE**  
**Che cos'è il marchio CE?**

Il marchio CE ha lo scopo di evitare problemi tecnici agli scambi commerciali in ambito EFTA e UE. Il marchio

CE introdotto dalla UE è un semplice metodo per indicare se un prodotto è conforme alle corrispondenti direttive UE. Il marchio CE non fornisce indicazioni sulla qualità o sulle specifiche dei prodotti. I convertitori di frequenza sono oggetto di tre direttive UE:

### La direttiva macchine (98/37/CEE)

La direttiva relativa alle macchine, entrata in vigore il 1 gennaio 1995, riguarda tutti i macchinari con parti critiche in movimento. Poiché il loro funzionamento è in larga misura elettrico, i convertitori di frequenza non rientrano nelle competenze della direttiva macchine. Tuttavia, se utilizzati in associazione a una macchina, vengono fornite le relative informazioni di sicurezza mediante una dichiarazione del produttore.

### La direttiva sulla bassa tensione (73/23/CEE)

I convertitori di frequenza devono essere dotati di marchio CE in conformità alla direttiva sulla bassa tensione, entrata in vigore il 1° gennaio 1997. La direttiva concerne tutte le apparecchiature elettriche funzionanti negli intervalli compresi fra 50 - 1000 V CA e 75 - 1500 V CC. Danfoss applica i marchi CE in base alla direttiva e rilascia su richiesta una dichiarazione di conformità.

### La direttiva EMC (89/336/CEE)

La sigla EMC è l'abbreviazione di compatibilità elettromagnetica. La presenza di compatibilità

elettromagnetica significa che l'interferenza reciproca fra diversi componenti e apparecchiature è talmente ridotta da non influire sul loro funzionamento.

La direttiva EMC è entrata in vigore il 1 gennaio 1996. Nel rispetto di tale direttiva, i prodotti Danfoss vengono forniti del marchio CE e, su richiesta, della relativa dichiarazione di conformità. Il manuale contiene istruzioni dettagliate su come eseguire l'installazione in conformità ai requisiti EMC. Viene inoltre specificato a quali norme sono conformi i singoli prodotti Danfoss. Danfoss offre i filtri descritti nelle specifiche e garantisce altri tipi di assistenza utili per ottenere risultati ottimali in conformità alle direttive EMC.

Nella maggior parte dei casi, il convertitore di frequenza viene utilizzato in impianti realizzati da professionisti del settore, come componente complesso inserito in un'applicazione, in un sistema o in un impianto di grandi dimensioni. È importante ricordare che qualsiasi responsabilità relativa alle caratteristiche EMC finali dell'applicazione, del sistema o dell'impianto, è a carico dell'installatore.

NOTA: Gli apparecchi a 550-600 V non recano il marchio CE.

## ■ Software PC e comunicazione seriale

Danfoss offre varie opzioni per la comunicazione seriale. L'uso della comunicazione seriale consente di monitorare, programmare e controllare uno o più convertitori di frequenza da un computer centrale. Tutti i VLT 6000 HVAC sono dotati di serie di una porta RS 485 e di quattro protocolli. I protocolli selezionabili nel parametro 500 *Protocolli* sono:

- Protocollo FC
- Controlli Metasys N2 Johnson
- Landis/Staefa Apogee FLN
- Modbus RTU

Una scheda bus opzionale consente una velocità di trasmissione superiore rispetto a quella della porta RS 485. Inoltre è possibile collegare al bus un numero maggiore di unità e usare mezzi trasmissivi alternativi. Le schede opzionali di comunicazione fornite da Danfoss sono:

- Profibus
- LonWorks
- DeviceNet

Le informazioni relative all'installazione delle varie opzioni non sono incluse in questo manuale.

La porta RS 485 abilita la comunicazione ad esempio con un PC. A tale proposito è disponibile un programma per l'ambiente Windows™ denominato *MCT 10*. Può essere utilizzato per monitorare, programmare e controllare una o più unità VLT 6000 HVAC. Per ulteriori informazioni, consultare la *Guida alla progettazione* per VLT 6000 HVAC oppure contattare la Danfoss.

## 500-566 Comunicazione seriale



### NOTA!:

Le informazioni relative all'uso dell'interfaccia seriale RS 485 non sono incluse in questo manuale. Per ulteriori informazioni, consultare la *Guida alla progettazione* per VLT 6000 HVAC oppure contattare la Danfoss.

■ **Disimballaggio e ordinazione di un convertitore di frequenza VLT**

Per accertarsi che il convertitore di frequenza VLT ricevuto e le opzioni integrate siano quelle ordinate, è opportuno consultare la seguente tabella.

---

■ **Stringa di codifica per l'ordinazione**

In base all'ordine effettuato, al convertitore di frequenza viene assegnato un numero di ordinazione, riportato sulla targa dell'apparecchio. Il numero sarà simile al seguente:

**VLT-6008-H-T4-B20-R3-DL-F10-A00-C0**

Ciò significa che il convertitore di frequenza ordinato è un VLT 6008 con una tensione di alimentazione trifase di 380-460 V (**T4**) in versione Bookstyle, protezione IP 20 (**B20**). La variante hardware dispone di un filtro RFI integrato, classi A e B (**R3**). Il convertitore di frequenza è dotato di un'unità display (**DL**) con una scheda opzionale PROFIBUS (**F10**). Nessuna scheda opzionale (A00) e nessun rivestimento conforme (C0). Il carattere n. 8 (**H**) indica il campo di applicazione dell'apparecchio: **H** = HVAC.

Questa protezione disponibile solo per i VLT Serie 6000 HVAC di maggiore potenza. Si raccomanda l'installazione in armadio standard.

IP 20 Bookstyle: Questa protezione è concepita per l'installazione in un armadio. Occupa uno spazio minimo e consente l'inserimento affiancato senza la necessità di apparecchiature di raffreddamento supplementari.

IP 20/NEMA 1: Questa protezione viene usata come protezione standard per i VLT 6000 HVAC. È l'ideale per l'installazione in un armadio in zone che richiedono un elevato grado di protezione. Questa protezione consente anche l'installazione affiancata.

IP 54: Questa protezione può essere installata direttamente a parete. Non sono necessari armadi. Le unità IP 54 consentono anche l'installazione affiancata.

Varianti hardware

Le unità della serie sono disponibili nelle seguenti varianti hardware:

- ST: Apparecchio standard con o senza quadro di comando. Senza morsetti CC, fatta eccezione per VLT 6042-6062, 200-240 V  
VLT 6016-6275, 525-600 V
- SL: Apparecchio standard con morsetti CC.
- EX: Apparecchio esteso per i VLT del tipo 6152-6550 con quadro di comando, morsetti CC, collegamento dell'alimentazione 24 VCC esterna per il backup della scheda di controllo.
- DX: Apparecchio esteso per i VLT del tipo 6152-6550 con quadro di comando, morsetti CC, fusibili di rete incorporati e sezionatore, e collegamento dell'alimentazione 24 VCC esterna per il backup della scheda di controllo.
- PF: Apparecchio standard per i VLT del tipo 6152-6352 con alimentazione a 24 VCC per il backup della scheda di controllo. No DC terminals.
- PS: Apparecchio standard per i VLT del tipo 6152-6352 con alimentazione a 24VCC per il backup della scheda di controllo. No DC terminals.
- PD: Apparecchio standard per i VLT 6152-6352 con un'alimentazione a 24 V CC per il backup della scheda di controllo, fusibili di rete incorporati e sezionatore. No DC terminals.

Filtro RFI

Gli apparecchi Bookstyle sono sempre dotati di un filtro RFI integrato, conforme alla norma EN 55011-1B con un cavo motore schermato da 20 m e alla norma EN 55011-1A con un cavo motore schermato da 150 m. Gli apparecchi con una tensione di alimentazione di 240 V e una potenza motore fino a 3,0 kW inclusi (VLT 6005) e gli apparecchi con una tensione di alimentazione di 380-460 V e una potenza motore fino a 7,5 kW (VLT 6011) sono sempre provvisti di un filtro integrato di classe 1A e 1B. Gli apparecchi con una potenza motore superiore a quelle indicate (3,0 e 7,5 kW, rispettivamente) possono essere ordinati con o senza un filtro RFI. I filtri RFI non sono disponibili per gli apparecchi a 525-600 V.

### Quadro di comando (tastierino e display)

Tutti i VLT, ad eccezione degli apparecchi IP 54, possono essere ordinati con o senza quadro di comando. Gli apparecchi IP 54 sono sempre *dotati di* quadro di comando.

All types of units in the programme are available with built-in application options including a relay card with four relays or a cascade controller card.

### Rivestimento conforme

Tutti i tipi di apparecchio in programma sono disponibili con scheda di circuito stampato con o senza rivestimento conforme.

**200-240 V**

<b>Codice</b>	<b>T2</b>	<b>C00</b>	<b>B20</b>	<b>C20</b>	<b>CN1</b>	<b>C54</b>	<b>ST</b>	<b>SL</b>	<b>R0</b>	<b>R1</b>	<b>R3</b>
Posizione nella stringa	9-10	11-13	11-13	11-13	11-13	11-13	14-15	14-15	16-17	16-17	16-17
1,1 kW/1,5 HP	6002		X	X		X	X				X
1,5 kW/2,0 HP	6003		X	X		X	X				X
2,2 kW/3,0 HP	6004		X	X		X	X				X
3,0 kW/4,0 HP	6005		X	X		X	X				X
4,0 kW/5,0 HP	6006			X		X	X	X	X		X
5,5 kW/7,5 HP	6008			X		X	X	X	X		X
7,5 kW/10 HP	6011			X		X	X	X	X		X
11 kW/15 HP	6016			X		X	X	X	X		X
15 kW/20 HP	6022			X		X	X	X	X		X
18,5 kW/25 HP	6027			X		X	X	X	X		X
22 kW/30 HP	6032			X		X	X	X	X		X
30 kW/40 HP	6042	X			X	X	X		X	X	
37 kW/50 HP	6052	X			X	X	X		X	X	
45 kW/60 HP	6062	X			X	X	X		X	X	

**380-460 V**

<b>Codice</b>	<b>T4</b>	<b>C00</b>	<b>B20</b>	<b>C20</b>	<b>CN1</b>	<b>C54</b>	<b>ST</b>	<b>SL</b>	<b>EX</b>	<b>DX</b>	<b>PS</b>	<b>PD</b>	<b>PF</b>	<b>R0</b>	<b>R1</b>	<b>R3</b>
Posizione nella stringa	9-10	11-13	11-13	11-13	11-13	11-13	14-15	14-15	14-15	14-15	14-15	14-15	14-15	16-17	16-17	16-17
1,1 kW/1,5 HP	6002		X	X		X	X									X
1,5 kW/2,0 HP	6003		X	X		X	X									X
2,2 kW/3,0 HP	6004		X	X		X	X									X
3,0 kW/4,0 HP	6005		X	X		X	X									X
4,0 kW/5,0 HP	6006		X	X		X	X									X
5,5 kW/7,5 HP	6008		X	X		X	X									X
7,5 kW/10 HP	6011		X	X		X	X									X
11 kW/15 HP	6016			X		X	X	X						X		X
15 kW/20 HP	6022			X		X	X	X						X		X
18,5 kW/25 HP	6027			X		X	X	X						X		X
22 kW/30 HP	6032			X		X	X	X						X		X
30 kW/40 HP	6042			X		X	X	X						X		X
37 kW/50 HP	6052			X		X	X	X						X		X
45 kW/60 HP	6062			X		X	X	X						X		X
55 kW/75 HP	6072			X		X	X	X						X		X
75 kW/100 HP	6102			X		X	X	X						X		X
90 kW/125 HP	6122			X		X	X	X						X		X
110 kW/150 HP	6152	X			X	X	X		X	X	X	X	X	X	X	
132 kW/200 HP	6172	X			X	X	X		X	X	X	X	X	X	X	
160 kW/250 HP	6222	X			X	X	X		X	X	X	X	X	X	X	
200 kW/300 HP	6272	X			X	X	X		X	X	X	X	X	X	X	
250 kW/350 HP	6352	X			X	X	X		X	X	X	X	X	X	X	
315 kW/450 HP	6400	(X)			X	X			X	(X)				X	X	
355 kW/500 HP	6500	(X)			X	X			X	(X)				X	X	
400 kW/600 HP	6550	(X)			X	X			X	(X)				X	X	

(X): Il contenitore Compact con livello di protezione IP 00 non è disponibile con DX

**Tensione**

T2: 200-240 VAC

T4: 380-460 VAC

**Contenitore**

C00: Compact IP 00

B20: Bookstyle IP 20

C20: Compact IP 20

CN1: Compact NEMA 1

C54: Compact IP 54

**Variante hardware**

ST: Standard

SL: Standard con morsetti CC

EX: Versione estesa con alimentazione a 24 V e morsetti CC

DX: Versione estesa con alimentazione a 24 V, morsetti CC, sezionatore e fusibile

PS: Standard con alimentazione a 24 V

PD: Standard con alimentazione 24 V, fusibile e sezionatore

PF: Standard con alimentazione 24 V e fusibile

**Filtro RFI**

R0: Senza filtro

R1: Filtro classe A1

R3: Filtro classe A1 e B


**NOTA!:**

NEMA 1 supera il livello di protezione IP 20

**525-600 V**

Codice	T6	C00	C20	CN1	ST	R0
Posizione nella stringa	9-10	11-13	11-13	11-13	14-15	16-17
1,1 kW/1,5 HP	6002		X	X	X	X
1,5 kW/2,0 HP	6003		X	X	X	X
2,2 kW/3,0 HP	6004		X	X	X	X
3,0 kW/4,0 HP	6005		X	X	X	X
4,0 kW/5,0 HP	6006		X	X	X	X
5,5 kW/7,5 HP	6008		X	X	X	X
7,5 kW/10 HP	6011		X	X	X	X
11 kW/15 HP	6016			X	X	X
15 kW/20 HP	6022			X	X	X
18,5 kW/25 HP	6027			X	X	X
22 kW/30 HP	6032			X	X	X
30 kW/40 HP	6042			X	X	X
37 kW/50 HP	6052			X	X	X
45 kW/60 HP	6062			X	X	X
55 kW/75 HP	6072			X	X	X
75 kW/100 HP	6100	X		X	X	X
90 kW/125 HP	6125	X		X	X	X
110 kW/150 HP	6150	X		X	X	X
132 kW/200 HP	6175	X		X	X	X
160 kW/250 HP	6225	X		X	X	X
200 kW/300 HP	6275	X		X	X	X

Introduzione al HVAC

T6: 525-600 VAC  
 C00: Compact IP 20  
 C20: Compact IP 20

CN1: Compact NEMA 1  
 ST: Standard  
 R0: Senza filtro

- 1) Non disponibile con il contenitore compact con livello di protezione IP 54
- 2) Non disponibile con l'opzione fieldbus (Fxx)
- 3) Non disponibile per dimensioni di potenza da 6400 a 6550


**NOTA!:**

NEMA 1 supera il livello di protezione IP 20

**Selezione opzionale, 200-600 V**

<b>Display</b>	Posizione: 18-19
D0 <sup>1)</sup>	Senza LCP
DL	Con LCP
<b>Opzione fieldbus</b>	Posizione: 20-22
F00	Nessuna opzione
F10	Profibus DP V1
F13	Profibus FMS
F30	DeviceNet
F40	LonWorks, topologia libera
F41	LonWorks, 78 kBps
F42	LonWorks, 1,25 MBps
<b>Opzione applicativa</b>	Posizione: 23-25
A00	Nessuna opzione
A31 <sup>2)</sup>	Scheda relè a 4 relè
A32	Regolatore in cascata
A40	Orologio in tempo reale
<b>Rivestimento</b>	Posizione: 26-27
C0 <sup>3)</sup>	Nessun rivestimento
C1	Con rivestimento

### Modulo d'ordine

VLT 6		H	T			R	D	F	A	C
Potenza p.es. 6008										
6002	Campo di applicazione	H								
6003										
6004	Tensione di alimentazione	T2								
6005		T4								
6006		T6								
6008										
6011	Protezione	B20								
6016		C00								
6022		C20								
6027		C54								
6032		CN1								
6042										
6052										
6062										
6072	Variante hardware	ST								
6102		SL								
6122		PS								
6152		PD								
6172		PF								
6222		EX								
6272		DX								
6352										
6400	Filtro RFI	R0								
6500		R1								
6550		R3								
	Tastierino di controllo (LCP)	DO								
		DL								
N.di apparecchi di questo tipo										
Da consegnare entro										
Ordinato da:										
Data:										
Fare una copia dei moduli d'ordine. Compilare i moduli e inviarli via posta o fax al più vicino ufficio locale dell'or- ganizzazione di vendita Danfoss.										
Scheda opzionale fieldbus										
	F00									
	F10									
	F13									
	F30									
	F40									
	F41									
	F42									
Scheda opzionale applicazioni										
	A00									
	A31									
	A32									
	A40									
Rivestimento conforme										
	C0									
	C1									

175ZA895.14

**■ Dati tecnici generali**

## Alimentazione di rete (L1, L2, L3):

Tensione di alimentazione apparecchi 200-240 V .....	3 x 200/208/220/230/240 V ±10%
Tensione di alimentazione apparecchi 380-460 V .....	3 x 380/400/415/440/460 V ±10%
Tensione di alimentazione apparecchi 525-600 V .....	3 x 525/550/575/600 V ±10%
Frequenza di alimentazione .....	48-62 Hz ± 1%
Sbilanciamento max. della tensione di alimentazione .....	± 3%
VLT 6002-6011, 380-460 V e 525-600 V e VLT 6002-6005, 200-240 V .....	±2.0% della tensione di alimentazione nominale
VLT 6016-6072, 380-460 V e 525-600 V e VLT 6006-6032, 200-240 V .....	±1.5% della tensione di alimentazione nominale
VLT 6102-6550, 380-460 V e VLT 6042-6062, 200-240 V .....	±3.0% della tensione di alimentazione nominale
VLT 6100-6275, 525-600 V .....	±3% della tensione di alimentazione nominale
Fattore di potenza reale ( $\lambda$ ) .....	0.90 al carico nominale
Fattore di dislocazione di potenza ( $\cos \varphi$ ) .....	più prossimo all'unità (>0.98)
N. di commutazioni sull'ingresso di alimentazione L1, L2, L3 .....	ca. 1 volta/2 min.
Massima corrente di corto circuito .....	100 kA

## Dati di potenza dei VLT (U, V, W):

Tensione di uscita .....	0-100% della tensione di rete
Frequenza di uscita:	
Frequenza di uscita 6002-6032, 200-240V .....	0-120 Hz, 0-1000 Hz
Frequenza di uscita 6042-6062, 200-240V .....	0-120 Hz, 0-450 Hz
Frequenza di uscita 6002-6062, 380-460V .....	0-120 Hz, 0-1000 Hz
Frequenza di uscita 6072-6550, 380-460V .....	0-120 Hz, 0-450 Hz
Frequenza di uscita 6002-6016, 525-600V .....	0-120 Hz, 0-1000 Hz
Frequenza di uscita 6022-6062, 525-600V .....	0-120 Hz, 0-450 Hz
Frequenza di uscita 6072-6275, 525-600V .....	0-120 Hz, 0-450 Hz
Tensione nominale del motore, apparecchi da 200-240 V .....	200/208/220/230/240 V
Tensione nominale del motore, apparecchi da 380-460 V .....	380/400/415/440/460 V
Tensione nominale del motore, apparecchi da 525-600 V .....	525/550/575 V
Frequenza nominale del motore .....	50/60 Hz
Commutazione sull'uscita .....	Illimitata
Tempi di rampa .....	1 - 3600 sec.

## Caratteristiche di coppia:

Coppia di avviamento .....	130% per 1 min.
Coppia di avviamento (parametro 110 <i>Coppia di spunto elevata</i> ) .....	Coppia max: 160% per 0,5 s.
Coppia di accelerazione .....	100%
Coppia di sovraccarico .....	110%

## Scheda di comando, ingressi digitali:

Numero degli ingressi digitali programmabili .....	8
N. morsetti .....	16, 17, 18, 19, 27, 29, 32, 33
Livello di tensione .....	0-24 V CC (logiche positive PNP)
Livello di tensione, 0 logico .....	< 5 V DC
Livello di tensione, 1 logico .....	>10 V DC
Tensione massima sull'ingresso .....	28 V DC
Resistenza all'ingresso, $R_i$ .....	2 k $\Omega$
Tempo di scansione per ingresso .....	3 m/s.

*Isolamento galvanico affidabile: Tutti gli ingressi digitali sono isolati galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV). Inoltre, gli ingressi digitali possono essere isolati dagli altri morsetti sulla scheda di comando collegando un'alimentazione 24 V CC esterna e aprendo lo switch 4. Vedere Switch 1-4.*

Scheda di comando, ingressi analogici:

---

Numero degli ingressi di tensione analogici/ingressi termistore programmabili .....	2
N. morsetti .....	53, 54
Livello di tensione .....	0 - 10 V DC (scalabile)
Resistenza all'ingresso, $R_i$ .....	ca. 10 k
Numero degli ingressi di corrente analogici programmabili .....	1
N. morsetto, messa a terra .....	55
Intervallo di corrente .....	0/4 - 20 mA (scalabile)
Resistenza all'ingresso, $R_i$ .....	200 $\Omega$
Risoluzione .....	10 bit + segno
Precisione sull'ingresso .....	Errore max: 1% dell'intera scala
Tempo di scansione per ingresso .....	3 m/s.

*Isolamento galvanico affidabile: Tutti gli ingressi analogici sono isolati galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV) nonché dagli altri morsetti ad alta tensione.*

Scheda di comando, ingresso impulsi:

---

N. di ingressi impulsi programmabili .....	3
N. morsetti .....	17, 29, 33
Frequenza massima sul morsetto 17 .....	5 kHz
Frequenza massima sui morsetti 29, 33 .....	20 kHz (collettore aperto PNP)
Frequenza massima sui morsetti 29, 33 .....	65 kHz (Push-pull)
Livello di tensione .....	0-24 V CC (logiche positive PNP)
Livello di tensione, '0' logico .....	< 5 V DC
Livello di tensione, '1' logico .....	>10 V DC
Tensione massima sull'ingresso .....	28 V DC
Resistenza all'ingresso, $R_i$ .....	2 k $\Omega$
Tempo di scansione per ingresso .....	3 m/s.
Risoluzione .....	bit + segno
Precisione (100-1 kHz), morsetti 17, 29, 33 .....	Errore max: 0,5% dell'intera scala
Precisione (1-5 kHz), morsetto 17 .....	Errore max: 0,1% dell'intera scala
Precisione (1-65 kHz), morsetti 29, 33 .....	Errore max: 0,1% dell'intera scala

*Isolamento galvanico affidabile: Tutti gli ingressi impulsi sono isolati galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV). Inoltre, gli ingressi impulsi possono essere isolati dagli altri morsetti sulla scheda di comando collegando un'alimentazione 24 V CC esterna e aprendo lo switch 4. Vedere Switch 1-4.*

Scheda di comando, uscite digitali / impulsi e analogiche:

---

N. di uscite digitali e analogiche programmabili .....	2
N. morsetti .....	42, 45
Livello di tensione sull'uscita digitale/impulsi .....	0 - 24 V DC
Carico minimo sul frame (morsetto 39) sull'uscita digitale/impulsi .....	600 $\Omega$
Intervalli di frequenza (uscita digitale usata come uscita impulsi) .....	0-32 kHz
Intervallo di corrente sull'uscita analogica .....	0/4 - 20 mA
Carico massimo sul frame (morsetto 39) sull'uscita analogica .....	500 $\Omega$
Precisione dell'uscita analogica .....	Errore max: 1,5% dell'intera scala
Risoluzione sull'uscita analogica. ....	8 bit

*Isolamento galvanico affidabile: Tutte le uscite digitali e analogiche sono isolate galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV) nonché dagli altri morsetti ad alta tensione.*

Scheda di comando, alimentazione 24 V CC:

---

N. morsetti .....	12, 13
-------------------	--------

---

Carico max ..... 200 mA  
 N. morsetti, messa a terra ..... 20, 39  
*Isolamento galvanico affidabile: L'alimentazione 24 V CC è isolata galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV) ma ha lo stesso potenziale delle uscite analogiche.*

Scheda di comando, comunicazione seriale RS 485:

N. morsetti ..... 68 (TX+, RX+), 69 (TX-, RX-)  
*Isolamento galvanico affidabile: Isolamento galvanico totale (PELV).*

Uscite a relè:

N. di uscite a relè programmabili ..... 2  
 N. morsetti, scheda di controllo ..... 4-5 (chiusura)  
 Carico max morsetti (CA) su 4-5, scheda di controllo ..... 50 V CA, 1 A, 60 VA  
 Carico max morsetti (CC-1 (IEC 947)) su 4-5, scheda di controllo ..... 75 V CC, 1 A, 30 W  
 Carico max morsetti (CC-1) su 4-5, scheda di controllo per applicazioni UL/cUL . 30 V CA, 1 A / 42,5 V CC, 1 A  
 N. morsetti, scheda di alimentazione e scheda relè ..... 1-3 (apertura), 1-2 (chiusura)  
 Carico max morsetti (CA) su 1-3, 1-2, scheda di potenza ..... 240 V CA, 2 A, 60 VA  
 Carico max morsetti CC-1 (IEC 947) su 1-3, 1-2, scheda di potenza e scheda relè ..... 50 V DC, 2 A  
 Carico min morsetti su 1-3, 1-2, scheda di potenza ..... 24 V CC 10 mA, 24 V CA, 100 mA

Alimentazione 24 Volt CC esterna (disponibile solo con i VLT 6152-6550, 380-460 V):

N. morsetti. .... 35, 36  
 Intervallo di tensione ..... 24 V CC  $\pm 15\%$  (max. 37 V CC per 10 s.)  
 Ondulazione tensione max ..... 2 V CC  
 Consumo energetico ..... 15 W - 50 W (50 W all'avviamento, 20 ms.)  
 Prefusibile min ..... 6 Amp  
*Isolamento galvanico affidabile: Isolamento galvanico totale se l'alimentazione 24 V CC esterna è anche del tipo PELV.*

Lunghezze e sezioni dei cavi:

Lunghezza max. cavo motore, cavo schermato ..... 150 m  
 Lunghezza max. cavo motore, cavo non schermato ..... 300 m  
 Lunghezza max cavo motore, cavo schermato VLT 6011 380-460 V ..... 100 m  
 Lunghezza max. cavo motore, cavo schermato VLT 6011 525-600 V ..... 50 m  
 Lunghezza max. cavo bus CC, cavo schermato ..... 25 m dal convertitore di frequenza alla barra CC.

*Sezione max. dei cavi al motore, vedere sezione successiva*

Sezione max. per l'alimentazione 24 V CC esterna ..... 2,5 mm<sup>2</sup> /12 AWG  
 Sezione max. per i cavi di comando ..... 1,5 mm<sup>2</sup> /16 AWG  
 Sezione max. dei cavi di comunicazione seriale ..... 1,5 mm<sup>2</sup> /16 AWG

*Per la conformità allo standard UL/cUL è necessario utilizzare cavi appartenenti alla classe di temperatura 60/75°C. (VLT 6002 - 6072 380 - 460 V, 525-600 V e VLT 6002 - 6032 200 - 240 V).*

*Per la conformità allo standard UL/cUL è necessario utilizzare cavi appartenenti alla classe di temperatura 75°C (VLT 6042 - 6062 200 - 240 V, VLT 6102 - 6550 380 - 460 V, VLT 6100 - 6275 525 - 600 V).*

*I connettori vanno utilizzati sia per i cavi in rame che per i cavi in alluminio, a meno che non diversamente specificato.*

Caratteristiche di comando:

Campo di frequenza ..... 0 - 1000 Hz  
 Risoluzione sulla frequenza di uscita .....  $\pm 0.003$  Hz  
 Tempo di risposta del sistema ..... 3 ms  
 Velocità, intervallo di comando (anello aperto) ..... 1:100 della velocità di sincronizzazione  
 Velocità, precisione (anello aperto) ..... < 1500 giri/min: errore max  $\pm 7,5$  giri/min  
 >1500 giri/min: errore max  $\pm 0,5\%$  della velocità corrente  
 Processo, precisione (anello chiuso) ..... < 1500 giri/min: errore max  $\pm 1,5$  giri/min  
 >1500 giri/min: errore max  $\pm 0,1\%$  della velocità corrente

Tutte le caratteristiche di comando si basano su un motore asincrono a 4 poli.

Precisione della visualizzazione su display (parametri 009-012 Visualizzazione su display): *Display readout* ):

Corrente motore [5], 0-140% del carico ..... Errore max:  $\pm 2,0\%$  della corrente d'uscita nominale  
 Potenza kW [6], Potenza HP [7], 0-90% del carico ..... Errore max:  $\pm 5,0\%$  della potenza d'uscita nominale

Parti esterne:

Protezione ..... IP 00, IP 20, IP 21/NEMA 1, IP 54  
 Test di vibrazione ..... 0,7 g valore eff. 18-1000 Hz casualm. 3 direzioni per 2 ore (IEC 68-2-34/35/36)  
 Umidità relativa massima ..... 93 % + 2 %, -3 % (IEC 68-2-3) in magazzino/durante il trasporto  
 Umidità relativa massima ..... 95 % non condensing (IEC 721-3-3; class 3K3) for operation  
 Ambiente aggressivo (IEC 721-3-3) ..... Classe senza rivestimento 3C2  
 Ambiente aggressivo (IEC 721-3-3) ..... Classe con rivestimento 3C3  
 Temperatura ambiente VLT 6002-6005 200-240 V, 6002-6011 380-460 V, 6002-6011 525-600 V Bookstyle, IP 20 ..... Max. 45°C (media nelle 24 ore max 40°C)  
 Temperatura ambiente, VLT 6006-6062 200-240 V, 6016-6550 380-460 V, 6016-6275 525-600 V IP 00, IP 20 ..... Max 40°C (media nelle 24 ore max. 35°C)  
 Temperatura ambiente, VLT 6002-6062 200-240 V, 6002-6550 380-460 V, IP 54 ..... Max 40°C (media nelle 24 ore max. 35°C)  
 Temperatura ambiente minima a pieno funzionamento ..... 0°C  
 Temperatura ambiente minima a prestazioni ridotte ..... -10°C  
 Temperatura durante l'immagazzinamento/trasporto ..... -25 - +65/70°C  
 Altezza massima al di sopra del livello del mare ..... 1000 m  
 Standard EMC applicati, Emissioni ..... EN 61000-6-3/4, EN 61800-3, EN 55011, EN 55014  
 Standard EMC applicati, Immunità ..... EN 50082-2, EN 61000-4-2, IEC 1000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, ENV 50204, EN 61000-4-6, VDE 0160/1990.12



**NOTA!:**

Gli apparecchi VLT 6002-6275, 525-600 V non sono conformi alle direttive EMC o PELV sulla bassa tensione.

Protezione dei VLT 6000 HVAC

---

- Protezione termica elettronica del motore contro il sovraccarico.
- Il monitoraggio della temperatura del dissipatore di calore garantisce il disinserimento del convertitore di frequenza se la temperatura raggiunge i 90 °C per i livelli di protezione IP 00, IP 20 e Nema 1. Con la protezione IP 54, la temperatura di disinserimento è di 80 °C. Il ripristino da una condizione di sovratemperatura può avvenire solo quando la temperatura del dissipatore di calore è scesa sotto i 60 °C.

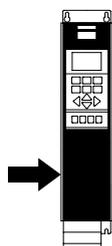
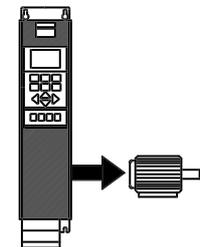
Per le unità menzionate in basso, i limiti sono i seguenti:

- VLT 6152, 380-460 V, si disinserisce a 75 °C e può essere ripristinato se la temperatura è inferiore ai 60 °C.
- VLT 6172, 380-460 V, si disinserisce a 80 °C e può essere ripristinato se la temperatura è inferiore ai 60 °C.
- VLT 6222, 380-460 V, si disinserisce a 95 °C e può essere ripristinato se la temperatura è inferiore ai 65 °C.
- VLT 6272, 380-460 V, si disinserisce a 95 °C e può essere ripristinato se la temperatura è inferiore ai 65 °C.
- VLT 6352, 380-460 V, si disinserisce a 105 °C e può essere ripristinato se la temperatura è inferiore ai 75 °C.

- Il convertitore di frequenza è protetto contro il corto circuito ai morsetti del motore U, V, W.
- Il convertitore di frequenza è protetto dai guasti di terra ai morsetti del motore U, V, W.
- Il monitoraggio della tensione sul circuito intermedio consente di disinserire il convertitore di frequenza se tale tensione diventa troppo elevata o troppo bassa.
- In mancanza di una fase del motore, il convertitore di frequenza sarà disinserito.
- In caso di un guasto di rete, il convertitore di frequenza è in grado di effettuare una fermata in rampa controllata.
- Se manca una fase di rete, il convertitore di frequenza si disinserisce o riduce le sue prestazioni nel momento in cui il motore viene messo sotto carico.

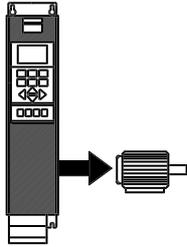
### ■ Dati tecnici, alimentazione di rete 3 x 200-240V

Conformità alle norme internazionali	Tipo di VLT	6002	6003	6004	6005	6006	6008	6011
Corrente di uscita <sup>4)</sup>	$I_{VLT,N}$ [A]	6.6	7.5	10.6	12.5	16.7	24.2	30.8
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A]	7.3	8.3	11.7	13.8	18.4	26.6	33.9
Potenza sviluppata (240 V)	$S_{VLT,N}$ [kVA]	2.7	3.1	4.4	5.2	6.9	10.1	12.8
Potenza all'albero tipica	$P_{VLT,N}$ [kW]	1.1	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5
Potenza all'albero tipica	$P_{VLT,N}$ [HP]	1.5	2	3	4	5	7.5	10
Sezione massima del cavo al motore e bus CC	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG]	4/10	4/10	4/10	4/10	10/8	16/6	16/6
Corrente d'ingresso max (200 V) (valore efficace) <sub>L,N</sub> [A]		6.0	7.0	10.0	12.0	16.0	23.0	30.0
Sezione trasversale max del cavo	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2)</sup>	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	16/6	16/6
Prefusibili max	[-]/UL <sup>1)</sup> [A]	16/10	16/15	25/20	25/25	35/30	50	60
Contattore di rete	[Tipo Danfoss]	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6	CI 9	CI 16
Rendimento <sup>3)</sup>		0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	0.95
Peso IP 20	[kg]	7	7	9	9	23	23	23
Peso IP 54	[kg]	11.5	11.5	13.5	13.5	35	35	38
Perdita con carico max. [W] totale	Protezione	76	95	126	172	194	426	545
	Tipo di VLT	IP 20/IP 54						



1. Per informazioni sul tipo di fusibile, consultare la sezione *Fusibili*
2. American Wire Gauge.
3. Misurato mediante cavi motore schermati di 30 m a carico e frequenza nominali.
4. I livelli attuali rispettano le norme UL per 208-240 V.

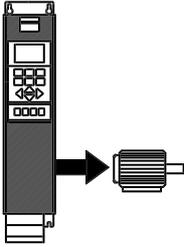
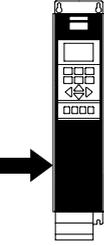
### ■ Dati tecnici, alimentazione di rete 3x200-240V

Conformità alle norme internazionali	Tipo di VLT	6016	6022	6027	6032	6042	6052	6062
 Corrente di uscita <sup>4)</sup>	$I_{VLT,N}$ [A] (200-230 V)	46.2	59.4	74.8	88.0	115	143	170
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (200-230 V)	50.6	65.3	82.3	96.8	127	158	187
	$I_{VLT,N}[A]$ (240 V)	46.0	59.4	74.8	88.0	104	130	154
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (240 V)	50.6	65.3	82.3	96.8	115	143	170
Potenza in uscita	$S_{VLT,N}$ [kVA] (240 V)	19.1	24.7	31.1	36.6	41.0	52.0	61.0
Potenza all'albero tipica	$P_{VLT,N}$ [kW]	11	15	18.5	22	30	37	45
Potenza all'albero tipica	$P_{VLT,N}$ [HP]	15	20	25	30	40	50	60
Sezione massima del cavo al motore e al bus CC [mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 5)</sup>	Rame	16/6	35/2	35/2	50/0	70/1/0	95/3/0	120/4/0
	Alluminio <sup>6)</sup>	16/6	35/2	35/2	50/0	95/3/0 <sup>5)</sup>	90/250 mcm <sup>5)</sup>	120/300 mcm <sup>5)</sup>
Sezione del cavo min. al motore e al bus CC [mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2)</sup>		10/8	10/8	10/8	16/6	10/8	10/8	10/8
Corrente d'ingresso max (200 V) (valore efficace) $I_{L,N}[A]$		46.0	59.2	74.8	88.0	101.3	126.6	149.9
Sezione trasversale max del cavo [mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 5)</sup>	Rame	16/6	35/2	35/2	50/0	70/1/0	95/3/0	120/4/0
	Alluminio <sup>6)</sup>	16/6	35/2	35/2	50/0	95/3/0 <sup>5)</sup>	90/250 mcm <sup>5)</sup>	120/300 mcm <sup>5)</sup>
Prefusibili max [-]/UL <sup>1)</sup> [A]		60	80	125	125	150	200	250
Contattore di rete [Tipo Danfoss] [valore CA]		CI 32 AC-1	CI 32 AC-1	CI 37 AC-1	CI 61 AC-1	CI 85 AC-1	CI 85	CI 141
Rendimento <sup>3)</sup>		0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	0.95	0.95
Peso IP 00 [kg]		-	-	-	-	90	90	90
Peso IP 20/NEMA 1 [kg]		23	30	30	48	101	101	101
Peso IP 54 [kg]		38	49	50	55	104	104	104
Perdita con carico max. [W]		545	783	1042	1243	1089	1361	1613
Protezione		IP 00/IP 20/NEMA 1/IP 54						

Installazione

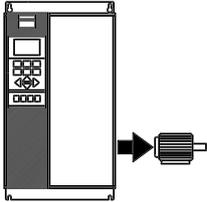
1. Per informazioni sul tipo di fusibile, consultare la sezione *Fusibili*
2. American Wire Gauge.
3. Misurato mediante cavi motore schermati di 30 m a carico e frequenza nominali.
4. I livelli attuali rispettano le norme UL per 208-240 V.
5. Perno di collegamento 1 x M8 / 2 x M8.
6. I cavi in alluminio con sezione trasversale superiore ai 35 mm<sup>2</sup> vanno collegati utilizzando un connettore Al-Cu.

**■ Dati tecnici, alimentazione di rete 3 x 380-460 V**

Conformità alle norme internazionali	Tipo di VLT	6002	6003	6004	6005	6006	6008	6011
 Corrente di uscita	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	3.0	4.1	5.6	7.2	10.0	13.0	16.0
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	3.3	4.5	6.2	7.9	11.0	14.3	17.6
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-460 V)	3.0	3.4	4.8	6.3	8.2	11.0	14.0
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-460 V)	3.3	3.7	5.3	6.9	9.0	12.1	15.4
 Potenza in uscita	$S_{VLT,N}$ [kVA] (400 V)	2.2	2.9	4.0	5.2	7.2	9.3	11.5
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (460 V)	2.4	2.7	3.8	5.0	6.5	8.8	11.2
Potenza all'albero tipica	$P_{VLT,N}$ [kW]	1.1	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5
Potenza all'albero tipica	$P_{VLT,N}$ [HP]	1.5	2	3	-	5	7.5	10
Sezione massima del cavo al motore	[mm <sup>2</sup> ] / [AWG] <sup>2) 4)</sup>	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
Corrente d'ingresso max (RMS)	$I_{L,N}$ [A] (380 V)	2.8	3.8	5.3	7.0	9.1	12.2	15.0
	$I_{L,N}$ [A] (460 V)	2.5	3.4	4.8	6.0	8.3	10.6	14.0
Sezione trasversale max del cavo	[mm <sup>2</sup> ] / [AWG] <sup>2) 4)</sup>	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
Prefusibili max	[-] / UL <sup>1)</sup> [A]	16/6	16/10	16/10	16/15	25/20	25/25	35/30
Contattore di rete	[Tipo Danfoss]	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6	CI 6
Rendimento <sup>3)</sup>		0.96	0.96	0.96	0.96	0.96	0.96	0.96
Peso IP 20	[kg]	8	8	8.5	8.5	10.5	10.5	10.5
Peso IP 54	[kg]	11.5	11.5	12	12	14	14	14
Perdita con carico max. [W] totale	Protezione	67	92	110	139	198	250	295
	Tipo di VLT	IP 20/IP 54						

1. Per informazioni sul tipo di fusibile, consultare la sezione *Fusibili*
  2. American Wire Gauge.
  3. Misurato mediante cavi motore schermati di 30 m a carico e frequenza nominali.
  4. La sezione massima dei cavi è la sezione massima consentita per l'installazione sui morsetti.
- Osservare sempre le norme nazionali e locali sulla sezione minima dei cavi.

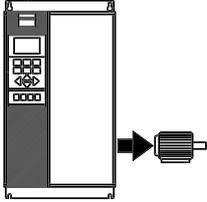
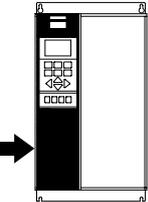
### ■ Dati tecnici, alimentazione di rete 3x380-460 V

Conformità alle norme internazionali	Tipo di VLT	6016	6022	6027	6032	6042	
	Corrente di uscita	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	24.0	32.0	37.5	44.0	61.0
		$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	26.4	35.2	41.3	48.4	67.1
		$I_{VLT,N}$ [A] (441-460 V)	21.0	27.0	34.0	40.0	52.0
		$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (441-460 V)	23.1	29.7	37.4	44.0	57.2
	Potenza in uscita	$S_{VLT,N}$ [kVA] (400 V)	17.3	23.0	27.0	31.6	43.8
		$S_{VLT,N}$ [kVA] (460 V)	16.7	21.5	27.1	31.9	41.4
Potenza all'albero tipica	$P_{VLT,N}$ [kW]	11	15	18.5	22	30	
Potenza all'albero tipica	$P_{VLT,N}$ [HP]	15	20	25	30	40	
Sezione massima del cavo al motore e al bus CC, IP 20	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 4)</sup>	16/6	16/6	16/6	35/2	35/2	
Sezione massima del cavo al motore e al bus CC, IP 54		16/6	16/6	16/6	16/6	35/2	
Sezione min. del cavo al motore e al bus CC	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 4)</sup>	10/8	10/8	10/8	10/8	10/8	
Corrente d'ingresso max (RMS)	$I_{L,N}$ [A] (380 V)	24.0	32.0	37.5	44.0	60.0	
	$I_{L,N}$ [A] (460 V)	21.0	27.6	34.0	41.0	53.0	
Sezione max. dei cavi di potenza, IP 20	[mm <sup>2</sup> ]/[AWG] <sup>2) 4)</sup>	16/6	16/6	16/6	35/2	35/2	
Sezione max. dei cavi di potenza, IP 54		16/6	16/6	16/6	16/6	35/2	
Prefusibili max	[·]/UL <sup>1)</sup> [A]	63/40	63/40	63/50	63/60	80/80	
Contattore di rete	[Tipo Danfoss]	CI 9	CI 16	CI 16	CI 32	CI 32	
Rendimento alla frequenza nominale		0.96	0.96	0.96	0.96	0.96	
Peso IP 20	[kg]	21	21	22	27	28	
Peso IP 54	[kg]	41	41	42	42	54	
Perdita di potenza al carico max.	[W]	419	559	655	768	1065	
Protezione		IP 20/ IP 54					

Installazione

1. Per informazioni sul tipo di fusibile, consultare la sezione *Fusibili*
  2. American Wire Gauge.
  3. Misurato mediante cavi motore schermati di 30 m a carico e frequenza nominali.
  4. La sezione minima dei cavi è la sezione minima consentita per l'installazione sui morsetti. La sezione massima dei cavi è la sezione massima consentita per l'installazione sui morsetti.
- Osservare sempre le norme nazionali e locali sulla sezione minima dei cavi.

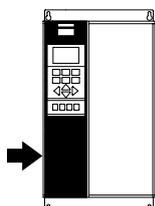
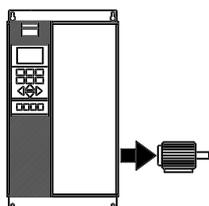
### ■ Dati tecnici, alimentazione di rete 3 x 380-460 V

In conformità alle norme internazionali		Tipo di VLT	6052	6062	6072	6102	6122
	Corrente di uscita	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	73.0	90.0	106	147	177
		$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	80.3	99.0	117	162	195
	Potenza in uscita	$I_{VLT,N}$ [A] (441-460 V)	65.0	77.0	106	130	160
		$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (441-460 V)	71.5	84.7	117	143	176
		$S_{VLT,N}$ [kVA] (400 V)	52.5	64.7	73.4	102	123
		$S_{VLT,N}$ [kVA] (460 V)	51.8	61.3	84.5	104	127
	Potenza all'albero tipica	$P_{VLT,N}$ [kW]	37	45	55	75	90
	Potenza all'albero tipica	$P_{VLT,N}$ [HP]	50	60	75	100	125
	Sezione max. del cavo al motore e al bus CC, IP 20	$[mm^2]/[AWG]^{2) 4) 6)}$	35/2	50/0	50/0	120	120
						/ 250	/ 250
	Sezione max. del cavo al motore e al bus CC, IP 54	$[mm^2]/[AWG]^{2) 4) 6)}$	35/2	50/0	50/0	150	150
						/ 300	/ 300
	Sezione min. del cavo al motore e al bus CC	$[mm^2]/[AWG]^{2) 4)}$	10/8	16/6	16/6	25/4	25/4
	Corrente d'ingresso max. (RMS)	$I_{L,N}$ [A] (380 V)	72.0	89.0	104	145	174
		$I_{L,N}$ [A] (460 V)	64.0	77.0	104	128	158
	Sezione max. dei cavi alla sezione di potenza, IP 20	$[mm^2]/[AWG]^{2) 4) 6)}$	35/2	50/0	50/0	120	120
						/ 250	/ 250
	Sezione max. dei cavi alla sezione di potenza, IP 54	$[mm^2]/[AWG]^{2) 4) 6)}$	35/2	50/0	50/0	150	150
						/ 300	/ 300
	Prefusibili max.	$[-]/[UL]^{1)}$ [A]	100/100	125/125	150/150	225/225	250/250
	Contattore di rete	[Tipo Danfoss]	CI 37	CI 61	CI 85	CI 85	CI 141
	Rendimento alla frequenza nominale		0.96	0.96	0.96	0.98	0.98
	Peso IP 20	[kg]	41	42	43	54	54
Peso IP 54	[kg]	56	56	60	77	77	
Perdita di potenza al carico max.	[W]	1275	1571	1322	1467	1766	
Contenitore					IP 20/IP 54		

1. Per informazioni sul tipo di fusibile, consultare la sezione *Fusibili*.
2. American Wire Gauge.
3. Misurato utilizzando cavi motore schermati di 30 m a carico e frequenza nominali.
4. La sezione min. dei cavi è la sezione minima consentita per l'installazione sui morsetti. La sezione max. dei cavi è la sezione massima consentita per l'installazione sui morsetti. Osservare sempre le norme nazionali e locali sulla sezione minima dei cavi.
5. Collegamento in CC 95 mm<sup>2</sup>/AWG 3/0.
6. I cavi in alluminio con sezione superiore ai 35 mm<sup>2</sup> vanno collegati utilizzando un connettore Al-Cu.

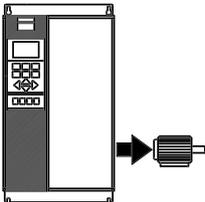
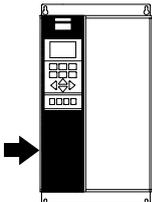
### ■ Dati tecnici, tensione di alimentazione nominale 3 x 380-460 V

In conformità alle norme internazionali		Tipo di VLT	6152	6172	6222	6272	6352
Corrente di uscita	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)		212	260	315	395	480
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)		233	286	347	435	528
	$I_{VLT,N}$ [A] (441-460 V)		190	240	302	361	443
	$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (441-460 V)		209	264	332	397	487
Potenza in uscita	$S_{VLT,N}$ [kVA] (400 V)		147	180	218	274	333
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (460 V)		151	191	241	288	353
Potenza all'albero tipica (380-440 V) $P_{VLT,N}$ [kW]			110	132	160	200	250
Potenza all'albero tipica (441-460 V) $P_{VLT,N}$ [HP]			150	200	250	300	350
Sezione max. del cavo al motore e al bus CC [mm <sup>2</sup> ] <sup>2) 4) 5)</sup>			2x70	2x70	2x185	2x185	2x185
Sezione max. del cavo al motore e al bus CC [AWG] <sup>2) 4) 5)</sup>			2x2/0	2x2/0	2x350	2x350	2x350
Sezione min. del cavo al motore e al bus CC [mm <sup>2</sup> /AWG] <sup>2) 4) 5)</sup>			35/2	35/2	35/2	35/2	35/2
Corrente d'ingresso max.	$I_{L,N}$ [A] (380 V)		208	256	317	385	467
	(RMS) $I_{L,N}$ [A] (460 V)		185	236	304	356	431
Sezione max. del cavo alla sezione di potenza [mm <sup>2</sup> ] <sup>2) 4) 5)</sup>			2x70	2x70	2x185	2x185	2x185
Sezione max. del cavo alla sezione di potenza [AWG] <sup>2) 4) 5)</sup>			mcm	mcm	mcm	mcm	mcm
Prefusibili max.	[-]/UL <sup>1)</sup> [A]		300/300	350/350	450/400	500/500	630/600
Contattore di rete	[Tipo Danfoss]		CI 141	CI 250EL	CI 250EL	CI 300EL	CI 300EL
Peso IP 00	[kg]		82	91	112	123	138
Peso IP 20	[kg]		96	104	125	136	151
Peso IP 54	[kg]		96	104	125	136	151
Rendimento alla frequenza nominale			0.98				
Perdita di potenza al carico max.	[W]		2619	3309	4163	4977	6107
Contenitore			IP 00/IP 21/NEMA 1/IP 54				



1. Per informazioni sul tipo di fusibile, consultare la sezione *Fusibili*.
  2. American Wire Gauge.
  3. Misurato utilizzando cavi motore schermati di 30 m a carico e frequenza nominali.
  4. La sezione min. dei cavi è la sezione minima consentita per l'installazione sui morsetti. La sezione max. dei cavi è la sezione massima consentita per l'installazione sui morsetti.
- Osservare sempre le norme nazionali e locali sulla sezione minima dei cavi.
5. Bullone di collegamento 1 x M10 / 2 x M10 (rete e motore), bullone di collegamento 1 x M8 / 2 x M8 (bus CC).

### ■ Dati tecnici, alimentazione di rete 3 x 380-460 V

Conformità alle norme internazionali	Tipo di VLT	6400	6500	6550	
	Corrente di uscita	$I_{VLT,N}$ [A] (380-440 V)	600	658	745
		$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (380-440 V)	660	724	820
		$I_{VLT,N}$ [A] (441-460 V)	540	590	678
		$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (441-460 V)	594	649	746
	Potenza in uscita	$S_{VLT,N}$ [kVA] (400 V)	416	456	516
		$S_{VLT,N}$ [kVA] (460 V)	430	470	540
	Potenza all'albero tipica (380-440 V)	$P_{VLT,N}$ [kW]	315	355	400
	Potenza all'albero tipica (441-460 V)	$P_{VLT,N}$ [HP]	450	500	600
	Sezione max. del cavo al motore e al bus CC [mm <sup>2</sup> ] <sup>4) 5)</sup>		2 x 400	2 x 400	2 x 400
			3 x 150	3 x 150	3 x 150
Sezione max. del cavo al motore e al bus CC [AWG] <sup>2) 4) 5)</sup>		2 x 750 mcm	2 x 750 mcm	2 x 750 mcm	
		3 x 350 mcm	3 x 350 mcm	3 x 350 mcm	
Sezione min. del cavo al motore e al bus CC [mm <sup>2</sup> ] <sup>4) 5)</sup>		70	70	70	
Sezione min. del cavo al motore e al bus CC [AWG] <sup>2) 4) 5)</sup>		3/0	3/0	3/0	
	Corrente d'ingresso max. (RMS)	$I_{L,MAX}$ [A] (380 V)	584	648	734
		$I_{L,MAX}$ [A] (460 V)	526	581	668
	Sezione max. del cavo alla sezione [mm <sup>2</sup> ] <sup>4) 5)</sup>		2 x 400	2 x 400	2 x 400
			3 x 150	3 x 150	3 x 150
	Sezione max. del cavo alla sezione di potenza [AWG] <sup>2) 4) 5)</sup>		2 x 750	2 x 750	2 x 750
			3 x 350	3 x 350	3 x 350
	Sezione min. dei cavi alla sezione di potenza [mm <sup>2</sup> ] <sup>4) 5)</sup>		70	70	70
	Sezione min. dei cavi alla sezione di potenza [AWG] <sup>2) 4) 5)</sup>		3/0	3/0	3/0
	Prefusibili max (rete)	[ ]/UL [A] <sup>1)</sup>	700/700	800/800	800/800
	Rendimento <sup>3)</sup>		0.97	0.97	0.97
Contattore di rete	[Tipo Danfoss]	CI 300EL	-	-	
Peso IP 00	[kg]	515	560	585	
Peso IP 20	[kg]	630	675	700	
Peso IP 54	[kg]	640	685	710	
Perdita di potenza al carico max	[W]	9450	10650	12000	
	Protezione		IP 00 / IP 20/NEMA 1 / IP 54		

1. Per informazioni sul tipo di fusibile, consultare la sezione *Fusibili*

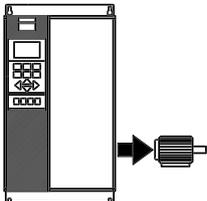
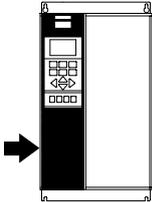
2. American Wire Gauge.

3. Misurato mediante cavi motore schermati di 30 m a carico e frequenza nominali.

4. La sezione minima dei cavi è la sezione minima consentita per l'installazione sui morsetti. Osservare sempre le norme nazionali e locali sulla sezione minima dei cavi. La sezione massima dei cavi è la sezione massima consentita per l'installazione sui morsetti.

5. Perno di collegamento 2 x M12/3 x M12.

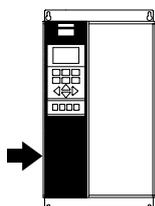
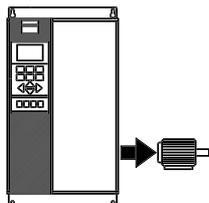
### ■ Dati tecnici, alimentazione di rete 3 x 525-600 V

In conformità alle norme internazionali	Tipo di VLT	6002	6003	6004	6005	6006	6008	6011	
	Corrente di uscita $I_{VLT,N}$ [A] (550 V)	2.6	2.9	4.1	5.2	6.4	9.5	11.5	
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (550V)	2.9	3.2	4.5	5.7	7.0	10.5	12.7	
	$I_{VLT,N}$ [A] (575 V)	2.4	2.7	3.9	4.9	6.1	9.0	11.0	
	$I_{VLT, MAX}$ (60 s) [A] (575 V)	2.6	3.0	4.3	5.4	6.7	9.9	12.1	
	Potenza in uscita $S_{VLT,N}$ [kVA] (550 V)	2.5	2.8	3.9	5.0	6.1	9.0	11.0	
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (575 V)	2.4	2.7	3.9	4.9	6.1	9.0	11.0	
	Potenza all'albero tipica $P_{VLT,N}$ [kW]	1.1	1.5	2.2	3	4	5.5	7.5	
	Potenza all'albero tipica $P_{VLT,N}$ [HP]	1.5	2	3	4	5	7.5	10	
	Sezione max. del cavo in rame al motore e condivisione del carico	[mm <sup>2</sup> ]	4	4	4	4	4	4	4
		[AWG] <sup>2)</sup>	10	10	10	10	10	10	10
	Corrente di ingresso nominale	$I_{VLT,N}$ [A] (550 V)	2,5	2,8	4,0	5,1	6,2	9,2	11,2
		$I_{VLT,N}$ [A] (600 V)	2,2	2,5	3,6	4,6	5,7	8,4	10,3
	Sezione max. del cavo in rame, sezione di potenza	[mm <sup>2</sup> ]	4	4	4	4	4	4	4
		[AWG] <sup>2)</sup>	10	10	10	10	10	10	10
	Prefusibili max. (rete) <sup>1)</sup> [ - ]/UL [A]		3	4	5	6	8	10	15
	Rendimento		0.96						
	Peso IP20 / NEMA 1	[kg]	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5
		[lbs]	23	23	23	23	23	23	23
	Perdita di potenza stimata al carico max. (550 V) [W]		65	73	103	131	161	238	288
	Perdita di potenza stimata al carico max. (600V) [W]		63	71	102	129	160	236	288
Contenitore		IP 20/NEMA 1							

1. Per informazioni sul tipo di fusibile, consultare la sezione *Fusibili*.
2. American Wire Gauge (AWG).
3. La sezione minima dei cavi è la sezione minima consentita per l'installazione nei morsetti al fine di soddisfare il livello IP20. Osservare sempre le norme nazionali e locali sulla sezione minima dei cavi.

### ■ Dati tecnici, alimentazione di rete 3 x 525-600 V

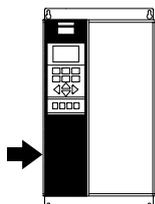
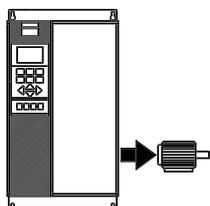
In conformità alle norme internazionali		6016	6022	6027	6032	6042	6052	6062	6072
Corrente di uscita $I_{VLT,N}$ [A] (550 V)		18	23	28	34	43	54	65	81
$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (550V)		20	25	31	37	47	59	72	89
$I_{VLT,N}$ [A] (575 V)		17	22	27	32	41	52	62	77
$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (575 V)		19	24	30	35	45	57	68	85
Uscita	$S_{VLT,N}$ [kVA] (550 V)	17	22	27	32	41	51	62	77
	$S_{VLT,N}$ [kVA] (575 V)	17	22	27	32	41	52	62	77
Potenza all'albero tipica $P_{VLT,N}$ [kW]		11	15	18.5	22	30	37	45	55
Potenza all'albero tipica $P_{VLT,N}$ [HP]		15	20	25	30	40	50	60	75
Sezione max. del cavo in rame al motore e condivisione carico <sup>4)</sup>		[mm <sup>2</sup> ]	16	16	16	35	35	50	50
		[AWG] <sup>2)</sup>	6	6	6	2	2	1/0	1/0
Sezione min. dei cavi al motore e condivisione del carico <sup>3)</sup>		[mm <sup>2</sup> ]	0.5	0.5	0.5	10	10	16	16
		[AWG] <sup>2)</sup>	20	20	20	8	8	6	6
Corrente di ingresso nominale									
$I_{VLT,N}$ [A] (550 V)			18	22	27	33	42	53	63
$I_{VLT,N}$ [A] (600 V)			16	21	25	30	38	49	58
Sezione max. del cavo in rame, potenza <sup>4)</sup>		[mm <sup>2</sup> ]	16	16	16	35	35	50	50
		[AWG] <sup>2)</sup>	6	6	6	2	2	1/0	1/0
Prefusibili max. (rete) <sup>1)</sup> [-/UL [A]			20	30	35	45	60	75	90
Rendimento			0.96						
Peso IP20 / NEMA 1		[kg]	23	23	23	30	30	48	48
		[lbs]	51	51	51	66	66	106	106
Perdita di potenza stimata al carico max. (550 V) [W]			451	576	702	852	1077	1353	1628
Perdita di potenza stimata al carico max. (600 V) [W]			446	576	707	838	1074	1362	1624
Contenitore			NEMA 1						



1. Per informazioni sul tipo di fusibile, consultare la sezione *Fusibili*.
2. American Wire Gauge (AWG).
3. La sezione minima dei cavi è la sezione minima consentita per l'installazione nei morsetti al fine di soddisfare il livello IP20. Osservare sempre le norme nazionali e locali sulla sezione minima dei cavi.
4. I cavi in alluminio con sezione superiore ai 35 mm<sup>2</sup> vanno collegati utilizzando un connettore Al-Cu.

### ■ Dati tecnici, alimentazione di rete 3 x 525-600 V

In conformità alle norme internazionali		6100	6125	6150	6175	6225	6275
Corrente di uscita $I_{VLT,N}$ [A] (550 V)		104	131	151	201	253	289
$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (550V)		114	144	166	221	278	318
$I_{VLT,N}$ [A] (575 V)		99	125	144	192	242	289
$I_{VLT,MAX}$ (60 s) [A] (575 V)		109	138	158	211	266	318
Potenza in uscita $S_{VLT,N}$ [kVA] (550 V)		99	125	144	191	241	275
$S_{VLT,N}$ [kVA] (575 V)		99	124	143	191	241	288
Potenza all'albero tipica $P_{VLT,N}$ [kW]		75	90	110	132	160	200
Potenza all'albero tipica $P_{VLT,N}$ [HP]		100	125	150	200	250	300
Sezione max. del cavo in rame al motore e condivisione carico <sup>4)</sup>	[mm <sup>2</sup> ]	120	120	120	2x120	2x120	2x120
	[AWG] <sup>2)</sup>	4/0	4/0	4/0	2x4/0	2x4/0	2x4/0
Sezione max. del cavo in alluminio al motore e condivisione del carico <sup>4)</sup>	[mm <sup>2</sup> ]	185	185	185	2x185	2x185	2x185
	[AWG] <sup>2)</sup>	300 mcm	300 mcm	300 mcm	2x300 mcm	2x300 mcm	2x300 mcm
Sezione min. del cavo al motore e condivisione del carico <sup>3)</sup>	[mm <sup>2</sup> ]	6	6	6	2x6	2x6	2x6
	[AWG] <sup>2)</sup>	8	8	8	2x8	2x8	2x8
Corrente di ingresso nominale	$I_{VLT,N}$ [A] (550 V)	101	128	147	196	246	281
	$I_{VLT,N}$ [A] (600 V)	92	117	134	179	226	270
Sezione max. del cavo in rame, potenza <sup>4)</sup>	[mm <sup>2</sup> ]	120	120	120	2x120	2x120	2x120
	[AWG] <sup>2)</sup>	4/0	4/0	4/0	2x4/0	2x4/0	2x4/0
Sezione max. del cavo in alluminio, potenza <sup>4)</sup>	[mm <sup>2</sup> ]	185	185	185	2x185	2x185	2x185
	[AWG] <sup>2)</sup>	300 mcm	300 mcm	300 mcm	mcm	mcm	mcm
Prefusibili max. (rete) <sup>1)</sup> [-]/UL [A]		125	175	200	250	350	400
Rendimento		0.96-0.97					
Peso IP00	[kg]	109	109	109	146	146	146
	[lbs]	240	240	240	322	322	322
Peso IP20 / NEMA 1	[kg]	121	121	121	161	161	161
	[lbs]	267	267	267	355	355	355
Perdita di potenza stimata al carico max.	(550 V) [W] (600 V) [W]	2605	3285	3785	5035	6340	7240
Contenitore		IP 00 e NEMA 1					



1. Per informazioni sul tipo di fusibile, consultare la sezione *Fusibili*.
2. American Wire Gauge (AWG).
3. La sezione minima dei cavi è la sezione minima consentita per l'installazione nei morsetti al fine di soddisfare il livello IP20. Osservare sempre le norme nazionali e locali sulla sezione minima dei cavi.
4. Perno di collegamento 1 x M8 / 2 x M8.

**■ Fusibili**
**Conformità UL**

Per la conformità allo standard UL/cUL, è necessario utilizzare i prefusibili in base alle indicazioni fornite nella tabella seguente.

**200-240 V**

VLT	Bussmann	SIBA	Littelfuse	Ferraz-Shawmut
6002	KTN-R10	5017906-010	KLN-R10	ATM-R10 o A2K-10R
6003	KTN-R15	5017906-016	KLN-R15	ATM-R15 o A2K-15R
6004	KTN-R20	5017906-020	KLN-R20	ATM-R20 o A2K-20R
6005	KTN-R25	5017906-025	KLN-R25	ATM-R25 o A2K-25R
6006	KTN-R30	5017906-032	KLN-R30	ATM-R30 o A2K-30R
6008	KTN-R50	5012406-050	KLN-R50	A2K-50R
6011, 6016	KTN-R60	5014006-063	KLN-R60	A2K-60R
6022	KTN-R80	5014006-080	KLN-R80	A2K-80R
6027, 6032	KTN-R125	2028220-125	KLN-R125	A2K-125R
6042	FWX-150	2028220-150	L25S-150	A25X-150
6052	FWX-200	2028220-200	L25S-200	A25X-200
6062	FWX-250	2028220-250	L25S-250	A25X-250

**380-460 V**

	Bussmann	SIBA	Littelfuse	Ferraz-Shawmut
6002	KTS-R6	5017906-006	KLS-R6	ATM-R6 o A6K-6R
6003, 6004	KTS-R10	5017906-010	KLS-R10	ATM-R10 o A6K-10R
6005	KTS-R15	5017906-016	KLS-R16	ATM-R16 o A6K-16R
6006	KTS-R20	5017906-020	KLS-R20	ATM-R20 o A6K-20R
6008	KTS-R25	5017906-025	KLS-R25	ATM-R25 o A6K-25R
6011	KTS-R30	5012406-032	KLS-R30	ATM-R30 o A6K-30R
6016, 6022	KTS-R40	5014006-040	KLS-R40	A6K-40R
6027	KTS-R50	5014006-050	KLS-R50	A6K-50R
6032	KTS-R60	5014006-063	KLS-R60	A6K-60R
6042	KTS-R80	2028220-100	KLS-R80	A6K-80R
6052	KTS-R100	2028220-125	KLS-R100	A6K-100R
6062	KTS-R125	2028220-125	KLS-R125	A6K-125R
6072	KTS-R150	2028220-160	KLS-R150	A6K-150R
6102	FWH-220	2028220-200	L50S-225	A50-P225
6122	FWH-250	2028220-250	L50S-250	A50-P250
6152*	FWH-300	2028220-315	L50S-300	A50-P300
6172*	FWH-350	2028220-315	L50S-350	A50-P350
6222*	FWH-400	206xx32-400	L50S-400	A50-P400
6272*	FWH-500	206xx32-500	L50S-500	A50-P500
6352*	FWH-600	206xx32-600	L50S-600	A50-P600
6400	FWH-700	206xx32-700	L50S-700	A50-P700
6500	FWH-800	206xx32-800	L50S-800	A50-P800
6550	FWH-800	206xx32-800	L50S-800	A50-P800

Installazione

\* Per soddisfare le norme UL possono essere utilizzati gli interruttori modulari (rating plug) prodotti dalla General Electric, Cat. n. SKHA36AT0800 con i seguenti poteri di interruzione.

6152	rating plug n.	SRPK800 A 300
6172	rating plug n.	SRPK800 A 400
6222	rating plug n.	SRPK800 A 400
6272	rating plug n.	SRPK800 A 500
6352	rating plug n.	SRPK800 A 600

**525-600 V**

	Bussmann	SIBA	Littelfuse	Ferraz-Shawmut
6002	KTS-R3	5017906-004	KLS-R003	A6K-3R
6003	KTS-R4	5017906-004	KLS-R004	A6K-4R
6004	KTS-R5	5017906-005	KLS-R005	A6K-5R
6005	KTS-R6	5017906-006	KLS-R006	A6K-6R
6006	KTS-R8	5017906-008	KLS-R008	A6K-8R
6008	KTS-R10	5017906-010	KLS-R010	A6K-10R
6011	KTS-R15	5017906-016	KLS-R015	A6K-15R
6016	KTS-R20	5017906-020	KLS-R020	A6K-20R
6022	KTS-R30	5017906-030	KLS-R030	A6K-30R
6027	KTS-R35	5014006-040	KLS-R035	A6K-35R
6032	KTS-R45	5014006-050	KLS-R045	A6K-45R
6042	KTS-R60	5014006-063	KLS-R060	A6K-60R
6052	KTS-R75	5014006-080	KLS-R075	A6K-80R
6062	KTS-R90	5014006-100	KLS-R090	A6K-90R
6072	KTS-R100	5014006-100	KLS-R100	A6K-100R
6100	FWP-125A	2018920-125	L70S-125	A70QS-125
6125	FWP-175A	2018920-180	L70S-175	A70QS-175
6150	FWP-200A	2018920-200	L70S-200	A70QS-200
6175	FWP-250A	2018920-250	L70S-250	A70QS-250
6225	FWP-350A	206XX32-350	L70S-350	A70QS-350
6275	FWP-400A	206xx32-400	L70S-400	A70QS-400

I fusibili KTS Bussmann possono sostituire i fusibili KTN nei convertitori di frequenza a 240 V.

I fusibili FWH Bussmann possono sostituire i fusibili FWX nei convertitori di frequenza a 240 V.

I fusibili KLSR LITTELFUSE possono sostituire i fusibili KLNR nei convertitori di frequenza a 240 V.

I fusibili L50S LITTELFUSE possono sostituire i fusibili L25S nei convertitori di frequenza a 240 V.

I fusibili A6KR FERRAZ SHAWMUT possono sostituire i fusibili A2KR nei convertitori di frequenza a 240 V.

I fusibili A50X FERRAZ SHAWMUT possono sostituire i fusibili A25X nei convertitori di frequenza a 240 V.

**Nessuna conformità UL**

Se non si devono soddisfare le norme UL/cUL, si consiglia di utilizzare i fusibili citati nella sezione precedente oppure:

VLT 6002-6032	200-240 V	tipo gG
VLT 6042-6062	200-240 V	tipo gR
VLT 6002-6072	380-460 V	tipo gG
VLT 6102-6122	380-460 V	tipo gR
VLT 6152-6352	380-460 V	tipo gG
VLT 6400-6550	380-460 V	tipo gR
VLT 6002-6072	525-600 V	tipo gG
VLT 6100-6275	525-600 V	tipo gR

La mancata osservanza delle raccomandazioni potrebbe provocare danni evitabili al convertitore di frequenza. I fusibili devono essere dimensionati per la protezione in un circuito in grado di fornire un massimo di 100.000 A<sub>rms</sub> (simmetrici), 500 V/600 V massimi.

**■ Dimensioni meccaniche**

Tutte le misure elencate di seguito sono espresse in mm.

Tipo di VLT	A	B	C	a	b	aa/bb	Tipo	
<b>Bookstyle IP 20 200 - 240 V</b>								
6002 - 6003	395	90	260	384	70	100	A	
6004 - 6005	395	130	260	384	70	100	A	
<b>Bookstyle IP 20 380 - 460 V</b>								
6002 - 6005	395	90	260	384	70	100	A	
6006 - 6011	395	130	260	384	70	100	A	
<b>IP 00 200 - 240 V</b>								
6042 - 6062	800	370	335	780	270	225	B	
<b>IP 00 380 - 460 V</b>								
6152 - 6172	1046	408	373 <sup>1)</sup>	1001	304	225	J	
6222 - 6352	1327	408	373 <sup>1)</sup>	1282	304	225	J	
6400 - 6550	1896	1099	490	1847	1065	400 (aa)	I	
<b>IP 20 200 - 240 V</b>								
6002 - 6003	395	220	160	384	200	100	C	
6004 - 6005	395	220	200	384	200	100	C	
6006 - 6011	560	242	260	540	200	200	D	
6016 - 6022	700	242	260	680	200	200	D	
6027 - 6032	800	308	296	780	270	200	D	
6042 - 6062	954	370	335	780	270	225	E	
<b>IP 20 380 - 460 V</b>								
6002 - 6005	395	220	160	384	200	100	C	
6006 - 6011	395	220	200	384	200	100	C	
6016 - 6027	560	242	260	540	200	200	D	
6032 - 6042	700	242	260	680	200	200	D	
6052 - 6072	800	308	296	780	270	200	D	
6102 - 6122	800	370	335	780	330	225	D	
6400 - 6550	2010	1200	600	-	-	400 (aa)	H	
<b>IP 21/NEMA 1 380-460 V</b>								
6152 - 6172	1208	420	373 <sup>1)</sup>	1154	304	225	J	
6222 - 6352	1588	420	373 <sup>1)</sup>	1535	304	225	J	
<b>IP 54 200 - 240 V</b>								
6002 - 6003	460	282	195	85	260	258	100	F
6004 - 6005	530	282	195	85	330	258	100	F
6006 - 6011	810	350	280	70	560	326	200	F
6016 - 6032	940	400	280	70	690	375	200	F
6042 - 6062	937	495	421	-	830	374	225	G
<b>IP 54 380 - 460 V</b>								
6002 - 6005	460	282	195	85	260	258	100	F
6006 - 6011	530	282	195	85	330	258	100	F
6016 - 6032	810	350	280	70	560	326	200	F
6042 - 6072	940	400	280	70	690	375	200	F
6102 - 6122	940	400	360	70	690	375	225	F
6152 - 6172	1208	420	373 <sup>1)</sup>	-	1154	304	225	J
6222 - 6352	1588	420	373 <sup>1)</sup>	-	1535	304	225	J
6400 - 6550	2010	1200	600	-	-	-	400 (aa)	H

Installazione

1. Con sezionatore, aggiungere 44 mm.

aa: Aria minima sopra il contenitore

bb: Aria minima sotto il contenitore

**■ Dimensioni meccaniche**

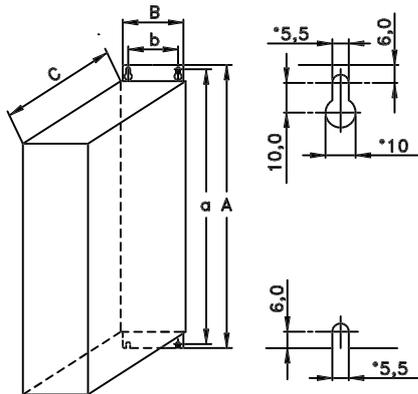
Tutte le misure elencate di seguito sono espresse in mm.

Tipo VLT	<b>A</b>	<b>B</b>	<b>C</b>	<b>a</b>	<b>b</b>	<b>aa/bb</b>	<b>Tipo</b>
<b>IP 00 525 - 600 V</b>							
6100 - 6150	800	370	335	780	270	250	B
6175 - 6275	1400	420	400	1380	350	300	B
<b>IP 20/NEMA 1 525 - 600 V</b>							
6002 - 6011	395	220	200	384	200	100	C
6016 - 6027	560	242	260	540	200	200	D
6032 - 6042	700	242	260	680	200	200	D
6052 - 6072	800	308	296	780	270	200	D
6100 - 6150	954	370	335	780	270	250	E
6175 - 6275	1554	420	400	1380	350	300	E
<b>Opzione per IP 00 VLT 6100 - 6275</b>							
<b>Coperchio inferiore IP20</b>	<b>A1</b>	<b>B1</b>	<b>C1</b>				
6100 - 6150	175	370	335				
6175 - 6275	175	420	400				

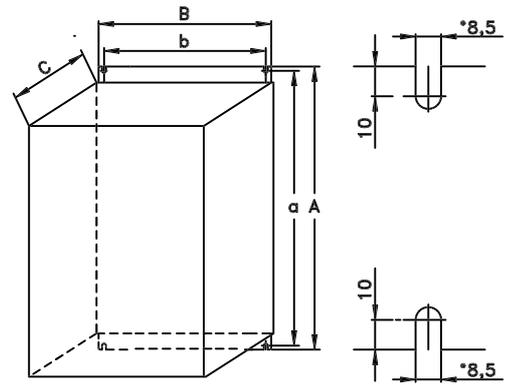
aa: Aria minima sopra la protezione

bb: Aria minima sotto la protezione

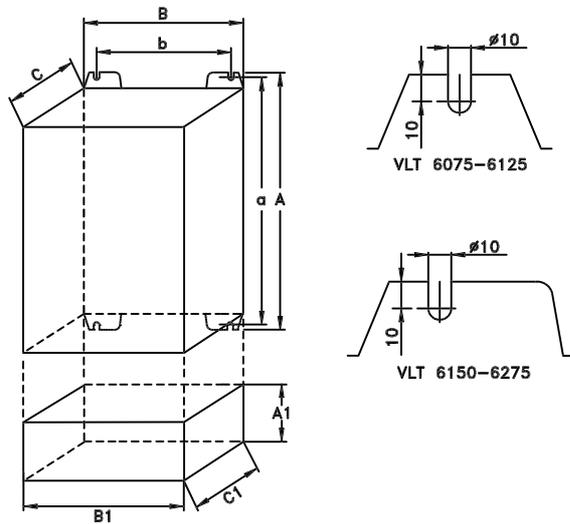
### ■ Mechanical dimensions



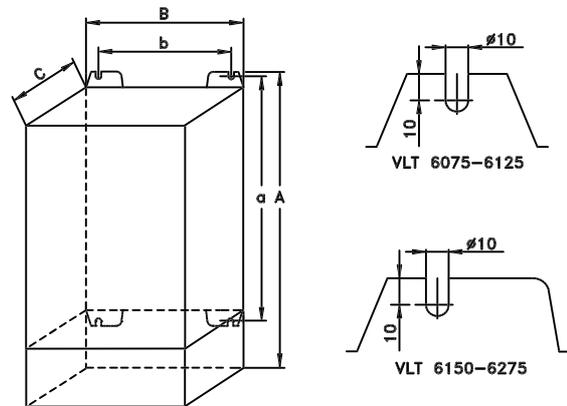
Tipo A, IP20



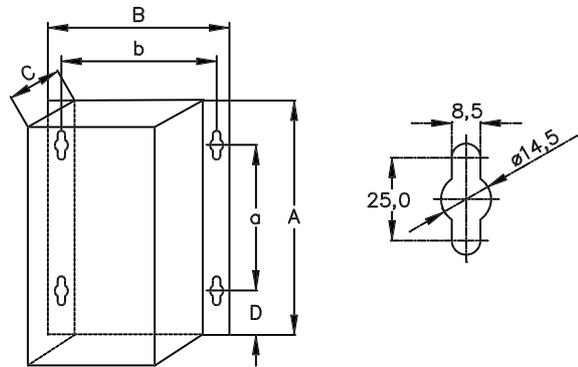
Tipo D, IP20



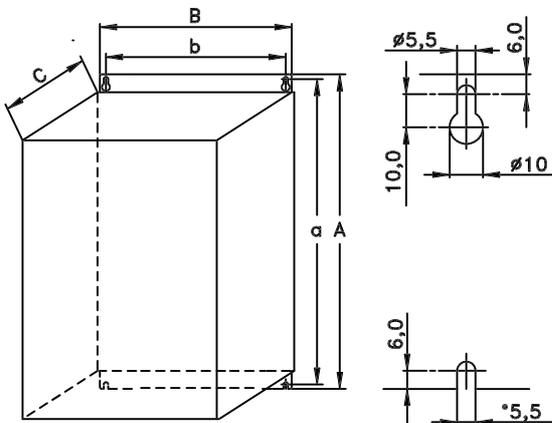
Tipo B, IP00  
Con opzione e protezione IP20



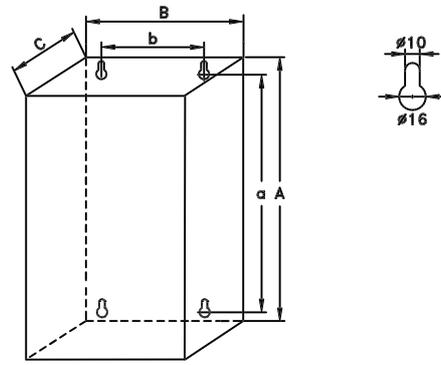
Tipo E, IP20



Tipo F, IP54



Tipo C, IP20

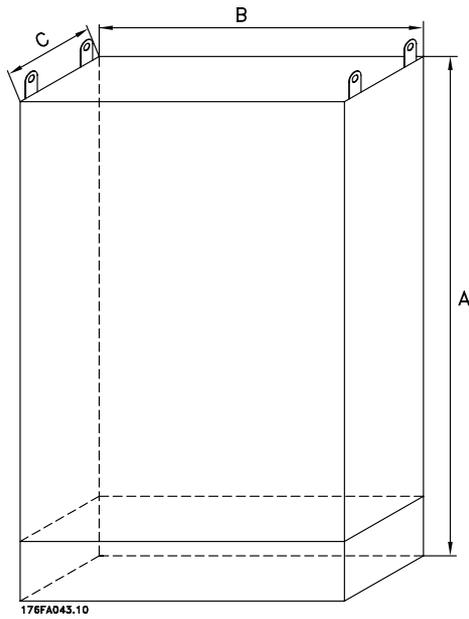


Tipo G, IP54

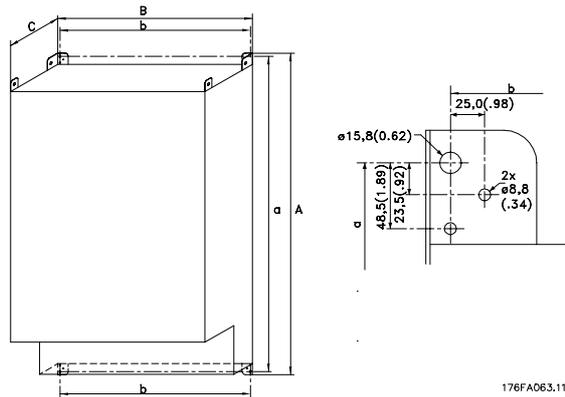
DANFOSS  
175HA402.11

Installazione

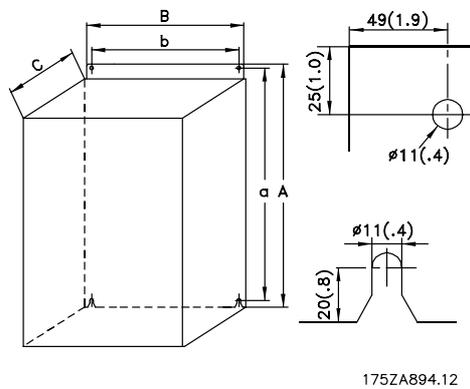
### ■ Dimensioni meccaniche (cont.)



Tipo H, IP 20, IP 54



Tipo I, IP 00



Tipo J, IP 00, IP 21, IP 54

■ **Installazione meccanica**



Si prega di prestare attenzione ai requisiti concernenti l'integrazione e il kit di montaggio in sito, vedere la tabella seguente. Rispettare le informazioni della tabella per evitare gravi danni e infortuni, in modo particolare in caso di installazione di impianti di grandi dimensioni.

Il convertitore di frequenza *deve* essere installato in posizione verticale.

Il convertitore di frequenza viene raffreddato mediante circolazione dell'aria. Affinché l'aria di raffreddamento possa fuoriuscire, lo spazio *minimo* al di sopra e al di sotto dell'apparecchio deve corrispondere a quello mostrato nella figura sottostante.

Per evitare il surriscaldamento dell'apparecchio, verificare che la temperatura ambiente *non aumenti oltre la temperatura massima indicata per il convertitore di frequenza* e che la temperatura media nelle 24 ore *non sia superata*. La temperatura massima e quella media nelle 24 ore sono riportate nella sezione *Dati tecnici generali*.

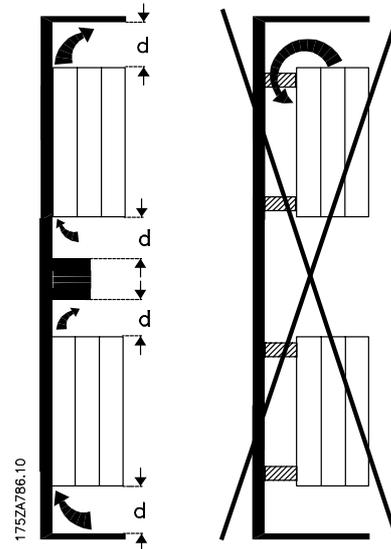
Se la temperatura ambiente è compresa tra 45°C -55° C, sarà necessario ridurre la potenza del convertitore di frequenza. Vedere *Riduzione della potenza in base alla temperatura ambiente*.

La durata del convertitore di frequenza risulterà ridotta qualora non venga presa in considerazione una riduzione di potenza in relazione alla temperatura ambiente.

■ **Installazione di VLT 6002-6352**

Tutti i convertitori di frequenza devono essere installati in modo da garantire un adeguato raffreddamento.

**Raffreddamento**

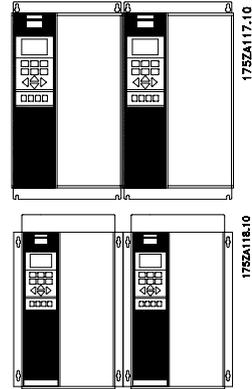
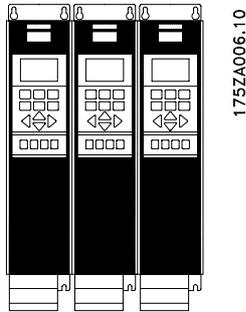


Tutte le unità Bookstyle richiedono uno spazio minimo al di sopra e al di sotto della protezione.

Installazione

### Side by side/flange by flange

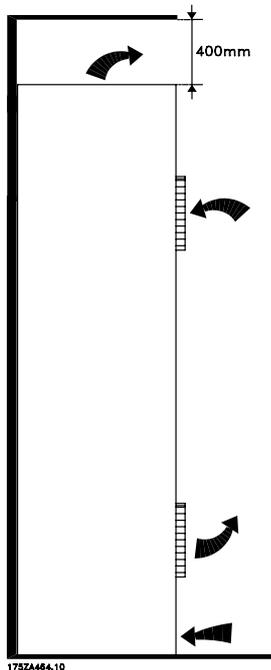
Tutti i convertitori di frequenza possono essere installati in configurazioni di tipo lato contro lato o flangia contro flangia.



	d [mm]	Commenti
Bookstyle		
VLT 6002-6005, 200-240 V	100	Installazione su una superficie piana verticale (senza distanziatori)
VLT 6002-6011, 380-460 V	100	
Compact (tutti i tipi di protezione)		
VLT 6002-6005, 200-240 V	100	Installazione su una superficie piana verticale (senza distanziatori)
VLT 6002-6011, 380-460 V	100	
VLT 6002-6011, 525-600 V	100	
VLT 6006-6032, 200-240 V	200	Installazione su una superficie piana verticale (senza distanziatori)
VLT 6016-6072, 380-460 V	200	
VLT 6102-6122, 380-460 V	225	
VLT 6016-6072, 525-600 V	200	
VLT 6042-6062, 200-240 V	225	Installazione su una superficie piana verticale (senza distanziatori)
VLT 6100-6275, 525-600 V	225	Se sporche, le reti dei filtri degli apparecchi IP 54 vanno sostituite.
VLT 6152-6352, 380-460 V	225	Installazione su una superficie piana verticale (possono essere utilizzati distanziatori). Se sporche, le reti dei filtri degli apparecchi IP 54 vanno sostituite.

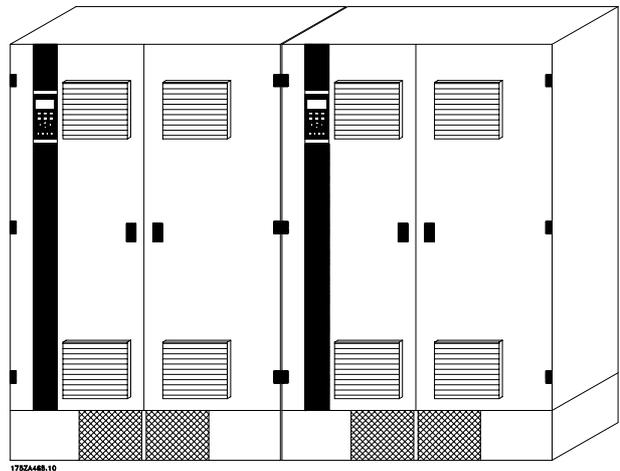
■ **Installazione dei VLT 6400-6550 380-460 V  
Compact IP 00, IP 20 e IP 54**

**Raffreddamento**



Tutti gli apparecchi delle serie suddette richiedono uno spazio minimo di 400 mm sopra la protezione e devono essere installati su una superficie piana. Ciò vale per apparecchi IP 00, IP 20 e IP54. Per accedere ai VLT 6400-6550 è necessario uno spazio minimo di 605 mm nella parte anteriore del convertitore di frequenza.

**Fianco a fianco**



Tutti gli apparecchi IP 00, IP 20 e IP 54 delle serie suddette possono essere installati lato contro lato senza spazi, in quanto non richiedono alcun raffreddamento ai lati.

Installazione

■ **IP 00 VLT 6400-6550 380-460 V**

L'unità IP 00 progettata per l'installazione in un armadio, in base alle istruzioni contenute nella

Guida per l'installazione dei VLT 6400-6550 MG.56.AX.YY. Avere cura di rispettare le stesse condizioni valide per NEMA 1/ IP20 e IP54.

### ■ Informazioni generali sull'installazione elettrica

#### ■ Avvertenza alta tensione



Il convertitore di frequenza, se collegato alla rete, è soggetto a tensioni pericolose. L'errata installazione del motore o del convertitore di frequenza può essere causa di anomalie alle apparecchiature e di lesioni gravi o mortali alle persone. Si raccomanda quindi di osservare le istruzioni riportate in questo Manuale di progettazione, nonché le norme di sicurezza locali e nazionali. Toccare le parti elettriche pu avere conseguenze fatali; anche dopo aver disinserito l'alimentazione di rete: con i VLT 6002-6005, 200-240 VLT, attendere almeno 4 minuti  
Con i VLT 6006-6062, 200-240 V: attendere almeno 15 minuti  
Con i VLT 6002-6005, 380-460 V: attendere almeno 4 minuti  
Con i VLT 6006-6072, 380-460 V: attendere almeno 15 minuti  
Con i VLT 6102-6352, 380-460 V: attendere almeno 20 minuti  
Con i VLT 6400-6550, 380-460 V: attendere almeno 15 minuti  
Con i VLT 6002-6006, 525-600 V: attendere almeno 4 minuti  
Con i VLT 6008-6027, 525-600 V: attendere almeno 15 minuti  
Con i VLT 6032-6275, 525-600 V: attendere almeno 30 minuti



#### NOTA!:

È responsabilità dell'utente o dell'elettricista autorizzato garantire la corretta messa a terra e protezione in conformità alle norme e agli standard nazionali o locali vigenti.

#### ■ Messa a terra

Durante l'installazione di un convertitore di frequenza, è necessario valutare le seguenti considerazioni generali, al fine di garantire una compatibilità elettromagnetica conforme ai requisiti EMC.

- **Messa a terra di sicurezza:** Si noti che il convertitore di frequenza ha un'elevata corrente di dispersione e deve essere opportunamente collegato a terra per motivi di sicurezza. Applicare le norme di sicurezza locali.
- **Messa a terra ad alta frequenza:** Utilizzare cavi per la messa a terra molto corti.

Collegare i vari sistemi di messa a terra mantenendo l'impedenza sui conduttori al valore più basso possibile. Per mantenere bassa l'impedenza sui

conduttori, limitare la lunghezza del conduttore stesso e utilizzare la massima area di superficie possibile. Un conduttore piatto, ad esempio, ha un'impedenza alle alte frequenze inferiore rispetto a un conduttore rotondo con la stessa sezione  $C_{V_{ESS}}$ . Negli armadi con più dispositivi installati, utilizzare la piastra posteriore, che deve essere di metallo, come ancoraggio di terra comune. Mantenere i singoli armadi metallici dei vari dispositivi sulla piastra posteriore con la minore impedenza alle alte frequenze possibile. Ciò consente di evitare tensioni ad alta frequenza diverse per ogni singolo dispositivo e interferenze radio sui cavi di collegamento tra i vari dispositivi. Le interferenze radio saranno ridotte al minimo. Per ottenere una bassa impedenza alle alte frequenze, utilizzare i bulloni di fissaggio dei dispositivi come collegamenti ad alta frequenza alla piastra posteriore. È necessario rimuovere la vernice isolante o materiali simili dai punti di ancoraggio.

#### ■ Cavi

I cavi di comando e i cavi di rete filtrati dovrebbero essere installati separatamente dai cavi motore in modo da evitare il sovraccoppiamento delle interferenze. Generalmente, è sufficiente una distanza di 20 cm, ma si consiglia una maggiore distanza, specialmente se i cavi sono installati in parallelo. Per quanto riguarda i cavi di segnalazione sensibili, quali i cavi del telefono o i cavi per trasmissione dati, si consiglia la maggior distanza possibile con un minimo di 1 m per ogni 5 m di cavi di potenza (cavo di rete e cavo motore). È necessario sottolineare che, dato che la distanza necessaria dipende dalla sensibilità dei cavi di installazione e dei cavi di segnalazione, non è possibile indicare valori precisi.

Se si prevede l'uso di serracavi, evitare accuratamente di serrare i cavi di segnalazione sensibili insieme ai cavi del motore o ai cavi del freno. Se i cavi di segnalazione devono incrociare i cavi di potenza, l'angolo di intersezione deve essere di 90°. Si ricordi che tutti i cavi in entrata o in uscita da un armadio soggetti a interferenza devono essere schermati o filtrati. Vedere anche *Installazione elettrica conforme ai requisiti EMC*.

#### ■ Cavi schermati

La schermatura deve avere una bassa impedenza alle alte frequenze. Ciò si ottiene mediante una schermatura intrecciata in rame, alluminio o ferro. Le schermature utilizzate per protezioni meccaniche, ad esempio, non sono adatte a una

installazione conforme alle norme EMC. Vedere anche *Cavi conformi ai requisiti EMC*.

### ■ Protezione supplementare dal contatto indiretto

Come protezione supplementare, è possibile usare interruttori differenziali, più messa a terra di protezione oppure la stessa terra può costituire una protezione supplementare purché vengano rispettate le norme di sicurezza locali.

In caso di un guasto al collegamento di terra, è possibile che si sviluppi una componente continua nella corrente di guasto.

Non usare mai interruttori differenziali (tipo A), in quanto non sono adatti a correnti di guasto CC. L'eventuale uso di interruttori differenziali deve essere conforme alle norme locali vigenti.

Utilizzare solo interruttori differenziali adatti:

- a proteggere apparecchiature con una componente continua (CC) nella corrente di guasto (raddrizzatore a ponte trifase),
- a un'accensione con una breve corrente di carica a terra,
- a elevate correnti di dispersione.

### ■ Switch RFI

Rete di alimentazione isolata da terra:

Se il convertitore di frequenza è alimentato da una rete isolata (rete IT) o da una rete TT/TN-S con neutro, si consiglia di disattivare lo switch RFI (OFF). Per altre informazioni, vedi la norma IEC 364-3. Qualora fossero necessarie prestazioni ottimali conformi ai requisiti EMC, i motori paralleli fossero collegati o la lunghezza del cavo motore fosse superiore ai 25 m, si consiglia di portare lo switch in posizione ON.

In posizione OFF, le capacità RFI interne (condensatori di filtro) fra il telaio e il circuito intermedio sono escluse per evitare danni al circuito intermedio e ridurre la correnti capacitive verso terra (conformemente alle norme IEC 61800-3).

Consultare anche la nota all'applicazione *VLT su reti IT*, MN.90.CX.02. È importante utilizzare controlli di isolamento in grado di essere impiegati insieme ai componenti elettronici di potenza (IEC 61557-8).



#### NOTA!:

Lo switch RFI non deve essere azionato con l'unità collegata alla rete di alimentazione.

Verificare che l'alimentazione di rete sia stata scollegata prima di azionare lo switch RFI.



#### NOTA!:

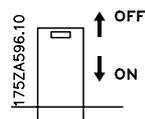
Lo switch RFI aperto è ammesso solo alle frequenze di commutazione impostate in fabbrica.



#### NOTA!:

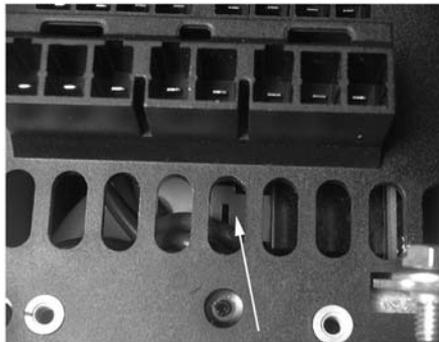
Lo switch RFI disaccoppia galvanicamente i condensatori dalla terra.

Gli switch rossi vengono azionati utilizzando un cacciavite o un utensile simile. Sono in posizione OFF quando estratti e in posizione ON quando premuti. L'impostazione di fabbrica è ON.



Rete di alimentazione collegata a massa:

Lo switch RFI deve essere in posizione ON affinché il convertitore di frequenza sia conforme allo standard EMC.



175ZA649.10

**Bookstyle IP 20**

VLT 6002 - 6011 380 - 460 V

VLT 6002 - 6005 200 - 240 V



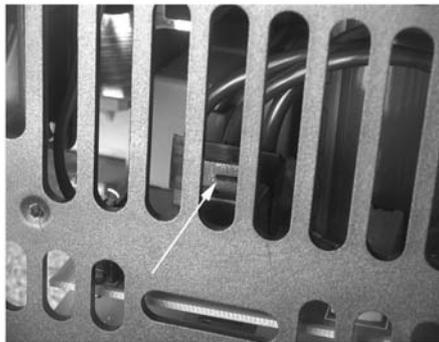
175ZA653.10

**Compact IP 20 e NEMA 1**

VLT 6032 - 6042 380 - 460 V

VLT 6016 - 6022 200 - 240 V

VLT 6032 - 6042 525 - 600 V



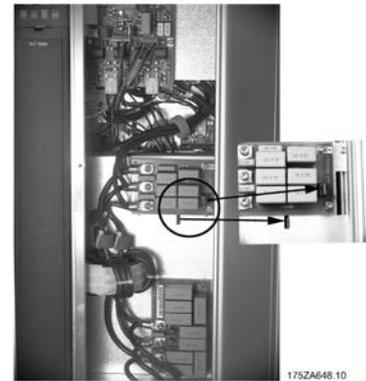
175ZA650.10

**Compact IP 20 e NEMA 1**

VLT 6002 - 6011 380 - 460 V

VLT 6002 - 6005 200 - 240 V

VLT 6002 - 6011 525 - 600 V



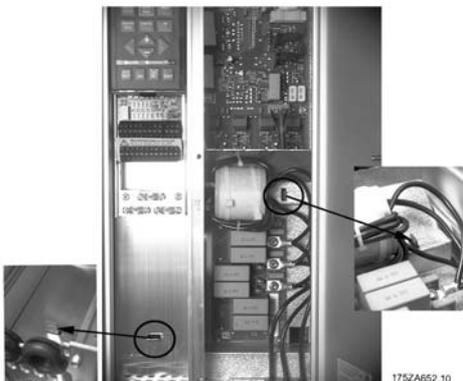
175ZA648.10

**Compact IP 20 e NEMA 1**

VLT 6052 - 6122 380 - 460 V

VLT 6027 - 6032 200 - 240 V

VLT 6052 - 6072 525 - 600 V



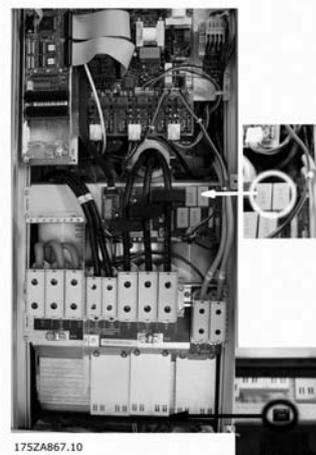
175ZA652.10

**Compact IP 20 e NEMA 1**

VLT 6016 - 6027 380 - 460 V

VLT 6006 - 6011 200 - 240 V

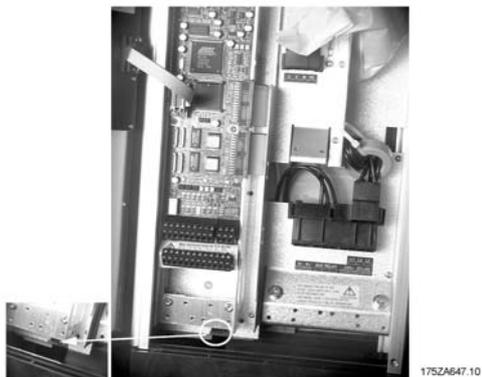
VLT 6016 - 6027 525 - 600 V



175ZA867.10

**Compact IP 54**

VLT 6102 - 6122 380 - 460 V



### Compact IP 54

VLT 6002 - 6011 380 - 460 V

VLT 6002 - 6005 200 - 240 V



### Compact IP 54

VLT 6016 - 6032 380 - 460 V

VLT 6006 - 6011 200 - 240 V



### Compact IP 54

VLT 6042 - 6072 380 - 460 V

VLT 6016 - 6032 200 - 240 V

Installazione

### ■ Test dell'alta tensione

Un test dell'alta tensione può essere effettuato mettendo in corto circuito i morsetti U, V, W, L<sub>1</sub>, L<sub>2</sub> e L<sub>3</sub> e fornendo max 2,5 kV DC per un secondo fra questi e lo chassis.



#### NOTA!:

L'interruttore di esclusione del filtro RFI deve essere chiuso (posizione ON) quando vengono effettuati test ad alta tensione.

#### NOTA!:

Se l'installazione viene sottoposta a test di alta tensione, i collegamenti alla rete e al motore devono essere interrotti se le correnti di dispersione sono troppo elevate.

### ■ Potenza dissipata dal VLT 6000 HVAC

Le tabelle in *Dati tecnici generali* illustrano la perdita di potenza  $P_{\Phi}$  (W) dal VLT 6000 HVAC. La temperatura massima dell'aria raffreddamento  $t_{IN, MAX}$  è di 40° al 100% del carico (del valore nominale).

### ■ Ventilazione del VLT 6000 HVAC integrato

La quantità di aria necessaria al raffreddamento dei convertitori di frequenza viene calcolata nel seguente modo:

1. Aggiungere i valori di  $P_{\Phi}$  per tutti i convertitori di frequenza da integrare nello stesso quadro. La temperatura massima dell'aria di raffreddamento ( $t_{IN}$ ) presente deve essere inferiore a  $t_{IN, MAX}$  (40°C). La media giorno/notte deve essere inferiore ai 5°C (VDE 160). La temperatura di uscita dell'aria di raffreddamento non deve essere superiore a:  $t_{OUT, MAX}$  (45° C).
2. Calcolare la differenza ammissibile tra la temperatura dell'aria di raffreddamento ( $t_{IN}$ ) e la temperatura della stessa aria in uscita ( $t_{OUT}$ ):  

$$\Delta t = 45^{\circ} C - t_{IN}$$
3. Calcolare la necessaria quantità d'aria =  $\frac{\sum P_{\Phi} \times 3.1}{\Delta t}$  m<sup>3</sup>/h  
 Inserire  $\Delta t$  in Kelvin

L'uscita dell'aria di ventilazione deve essere posta sopra il convertitore di frequenza montato più in alto. È necessario tenere conto della perdita di pressione causata dai filtri e della caduta di pressione che si verifica nel momento in cui i filtri vengono arrestati.

### ■ Installazione elettrica conforme ai requisiti EMC

Si consiglia di seguire queste indicazioni per la conformità alle norme EN 61000-6-3/4, EN 55011 o EN 61800-3 *Primo ambiente*. Se si tratta di

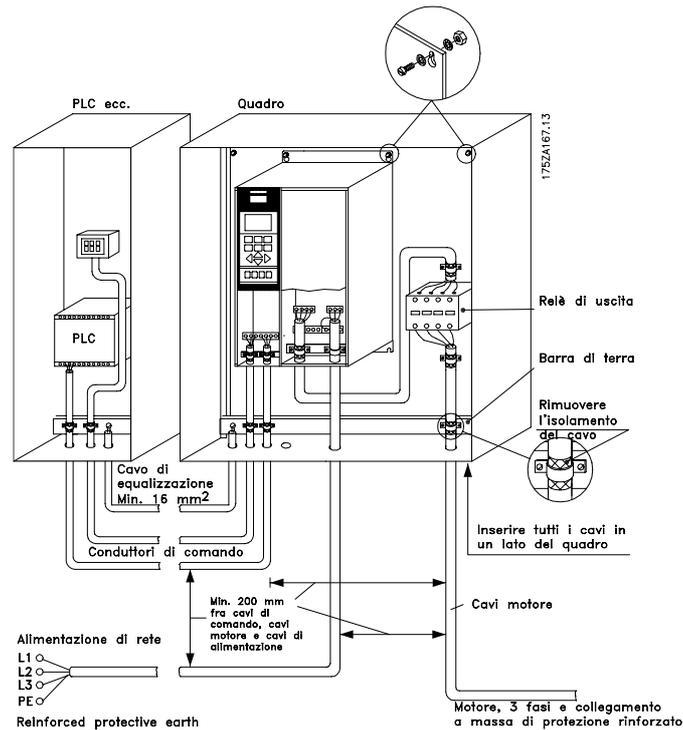
un'installazione EN 61800-3 *Secondo ambiente*, è possibile discostarsi da queste indicazioni ma non è tuttavia consigliato. Per maggiori dettagli vedere anche le *Certificazioni CE, le Emissioni e i Risultati dei test EMC* nella sezione condizioni speciali della *Guida alla Progettazione*.

### Una buona procedura tecnica per garantire una corretta installazione elettrica conforme ai requisiti EMC:

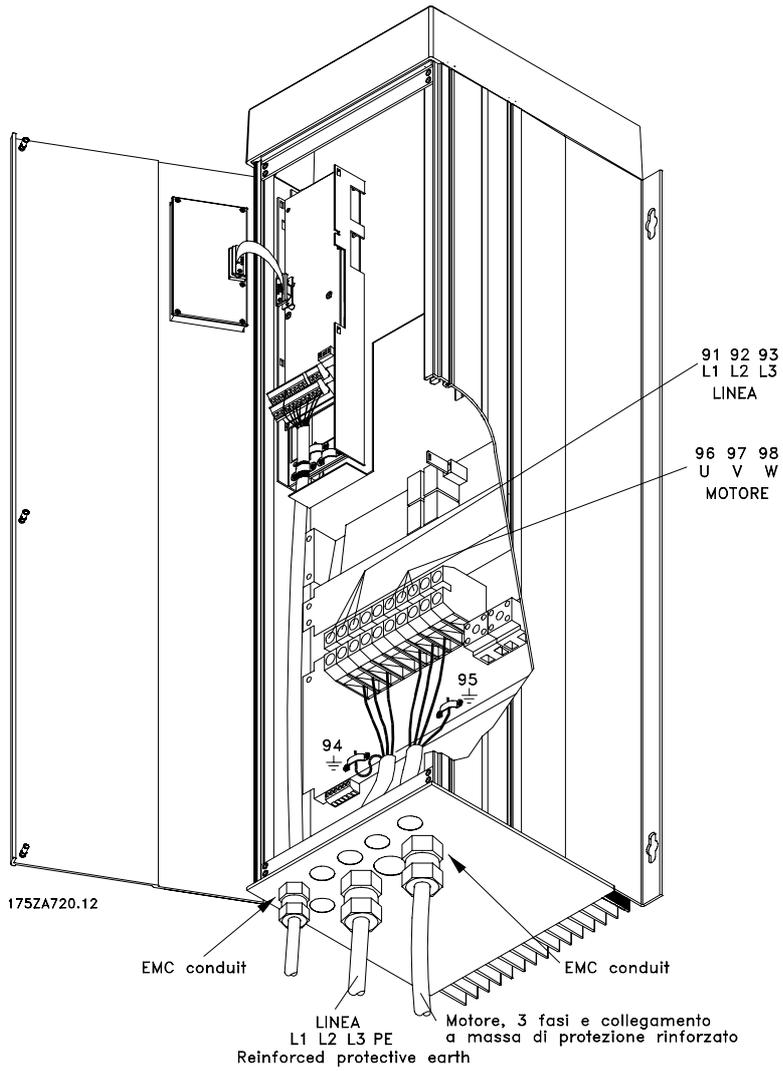
- Utilizzare solo cavi motore e cavi di controllo intrecciati e schermati/armati.  
 La schermatura deve fornire una copertura minima dell'80%. La schermatura deve essere in metallo, in genere rame, alluminio, acciaio o piombo, sebbene non sia limitata a questi materiali. Non vi sono requisiti speciali per il cavo dell'alimentazione di rete.
- Per le installazioni che utilizzano tubi protettivi rigidi in metallo non è richiesto l'uso di cavi schermati; tuttavia il cavo motore deve essere installato in un tubo protettivo separato dai cavi di controllo e di rete. Si richiede il collegamento completo del tubo protettivo dal convertitore di frequenza al motore. Le prestazioni EMC dei tubi protettivi flessibili variano notevolmente. Richiedere le relative informazioni al produttore.
- Per i cavi del motore e i cavi di comando, collegare la schermatura/l'armatura/il condotto metallico a terra a entrambe le estremità. Vedere anche la sezione *Messa a terra di cavi di comando intrecciati schermati*.
- Evitare che la schermatura/l'armatura termini con cavi attorcigliati (cavetti di raccordo). Tale tipo di terminazione aumenta l'impedenza della schermatura ad alte frequenze, riducendone l'efficacia alle alte frequenze. Usare invece fascette o passacavi a bassa impedenza.
- Assicurare un buon contatto elettrico tra la piastra di installazione e il telaio del convertitore di frequenza. Tale raccomandazione non è valida per le unità IP54, progettate per l'installazione a muro, i VLT 6152-6550, 380-480 V, i VLT 6042-6062, 200-240 VCA in protezioni IP20/NEMA1.
- Per garantire un corretto collegamento elettrico per l'installazione di unità IP 00, IP 20, IP 21 e NEMA 1, utilizzare rondelle a stella e piastre di installazione galvanicamente conduttive.
- Evitare, se possibile, l'uso di cavi motore o di cavi di comando non schermati negli armadi di installazione delle unità.
- Per le unità IP54 è richiesto un collegamento ininterrotto ad alta frequenza tra il convertitore di frequenza e le unità motore.

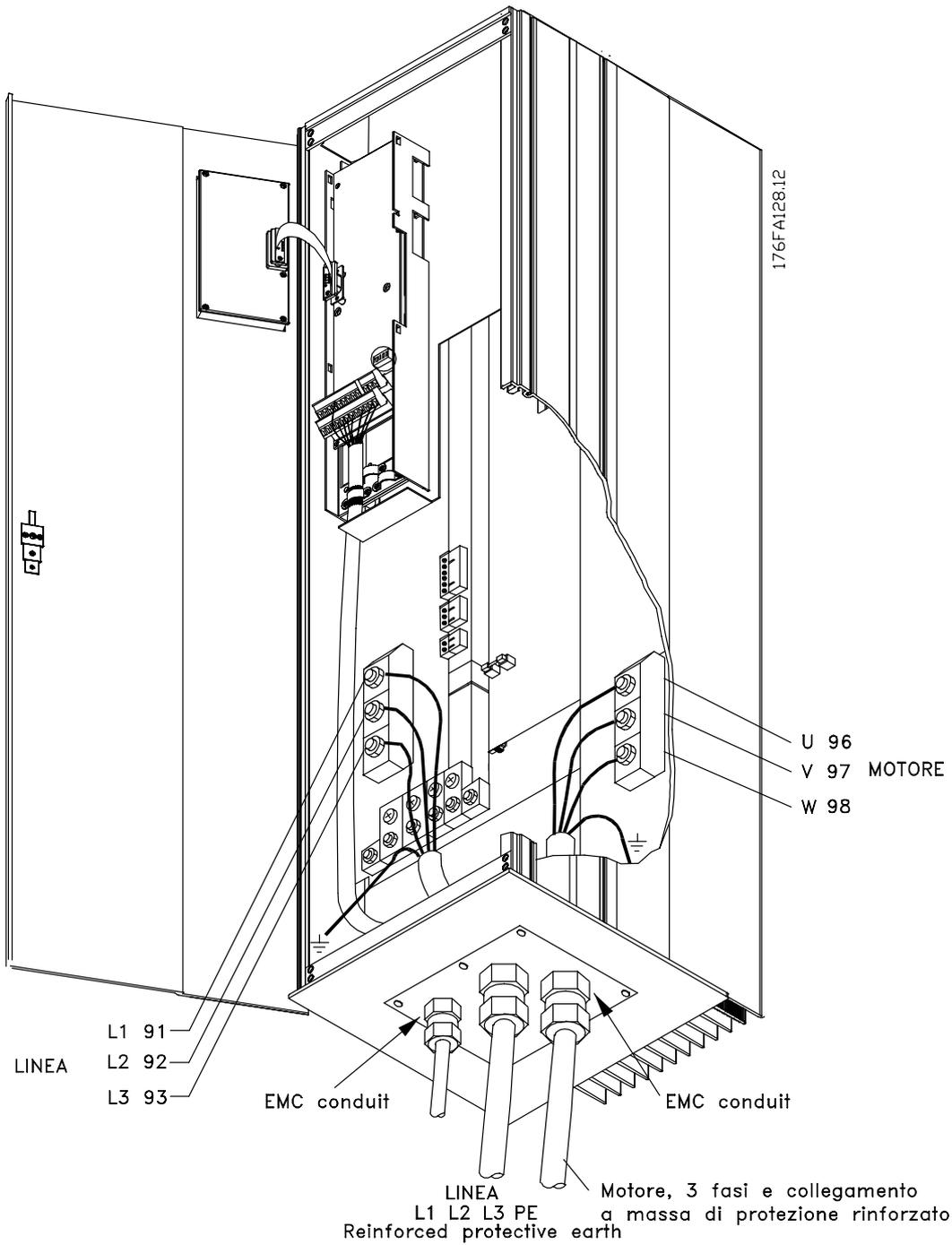
L'illustrazione seguente mostra l'esempio di un'installazione elettrica conforme ai requisiti EMC di un convertitore di frequenza IP 20 o NEMA 1. Il convertitore frequenza è stato inserito in un armadio di protezione per l'installazione con morsetteria e collegato a un PLC, installato nell'esempio in un armadio separato. Per la conformità alle norme EMC è anche possibile utilizzare altri metodi di installazione,

purché vengano osservate le indicazioni generali riportate sopra. Si noti che, se si utilizzano cavi e cavi di controllo non schermati, è possibile che alcuni requisiti relativi alle emissioni non vengano soddisfatti, anche se i requisiti di immunità sono soddisfatti. Per ulteriori dettagli, vedere la sezione *Risultati test EMC*.



Installazione

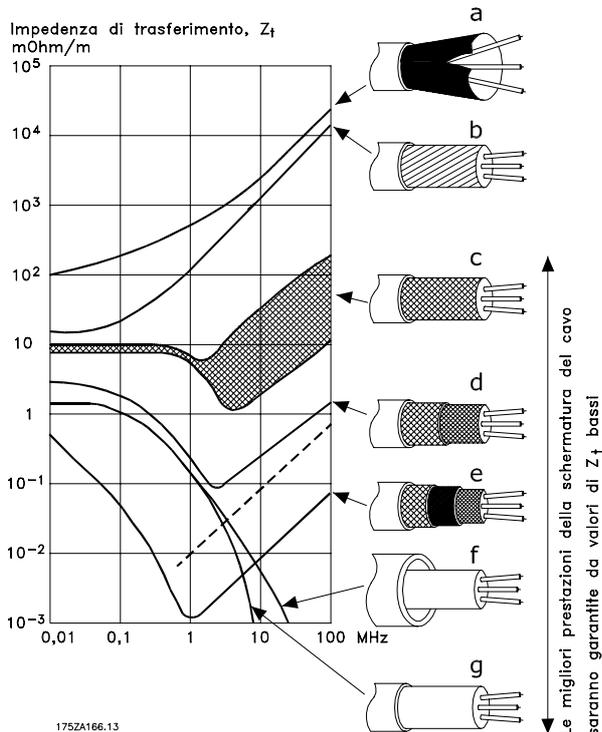




Installazione

### ■ Cavi conformi ai requisiti EMC

Per ottimizzare l'immunità EMC dei cavi di comando e le emissioni EMC dei cavi motore, si consiglia l'uso di cavi schermati e intrecciati. La capacità di un cavo di ridurre la radiazione in entrata e in uscita di disturbi elettrici dipende dall'impedenza di commutazione ( $Z_T$ ). La schermatura dei cavi di norma è realizzata per ridurre la trasmissione di disturbi elettrici; tuttavia, una schermatura con valore  $Z_T$  inferiore è più efficace di una schermatura con un valore  $Z_T$  superiore. Il valore  $Z_T$  viene raramente indicato dai produttori dei cavi, ma è possibile calcolarlo osservando il cavo e verificandone la struttura fisica.



$Z_T$  può essere determinato in base ai seguenti fattori:

- La resistenza di contatto fra i singoli conduttori schermati.
- La copertura di schermatura, ovvero l'area fisica di cavo coperta dalla schermatura, spesso indicata con un valore percentuale che dovrebbe essere min. 85%.
- Il tipo di schermatura, cioè intrecciata o attorcigliata. Si consiglia una schermatura intrecciata o a tubo chiuso.

Cavo con conduttori in rame con rivestimento in alluminio.

Cavo attorcigliato con conduttori in rame o schermato con conduttori in acciaio.

Conduttore in rame intrecciato a strato singolo con percentuale variabile di copertura di schermatura.

Conduttore in rame intrecciato a strato doppio.

Doppio strato di un conduttore in rame intrecciato, con uno strato intermedio magnetico schermato.

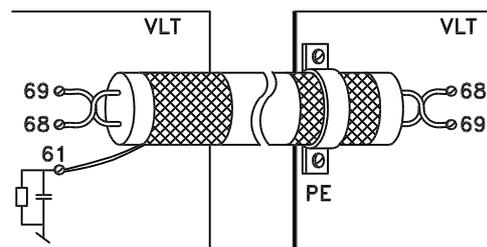
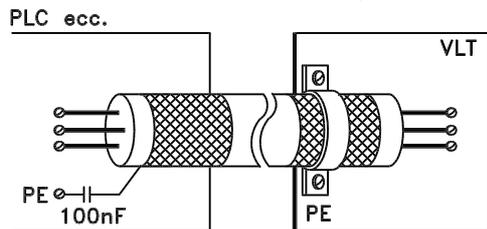
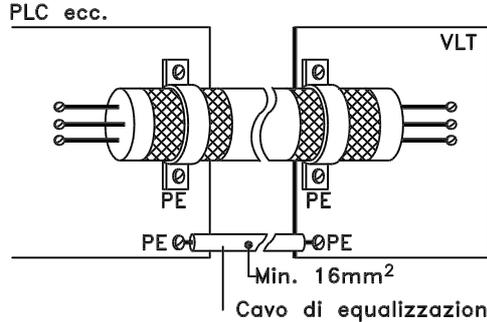
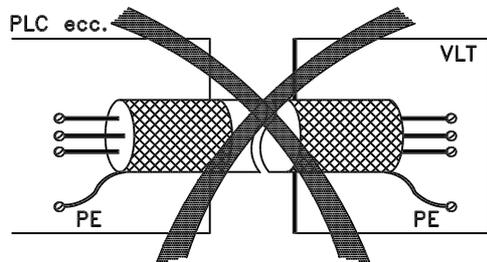
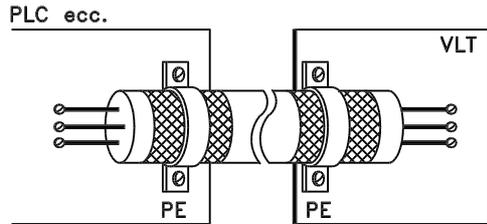
Cavo posato in un tubo in rame o in acciaio.

Cavo con guaina di 1,1 mm di spessore per una protezione totale.

### ■ Instalación eléctrica - messa a terra di cavi di comando

In linea generale, i cavi di comando devono essere intrecciati schermati e la schermatura deve essere collegata mediante fascette per cavi a entrambe le estremità all'armadio metallico dell'apparecchio.

Il disegno sottostante indica l'esecuzione di una messa a terra corretta e cosa fare in caso di dubbi.



DANFOSS  
175ZA165.11

### Messa a terra corretta

I cavi di comando e i cavi di comunicazione seriale devono essere provvisti di fascette per cavi a entrambe le estremità per garantire il contatto elettrico migliore possibile.

### Messa a terra errata

Non usare estremità dei cavi attorcigliate (spiraline) che aumentano l'impedenza della schermatura alle alte frequenze.

### Protezione in considerazione del potenziale di terra fra PLC e VLT

Se il potenziale di terra fra il convertitore di frequenza e il PLC (ecc.) è diverso, si possono verificare disturbi elettrici nell'intero sistema. Questo problema può essere risolto installando un cavo di equalizzazione, da inserire vicino al cavo di comando. Sezione minima del cavo: 10 mm<sup>2</sup>.

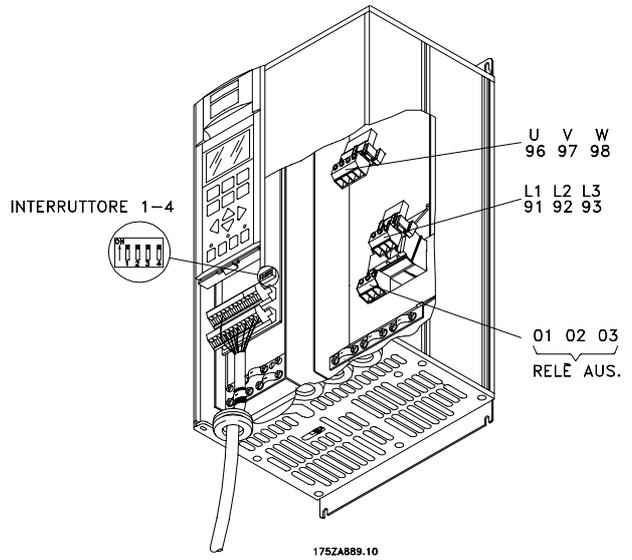
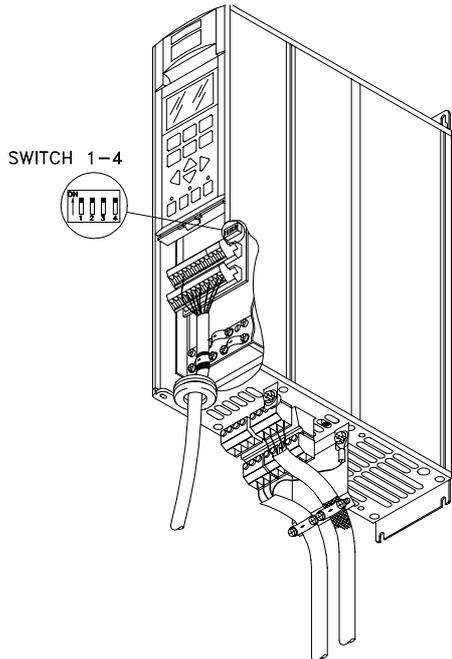
### Per anelli di terra a 50/60 Hz

Se si usano cavi di comando molto lunghi, si possono avere anelli di terra a 50/60 Hz. Il problema può essere risolto collegando a terra un capo dello schermo tramite un condensatore di 100 nF (tenendo le guaine corte).

### Cavi di comunicazione seriale

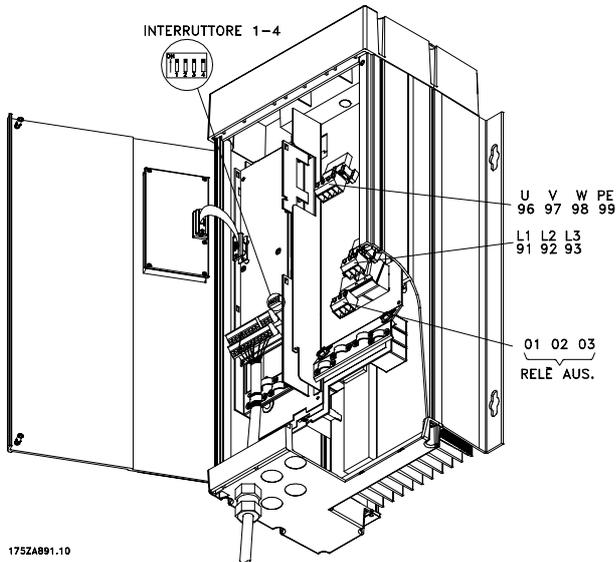
Le correnti di disturbo a bassa frequenza fra due convertitori di frequenza possono essere eliminate collegando un'estremità della schermatura al morsetto 61. Questo morsetto è collegato a massa mediante un collegamento RC interno. Si consiglia di installare cavi a conduttori attorcigliati per ridurre le interferenze fra i conduttori.

### ■ Installazione elettrica, protezioni

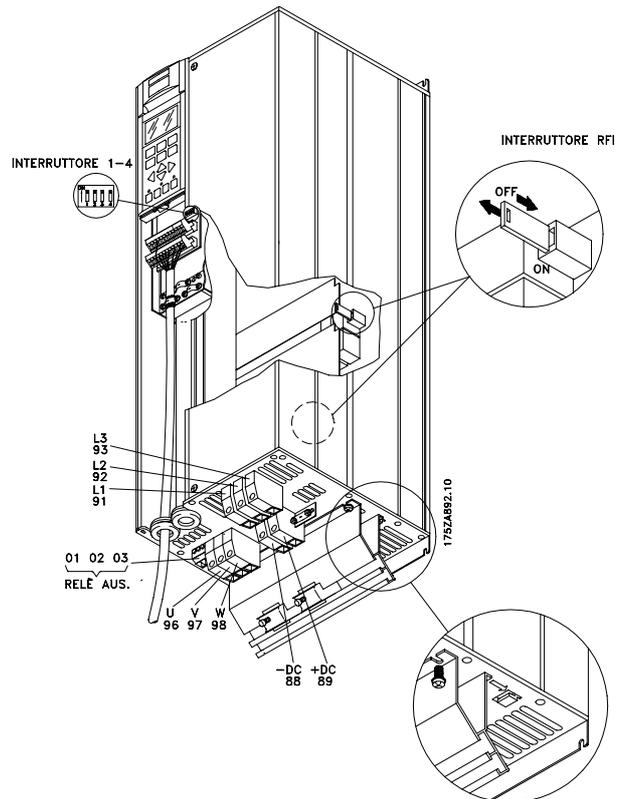


**Compact IP 20 e NEMA 1 (IP 20)**  
**VLT 6002-6005, 200-240 V**  
**VLT 6002-6011, 380-460 V**  
**VLT 6002-6011, 525-600 V**

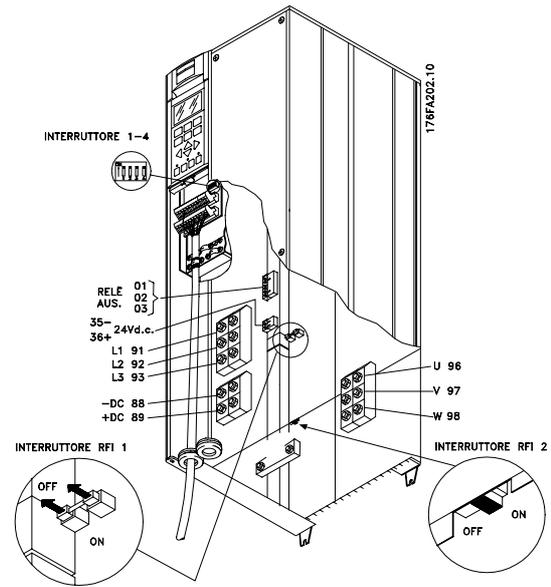
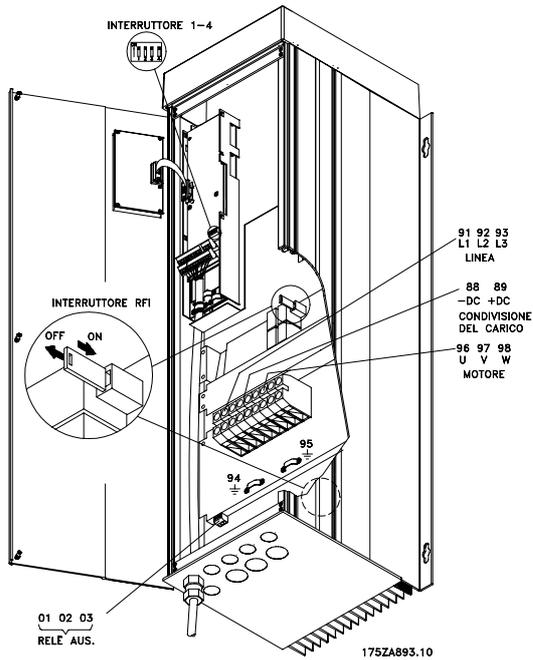
**Bookstyle IP 20**  
**VLT 6002-6005, 200-240 V**  
**VLT 6002-6011, 380-460 V**



**Compact IP 54**  
**VLT 6002-6005, 200-240 V**  
**VLT 6002-6011, 380-460 V**

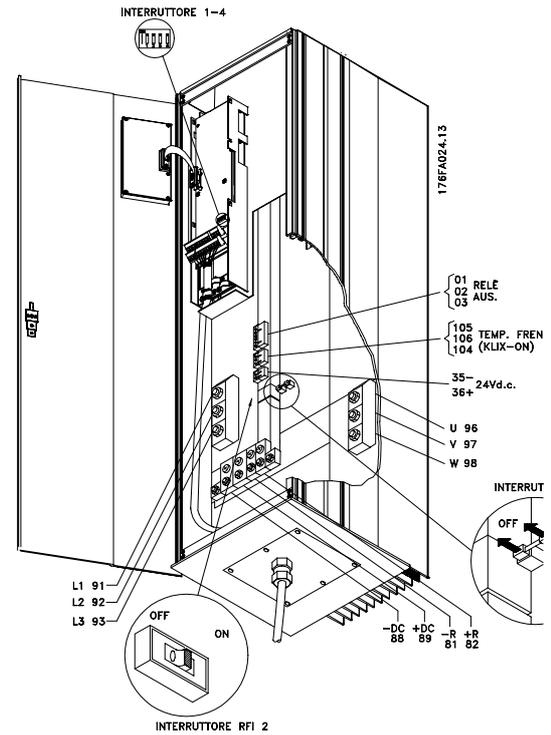
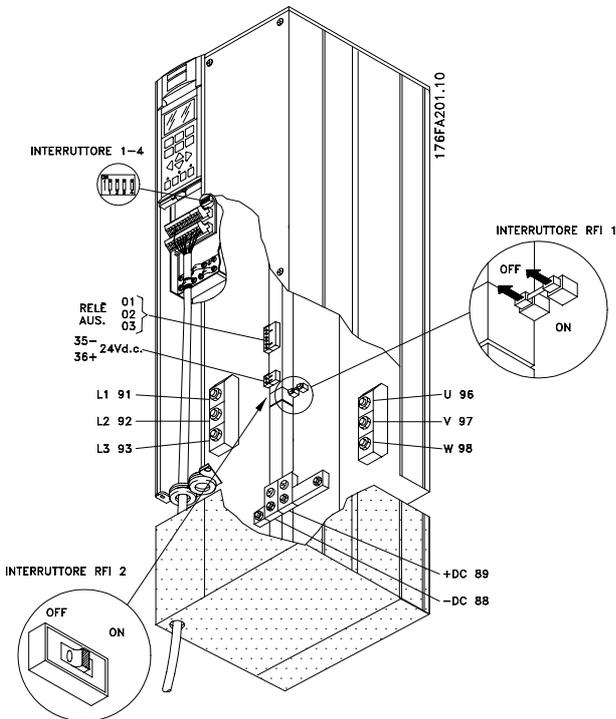


**Compact IP 20 e NEMA 1**  
**VLT 6006-6032, 200-240 V**  
**VLT 6016-6072, 380-460 V**  
**VLT 6016-6072, 525-600 V**



**Compact IP 00**  
**VLT 6042-6062, 200-240 V**  
**VLT 6100-6150, 525-600 V**

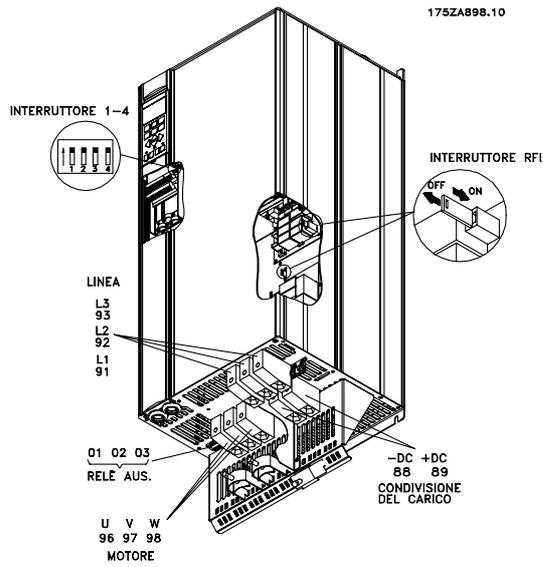
**Compact IP 54**  
**VLT 6006-6032, 200-240 V**  
**VLT 6016-6072, 380-460 V**



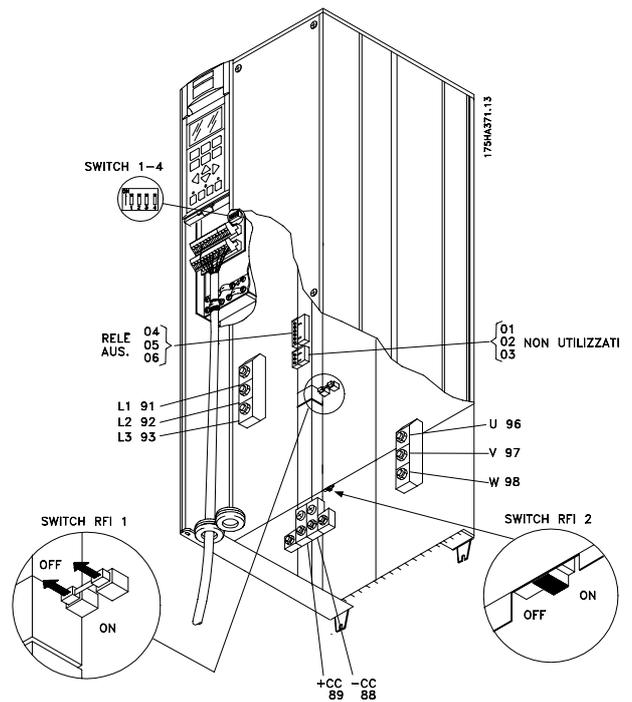
**Compact IP 54**  
**VLT 6042-6062, 200-240 V**

**Compact Nema 1 (IP 20)**  
**VLT 6042-6062, 200-240 V**  
**VLT 6100-6150, 525-600 V**

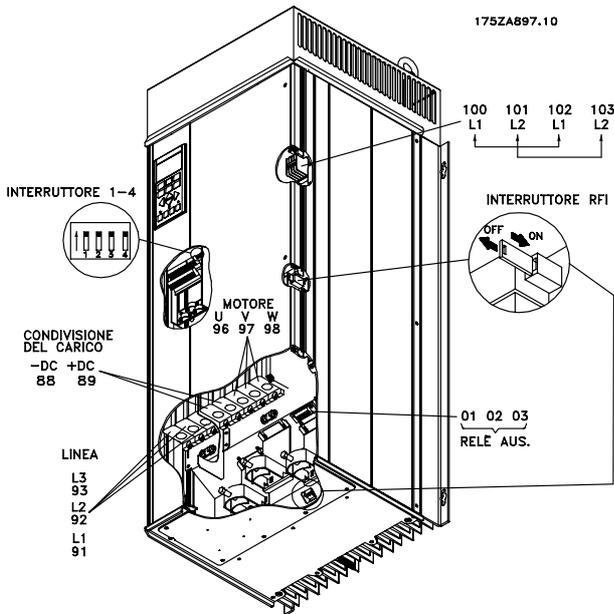
Installazione



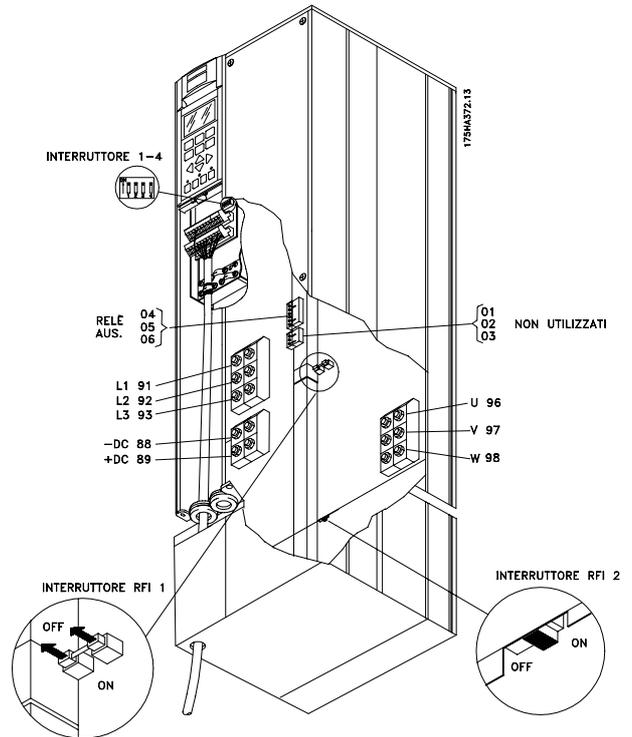
**Compact IP 20**  
VLT 6102-6122, 380-460 V



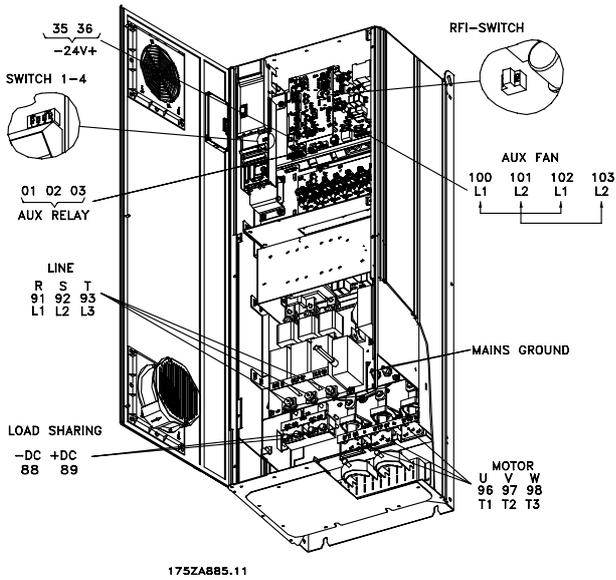
**IP 00**  
VLT 6175-6275, 525-600 V



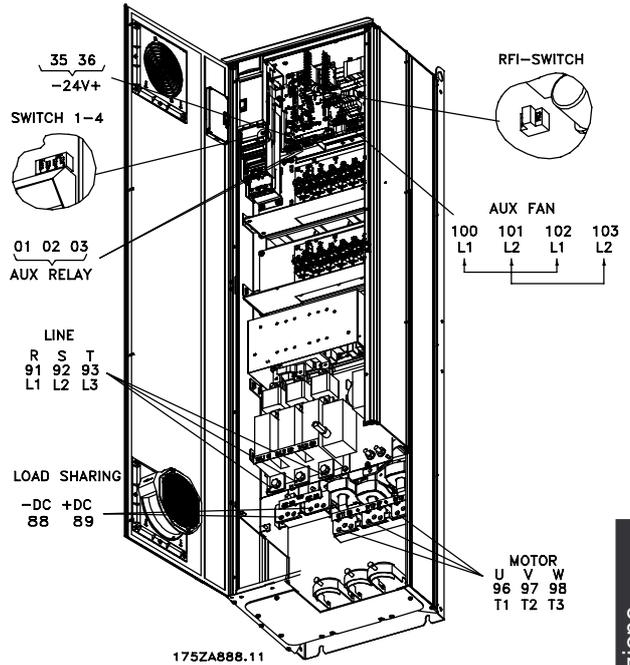
**Compact IP 54**  
VLT 6102-6122, 380-460 V



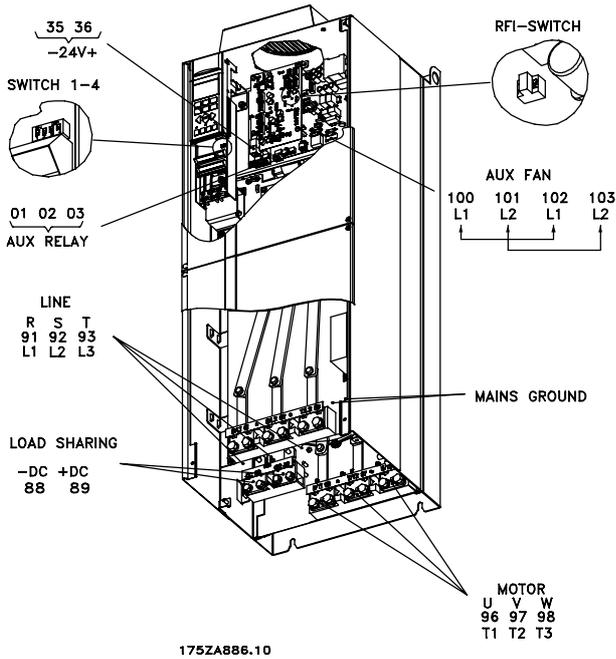
**Compact NEMA 1 (IP 20)**  
VLT 6175-6275, 525-600 V



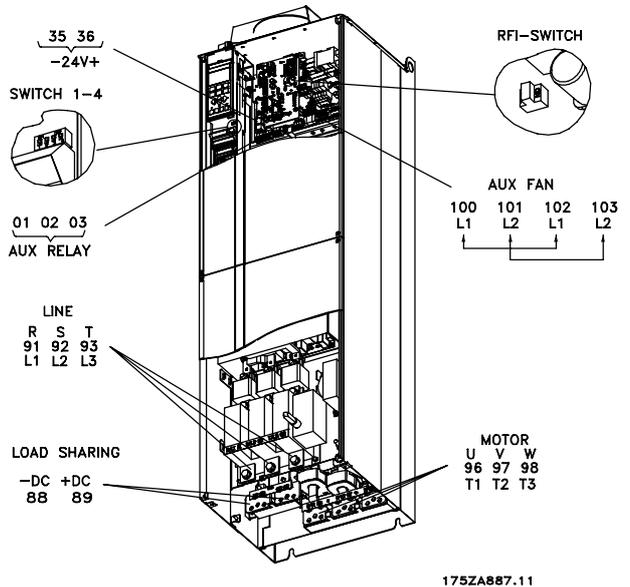
**IP 54, IP 21/NEMA 1**  
**VLT 6152-6352, 380-460 V**



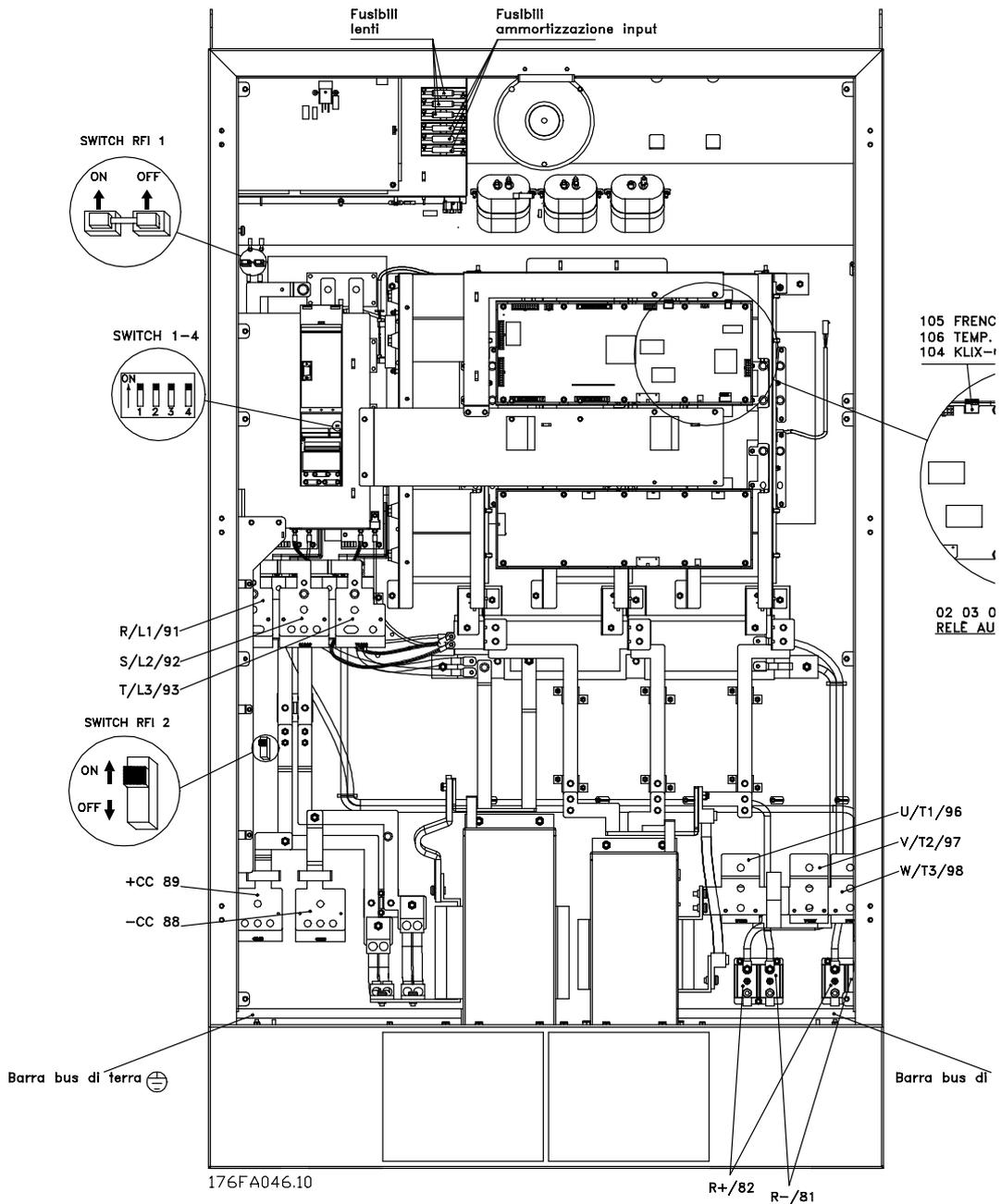
**IP 54, IP 21/NEMA 1 con sezionatore  
e fusibile di rete**  
**VLT 6152-6352, 380-460 V**



**IP 00**  
**VLT 6152-6352, 380-460 V**

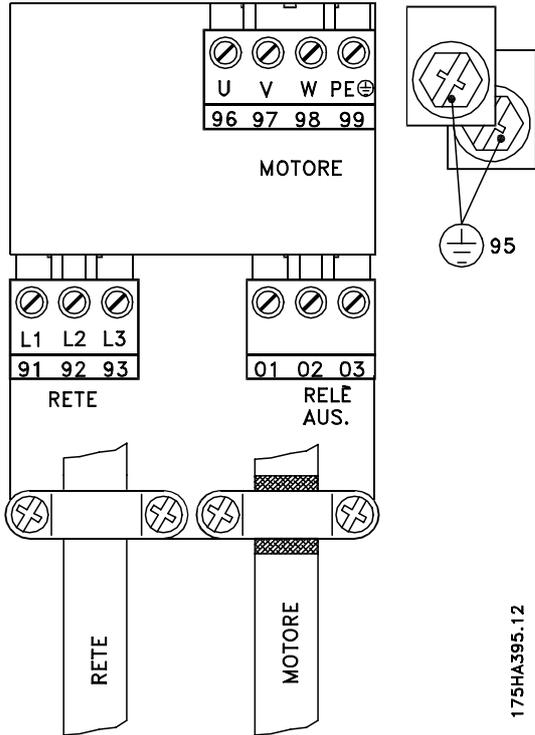


**IP 00 con sezionatore e fusibile di rete**  
**VLT 6152-6352, 380-460 V**



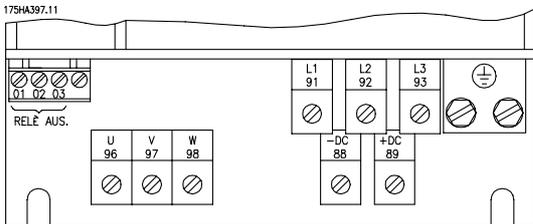
Compact IP 00, NEMA 1 (IP 20), e IP 54  
 VLT 6400-6550, 380-460 V

### ■ Installazione elettrica, cavi di potenza



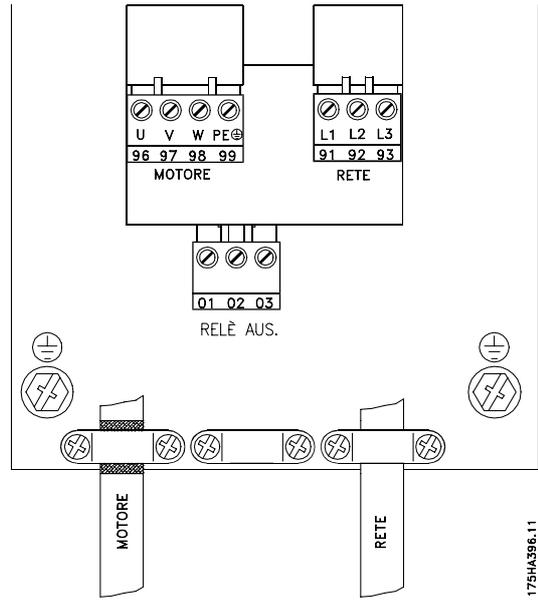
#### Bookstyle IP 20

VLT 6002-6005, 200-240 V  
VLT 6002-6011, 380-460 V



#### IP 20 e NEMA 1

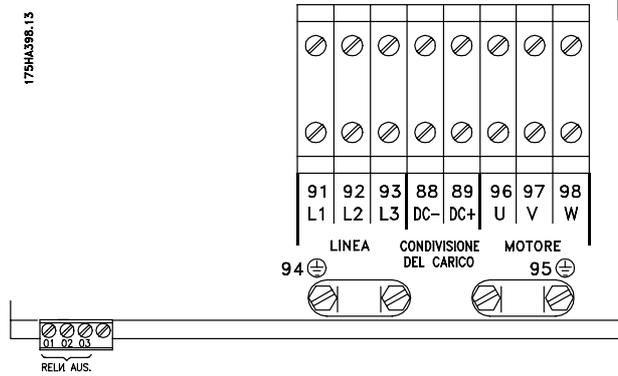
VLT 6006-6032, 200-240 V  
VLT 6016-6122, 380-460 V  
VLT 6016-6072, 525-600 V



#### Compact IP 20, NEMA 1, e IP 54

VLT 6002-6005, 200-240 V  
VLT 6002-6011, 380-460 V  
VLT 6002-6011, 525-600 V

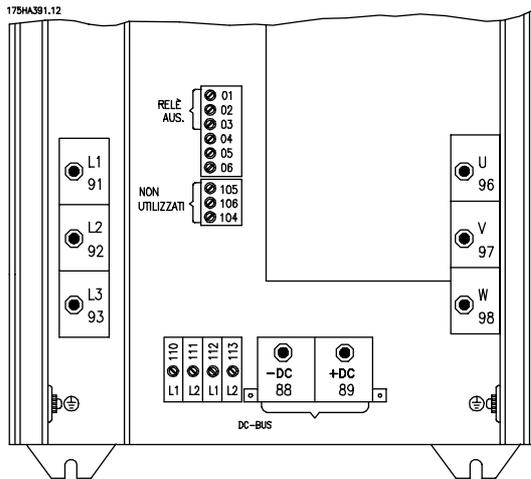
175HA398.13



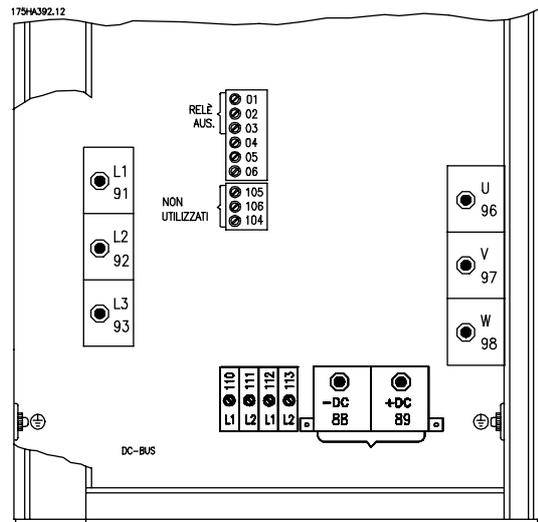
#### IP 54

VLT 6006-6032, 200-240 V  
VLT 6016-6072, 380-460 V

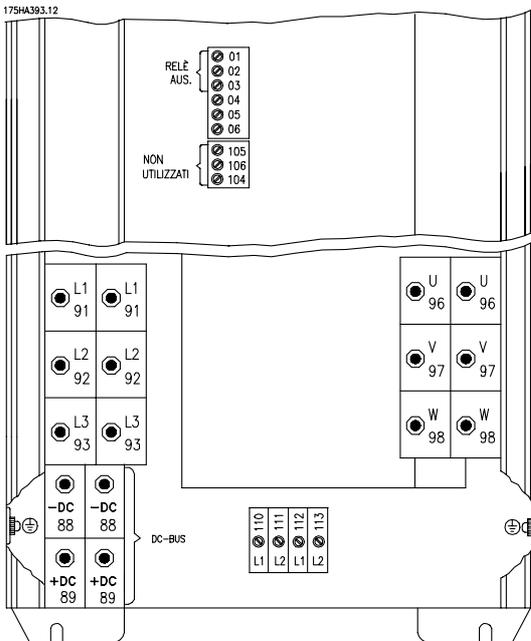
### ■ Installazione elettrica, cavi di potenza



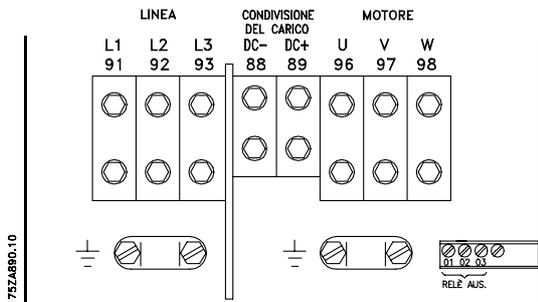
**IP 00 e NEMA 1 (IP 20)**  
**VLT 6042-6062, 200-240 V**  
**VLT 6100-6150, 525-600 V**



**IP 54**  
**VLT 6042-6062, 200-240 V**

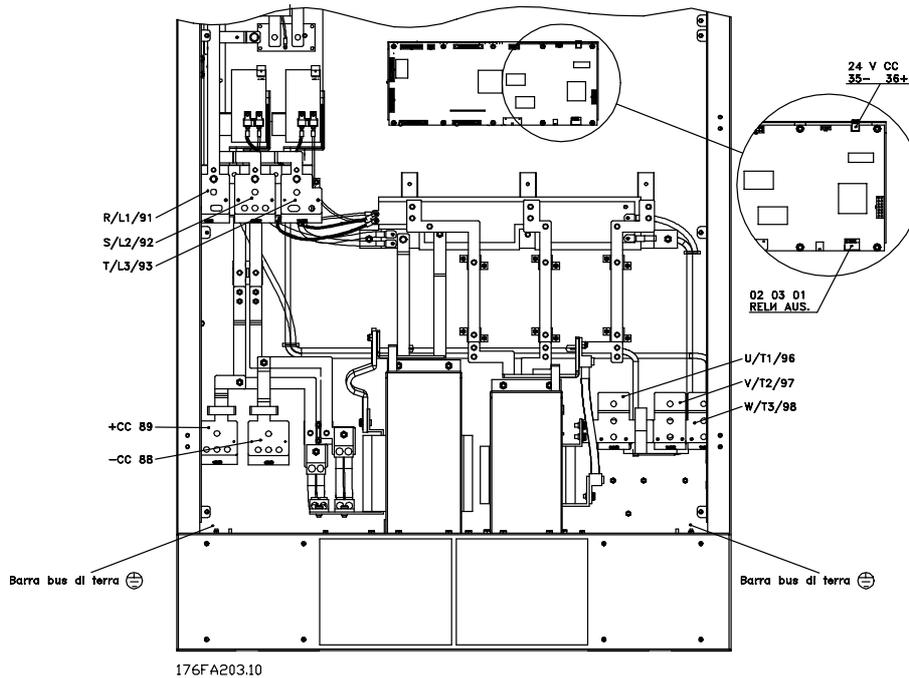


**IP 00 e NEMA 1 (IP 20)**  
**VLT 6175-6275, 525-600 V**



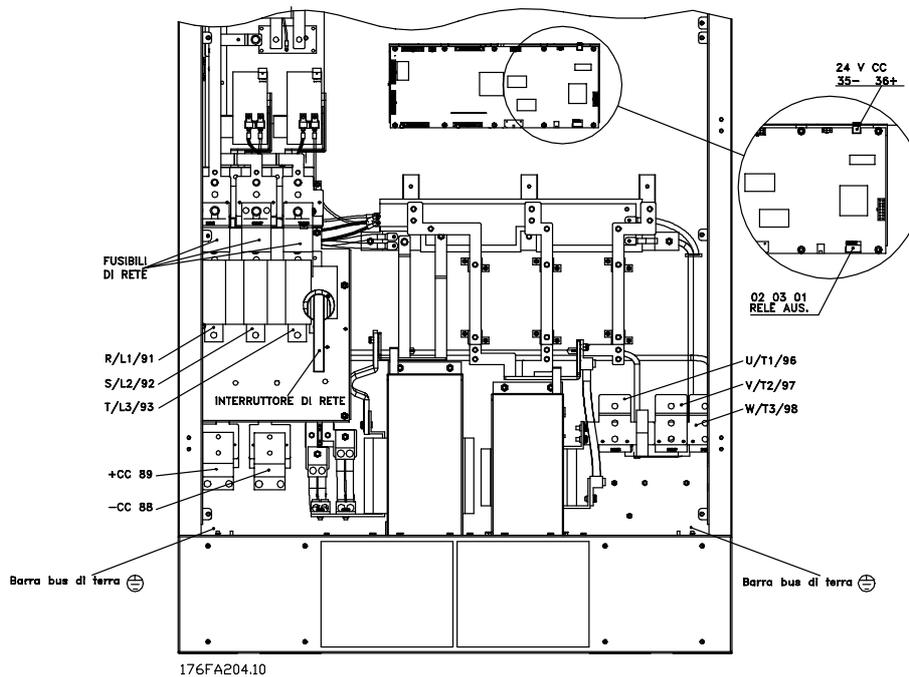
**Compact IP 54**  
**VLT 6102-6122, 380-460 V**

### ■ Installazione elettrica, cavi di potenza



Compact IP 00, NEMA 1 (IP 20), e IP 54  
VLT 6400-6550 380-460 V

senza sezionatori e fusibili di rete



Compact IP 00, NEMA 1 (IP 20), e IP 54  
VLT 6400-6550 380-460 V  
con sezionatori e fusibili di rete

Installazione

**■ Coppia di serraggio e dimensione delle viti**

La tabella mostra la coppia necessaria per l'installazione dei morsetti del convertitore di frequenza. Nei VLT 6002-6032, 200-240 V, VLT 6002-6122, 380-460 V e 525-600 V, i cavi devono essere fissati tramite viti.

Nei VLT 6042-6062, 200-240 V e nei VLT 6152-6550, 380-460 V, i cavi devono essere fissati tramite bulloni.

Questi valori valgono per i seguenti morsetti:

Morsetti di rete (n.)	91, 92, 93 L1, L2, L3
Morsetti motore (n.)	96, 97, 98 U, V, W
Morsetti di terra (n.)	94, 95, 99

Tipo di VLT	Coppia di serraggio	Grandezza dei bulloni	Grandezza della chi-ave Allen
-------------	---------------------	-----------------------	-------------------------------

VLT 6002-6005	0,5-0,6 Nm	M3	
VLT 6006-6011	1,8 Nm (IP 20)	M4	
VLT 6006-6016	1,8 Nm (IP 54)	M4	
VLT 6016-6027	3,0 Nm (IP 20)	M5 <sup>3)</sup>	4 mm
VLT 6022-6027	3,0 Nm (IP 54) <sup>2)</sup>	M5 <sup>3)</sup>	4 mm
VLT 6032	6,0 Nm	M6 <sup>3)</sup>	5 mm
VLT 6042-6062	11,3 Nm	M8 (bullone)	

Tipo di VLT	Coppia di serraggio	Grandezza dei bulloni	Grandezza della chi-ave Allen
-------------	---------------------	-----------------------	-------------------------------

VLT 6002-6011	0,5-0,6 Nm	M3	
VLT 6016-6027	1,8 Nm (IP 20)	M4	
VLT 6016-6032	1,8 Nm (IP 54)	M4	
VLT 6032-6052	3,0 Nm (IP 20)	M5 <sup>3)</sup>	4 mm
VLT 6042-6052	3,0 Nm (IP 54) <sup>2)</sup>	M5 <sup>3)</sup>	4 mm
VLT 6062-6072	6,0 Nm	M6 <sup>3)</sup>	5 mm
VLT 6102-6122	15 Nm (IP 20)	M8 <sup>3)</sup>	6 mm
	24 Nm (IP 54) <sup>1)</sup>	<sup>3)</sup>	8 mm
VLT 6152-6352	19 Nm <sup>4)</sup>	M10 (bullone)	
VLT 6400-6550	42 Nm	M12 (bullone)	

Tipo di VLT	Coppia di serraggio	Grandezza dei bulloni	Grandezza della chi-ave Allen
-------------	---------------------	-----------------------	-------------------------------

VLT 6002-6011	0,5-0,6 Nm	M3	
VLT 6016-6027	1,8 Nm	M4	
VLT 6032-6042	3,0 Nm <sup>2)</sup>	M5 <sup>3)</sup>	4 mm
VLT 6052-6072	6,0 Nm	M6 <sup>3)</sup>	5 mm
VLT 6100-6150	11,3 Nm	M8	
VLT 6175-6275	11,3 Nm	M8	

1. Per i morsetti per condivisione del carico, utilizzare chiavi Allen M6,5 con coppia di serraggio 14 Nm
2. Unità IP 54 con morsetti di linea filtro RFI, coppia di serraggio 6 Nm
3. Viti Allen (esagonali)
4. Loadsharing terminals 9.5 Nm/M8 (bolt)

### ■ Collegamento di rete

La rete deve essere collegata ai morsetti 91, 92, 93.

	Tensione di rete 3 x 200-240 V
91, 92, 93	Tensione di rete 3 x 380-480 V
L1, L2, L3	Tensione di rete 3 x 525-600 V



#### NOTA!:

Controllare che la tensione di rete corrisponda a quella del convertitore di frequenza indicata sulla targa dati dell'apparecchio.

Vedere la sezione *Dati tecnici* per l'esatta dimensione delle sezioni dei cavi.

### ■ Collegamento al motore

Il motore deve essere collegato ai morsetti 96, 97, 98. Il collegamento di terra al morsetto 94/95/99.

Nos.	Tensione del motore 0-100% della tensione di rete.
96. 97. 98	
U, V, W	
No. 94/95/99	Collegamento a terra.

Vedere la sezione *Dati tecnici* per l'esatta dimensione delle sezioni dei cavi.

Con un apparecchio VLT Serie 6000 HVAC possono essere utilizzati tutti i tipi di motori standard asincroni trifase.

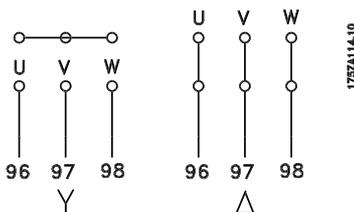
Con i motori di dimensioni ridotte, utilizzare un collegamento a stella (220/380 V, D/Y). Con motori di dimensioni maggiori utilizzare un collegamento a triangolo (380/660 V, D/Y).

Il tipo di collegamento e la tensione richiesti per ciascun apparecchio sono indicati sulla targa dati del motore.

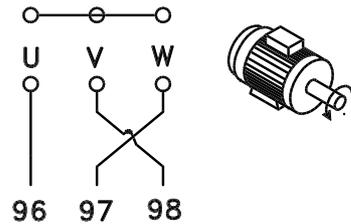
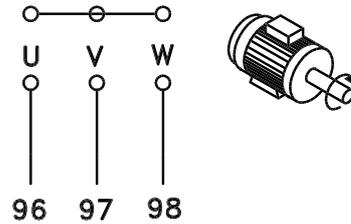


#### NOTA!:

Nei vecchi motori senza isolamento di fase, collegare un filtro LC all'uscita del convertitore di frequenza VLT. Consultare la Guida alla progettazione o contattare la Danfoss.



### ■ Senso di rotazione del motore

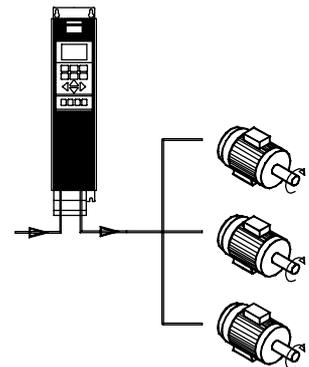


L'impostazione di fabbrica prevede una rotazione in senso orario se l'uscita del convertitore di frequenza è collegata come segue.

Morsetto 96 collegato alla fase U.  
Morsetto 97 collegato alla fase V  
Morsetto 98 collegato alla fase W

Il senso di rotazione del motore può essere invertito scambiando due cavi di fase del motore.

### ■ Collegamento in parallelo dei motori



Il VLT Serie 6000 HVAC è in grado di controllare diversi motori collegati in parallelo. Se i motori devono funzionare a regimi (giri/min) diversi, devono essere utilizzati motori con regimi nominali diversi (giri/min). I regimi dei motori vengono modificati contemporaneamente, vale a dire che il rapporto fra i regimi viene mantenuto per l'intero campo di funzionamento.

L'assorbimento totale di corrente dei motori non deve superare la corrente nominale di uscita massima  $I_{VLT,N}$  del convertitore di frequenza.

Utilizzando motori con dimensioni notevolmente di-verse, è possibile che insorgano problemi all'avviamento e a bassi regimi. Ciò è dovuto alla resistenza ohmica relativamente elevata nei motori di piccole dimensioni, che richiede una tensione superiore in fase di avviamento e a bassi regimi. Nei sistemi con motori collegati in parallelo, il relè termico elettronico (ETR) del convertitore di frequenza non può essere utilizzato come protezione del singolo motore. Di conseguenza sarà necessaria una protezione supplementare del motore costituita, ad esempio, da termistori in ogni motore o da singoli relè termici.



### NOTA!:

Il parametro 107 *Adattamento automatico motore (AMA)* e la funzione *Automatic Energy Optimization (AEO)* nel parametro 101 *Caratteristiche della coppia* non possono essere utilizzati se i motori sono collegati in parallelo.

### ■ Cavi motore

Vedere la sezione *Dati tecnici* per l'esatta dimensione delle sezioni e della lunghezza dei cavi. Osservare sempre le norme nazionali e locali relative alle sezioni dei cavi.



### NOTA!:

NOTA! L'uso di cavi non schermati non consente di rispettare alcuni dei requisiti EMC. Vedere *Risultati dei test EMC*.

Per garantire la conformità alle specifiche EMC relative all'emissione, il cavo motore deve essere schermato, a meno che non sia diversamente indicato per il filtro RFI in questione. Utilizzare cavi motore corti per ridurre al minimo il livello delle interferenze e le correnti di dispersione. La schermatura del cavo motore deve essere collegata all'armadio metallico del convertitore di frequenza e al contenitore metallico del motore. I collegamenti relativi alle schermature devono essere realizzati utilizzando superfici larghe (fascette per cavi). Ciò è assicurato mediante diverse soluzioni di montaggio per i diversi convertitori di frequenza. Evitare schermature attorcigliate alle estremità (spiraline) che compromettono l'effetto di schermatura alle alte frequenze. Se è necessario interrompere la schermatura per installare una protezione o un relè del motore,

si consiglia di farla continuare con un'impedenza minima alle alte frequenze.

### ■ Protezione termica motore

Il relè termico elettronico nei convertitore di frequenza VLT omologati UL ha ottenuto l'omologazione UL per la protezione di un motore singolo con il parametro 117 *Protezione termica motore* impostato su ETR All-arme e il parametro 105 *Corrente motore*,  $I_{VLT,N}$  programmato alla corrente nominale del motore (vedere la targa dati del motore).

### ■ Collegamento a terra

Dato che le correnti di dispersione a terra possono essere superiori a 3,5 mA, il convertitore di frequenza deve essere sempre collegato a terra in conformità con le norme locali e nazionali vigenti. Al fine di garantire un corretto collegamento meccanico del cavo di terra, è necessario che la sezione del cavo sia almeno di 10 mm<sup>2</sup>. Per una protezione supplementare, può essere installato un RCD (Residual Current Device). Ciò garantisce il disinserimento del convertitore di frequenza se le correnti di dispersione sono troppo elevate. Vedere le istruzioni RCD MI.66.AX.02.

### ■ Installazione di un'alimentazione 24 Volt CC esterna

Coppia: 0,5 - 0,6 Nm

Dimensioni

viti: M3

N. Funzione

35(-), 36 (+)	Alimentazione a 24 V CC esterna (Disponibile solo con VLT 6152-6550 380-460 V)
---------------	---

Un'alimentazione a 24 V CC esterna viene usata come alimentazione a bassa tensione per la scheda di controllo ed eventuali schede opzionali installate. Ciò consente il pieno funzionamento dell'LCP (inclusa l'impostazione dei parametri) senza collegamento alla rete. Notare che verrà inviato un avviso di bassa tensione quando l'alimentazione 24 V CC viene collegata; tuttavia non vi sarà alcuno scatto. Se un'alimentazione esterna di 24 V è inserita o attivata contemporaneamente all'alimentazione generale, si deve impostare un tempo minimo di 200 ms nel parametro 111, *Ritardo d'avviamento*. Per proteggere l'alimentatore 24 V CC esterno è possibile installare un prefusibile di min. 6 A, ritardato. Il consumo energetico è pari a 15-50 W, in base al carico sulla scheda di controllo.



### NOTA!

Utilizzare un alimentatore a 24 V CC di tipo PELV per garantire il corretto isolamento galvanico (tipo PELV) sui morsetti di controllo del convertitore di frequenza.

### ■ Collegamento del bus CC

Il morsetto bus CC viene utilizzato per il backup CC, con il circuito intermedio alimentato da un alimentatore esterno in CC.

N. morsetti. 88, 89

Per ulteriori informazioni, contattare la Danfoss.

### ■ Relè di uscita a 230 V

Il cavo del relè di uscita a 230 V deve essere collegato ai morsetti 01, 02, 03. Il relè ad alta tensione viene programmato nel parametro 323, *Relé 1, uscita*.

No. 1	Relé uscita 1 1 + 3 apertura, 1 + 2 chiusura Max 240 V AC, 2 A Min. 24 V DC, 10 mA o 24 V AC, 100 mA
-------	--

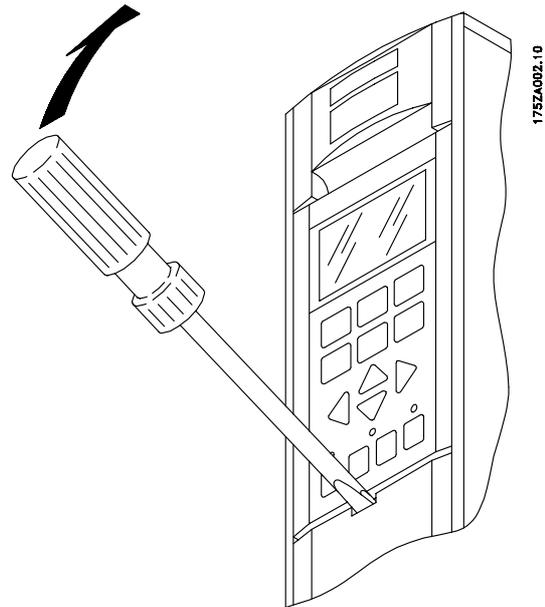
Sezione max: 4 mm<sup>2</sup>/10 AWG

Coppia: 0.5-0.6 Nm

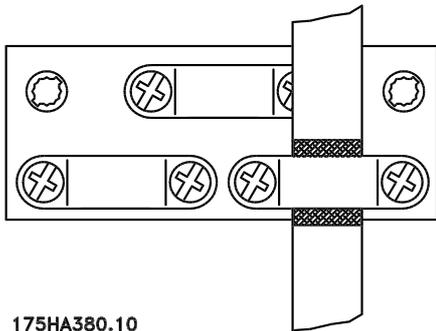
Dimensioni viti: M3

### ■ Scheda di comando

Tutti i morsetti dei cavi di comando sono installati sotto il coperchio di protezione del convertitore di frequenza. Per rimuovere questo coperchio di protezione (vedere il disegno seguente), utilizzare un oggetto appuntito, ad esempio un cacciavite.



### ■ Installazione elettrica, cavi di controllo



175HA380.10

Coppia: 0,5-0,6 Nm  
 Dimensione vite: M3

In linea generale i cavi di comando devono essere schermati e la schermatura deve essere collegata mediante fascette per cavi alle estremità dell'armadio metallico dell'apparecchio (vedere *Messa a terra di cavi di controllo schermati*). In genere, la schermatura deve essere collegata anche al corpo dell'apparecchio di controllo (seguire le istruzioni per l'installazione dell'apparecchio in questione). L'uso di cavi molto lunghi può generare anelli di ondulazione a 50/60 Hz, che costituiscono una fonte di disturbi all'intero sistema. Questo problema può essere risolto collegando un'estremità della schermatura a terra mediante un condensatore da 100nF (tenendo le guaine corte).

### ■ Installazione elettrica, cavi di comando

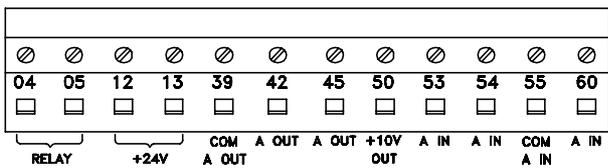
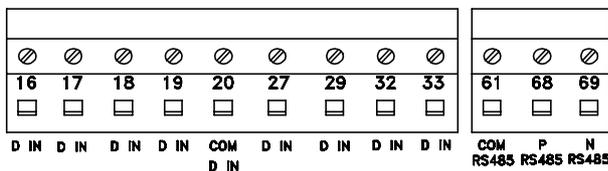
Sezione trasv. max. dei cavi di comando:

1.5 mm<sup>2</sup> /16 AWG

Coppia: 0,5-0,6 Nm

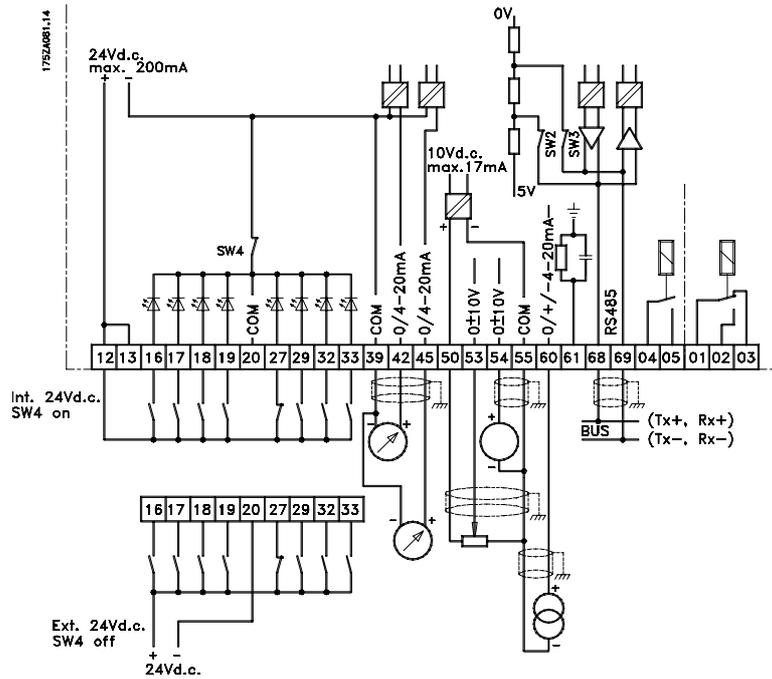
Dimensioni viti: M3

Per un corretto collegamento dei cavi di comando, vedere *Messa a terra di cavi di comando schermati*.



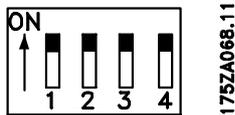
175HA379.10

N.	Funzione
04, 05	È possibile utilizzare l'uscita relè 2 per le informazioni di stato e le avvertenze.
12, 13	Tensione di alimentazione agli ingressi digitali. Per poter utilizzare la tensione 24 V CC per gli ingressi digitali, è necessario che lo switch 4 sulla scheda di comando sia chiuso, cioè in posizione "on".
16-33	Ingressi digitali. Vedere parametri 300- 307 <i>Ingressi digitali</i> .
20	Comune per gli ingressi digitali.
39	Comune per le uscite analogiche/ digitali. Deve essere collegato al morsetto 55 per mezzo di un trasmettitore a tre conduttori. Vedere la sezione <i>Esempi di collegamento</i> .
42, 45	Uscite analogiche/digitali per indicare frequenza, riferimento, corrente e coppia. Vedere parametri 319-322 <i>Uscite analogiche/digitali</i> .
50	Tensione di alimentazione per il potenziometro e per il termistore 10 V CC.
53, 54	Ingresso in tensione analogico, 0-10 V CC
55	Comune per gli ingressi in tensione analogici.
60	Ingresso in corrente analogico 0/4-20 mA. Vedere parametri 314-316 <i>Morsetto 60</i> .
61	Terminazione della comunicazione seriale. Vedere <i>Messa a terra di cavi di comando schermati</i> . Questo morsetto di norma non deve essere usato.
68, 69	Interfaccia RS 485, comunicazione seriale. Se il convertitore di frequenza VLT è collegato a un bus, gli switch 2 e 3 (switch 1-4 - vedere pagina seguente) devono essere chiusi sul primo e sull'ultimo convertitore di frequenza. Sui convertitori di frequenza VLT rimanenti, gli switch 2 e 3 devono essere aperti. L'impostazione di fabbrica è "chiuso" (posizione "ON").



### ■ Switch 1-4

Il dip-switch è situato sulla scheda di comando. Viene usato per la comunicazione seriale e per l'alimentazione CC esterna. La posizione di commutazione mostrata equivale all'impostazione di fabbrica.



Lo switch 1 non ha alcuna funzione.

Gli switch 2 e 3 sono usati per collegare un'interfaccia RS-485 al bus di comunicazione seriale.



#### NOTA!

Se il VLT è il primo o l'ultimo dispositivo del bus di comunicazione seriale, gli switch 2 e 3 devono essere attivati (ON). Gli switch di *qualsiasi altro* VLT del bus di comunicazione seriale devono essere disattivati (OFF).



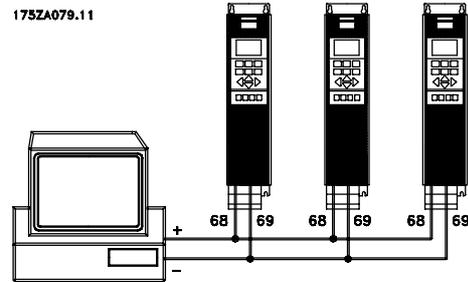
#### NOTA!

NOTA! Notare che quando lo switch 4 si trova in posizione "OFF", l'alimentazione 24 V CC esterna è isolata galvanicamente dal convertitore di frequenza VLT.

### ■ Collegamento bus

Conformemente alla norma RS 485 (2 conduttori), il bus seriale è collegato ai morsetti 68/69 del convertitore di frequenza (segnali P ed N). Il segnale P ha potenziale positivo (TX+, RX+) mentre il segnale N ha potenziale negativo (TX-, RX-).

Se ad un dato master deve essere collegato più di un convertitore di frequenza, usare collegamenti paralleli.



Per evitare correnti di equalizzazione del potenziale nella schermatura, questa può essere messa a terra mediante il morsetto 61, che è collegato al frame mediante un collegamento RC.

Installazione

### ■ Esempio di collegamento, VLT 6000 HVAC

Lo schema elettrico seguente illustra un'installazione tipo del VLT Serie 6000 HVAC.

L'alimentazione di rete è collegata ai morsetti 91 (L1), 92 (L2) e 93 (L3), mentre il motore è collegato ai morsetti 96 (U), 97 (V) e 98 (W).

Questi numeri sono indicati anche sui morsetti del convertitore di frequenza VLT.

È possibile collegare ai morsetti 88 e 89 un'alimentazione CC esterna o un filtro dodecafase opzionale. Per ulteriori informazioni, richiedere alla Danfoss una Guida alla progettazione.

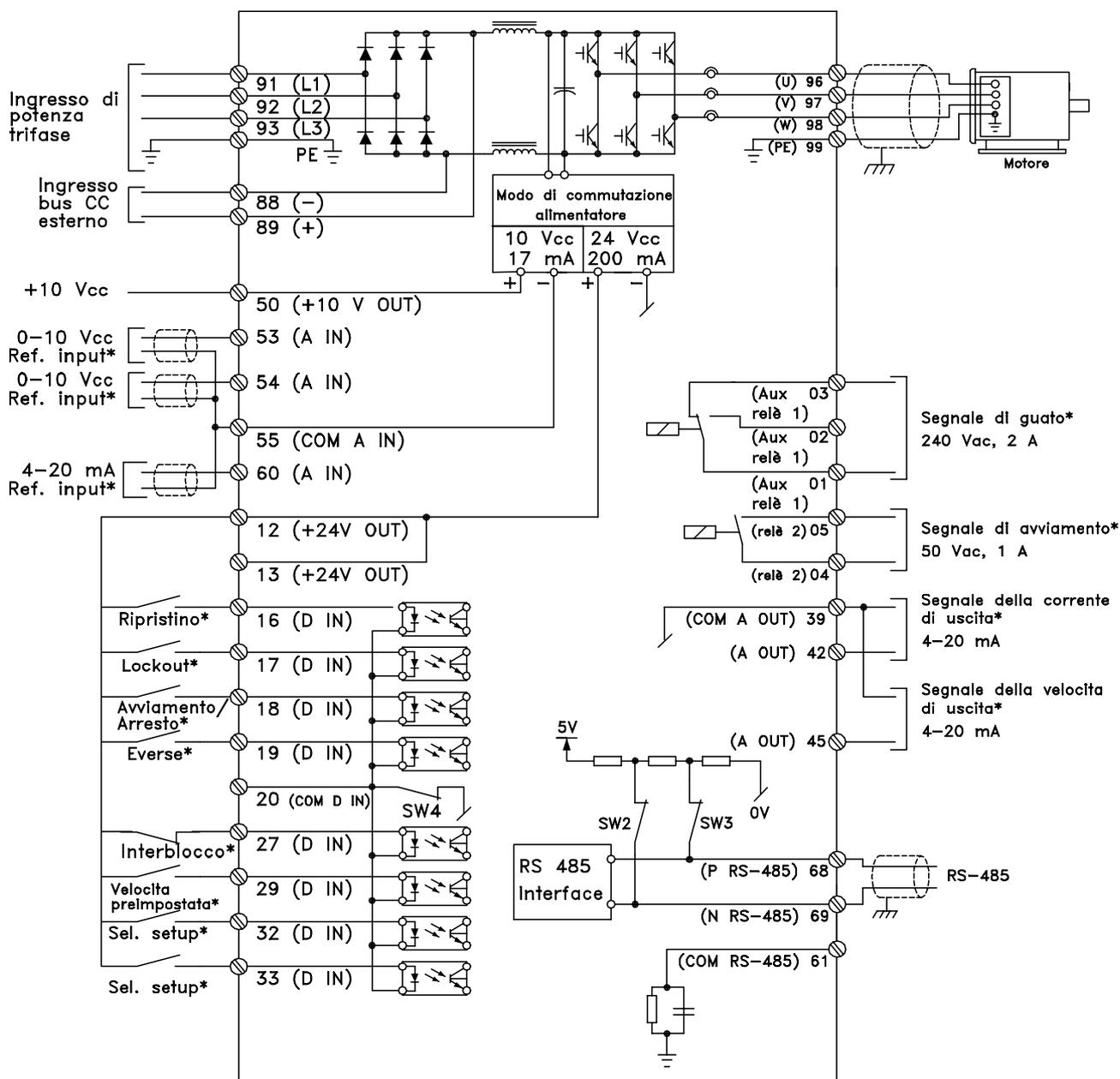
Gli ingressi analogici possono essere collegati ai morsetti 53 [V], 54 [V] e 60 [mA]. Questi ingressi possono essere programmati per riferimento,

retroazione o termistore. Vedere l'opzione Ingressi analogici nel gruppo di parametri 300.

Esistono 8 ingressi digitali che possono essere collegati ai morsetti 16-19, 27, 29, 32, 33. Questi ingressi possono essere programmati sulla base della tabella riportata a pagina 69.

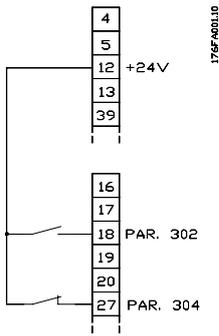
Esistono due uscite analogico/digitali (morsetti 42 e 45) che possono essere programmate per mostrare lo stato corrente o un valore di processo, ad esempio 0-f<sub>MAX</sub>. Le uscite relè 1 e 2 possono essere utilizzate per lo stato corrente o per un all-arme.

L'interfaccia RS 485, attestata sui morsetti 68 (P+) e 69 (N-), consente di controllare e monitorare il convertitore di frequenza VLT attraverso una comunicazione seriale.



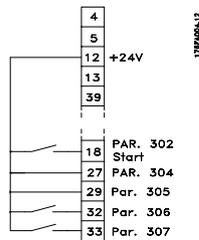
175HA390.12

### ■ Avviamento/arresto unipolare



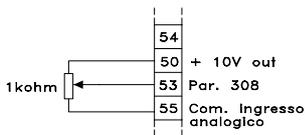
- Avviamento/arresto con il morsetto 18.  
Parametro 302 = *Start* [1]
- Arresto rapido con il morsetto 27.  
Parametro 304 = *Arresto a ruota libera, inverso* [0]

### ■ Accelerazione/decelerazione digitale



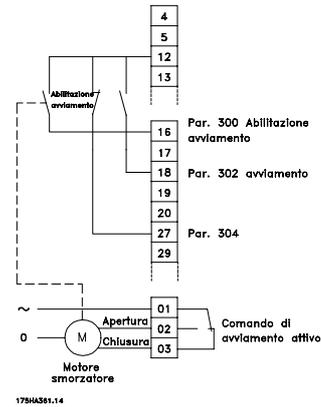
- Accelerazione e decelerazione con i morsetti 32 e 33.  
Parametro 306 = *Accelerazione* [7]  
Parametro 307 = *Decelerazione* [7]  
Parametro 305 = *Riferimento congelato* [2]

### ■ Riferimento potenziometro



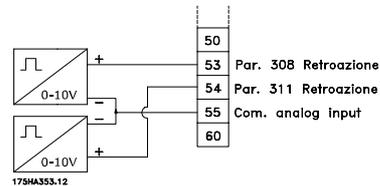
- Parametro 308 = *Riferimento* [1]
- Parametro 309 = Morsetto 53, *convers. in scala min.*
- Parametro 310 = Morsetto 53, *convers. in scala max.*

### ■ Start + abilitazione



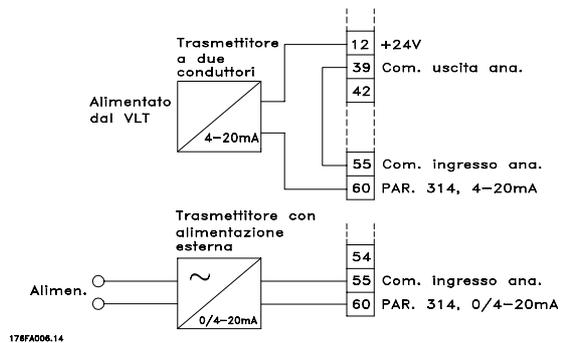
- Avviamento abilitato con il morsetto 16.  
Parameter 300 = *Start + abilitazione* [8]
- Avviamento/arresto con il morsetto 18.  
Parametro 302 = *Start* [1]
- Arresto rapido con il morsetto 27.  
Parametro 304 = *Arresto a ruota libera, inverso* [0]
- Smorzatore attivato (motore)  
Parametro 323 = *Comando di avviamento attivo* [13].

### ■ Regolazione a due zone



- Parametro 308 = *Retroazione* [2].
- Parametro 311 = *Retroazione* [2].

### ■ Collegamento al trasmettitore



- Parametro 314 = *Riferimento* [1]
- Parametro 315 = Morsetto 60, *convers. in scala min.*
- Parametro 316 = Morsetto 60, *convers. in scala max.*

Installazione

### ■ Unità di comando LCP

La parte frontale del convertitore di frequenza è dotata di un quadro di comando - LCP (Quadro di comando locale). Questo rappresenta un'interfaccia completa per la gestione e la programmazione del convertitore di frequenza.

Il quadro di comando è estraibile e, in alternativa, può essere installato fino a 3 m di distanza dal convertitore di frequenza, per esempio sul pannello frontale, mediante un kit di montaggio opzionale.

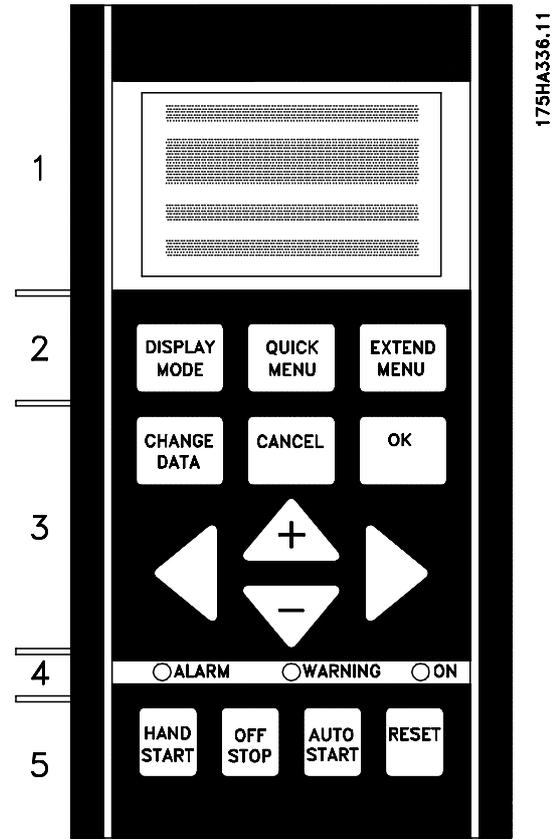
È possibile suddividere le funzioni del quadro di comando in cinque gruppi:

1. Display
2. Tasti per la modifica del modo di visualizzazione
3. Tasti per la modifica dei parametri di programmazione
4. Luci spia
5. Tasti per il funzionamento locale

Tutti i dati vengono visualizzati per mezzo di un display alfanumerico di 4 righe che, durante il normale funzionamento, è in grado di visualizzare 4 valori di dati di funzionamento e 3 valori di condizioni di funzionamento in modo continuo.

Durante la programmazione, verranno visualizzate tutte le informazioni necessarie per una rapida ed efficace impostazione dei parametri del convertitore di frequenza. Oltre al display, sono presenti tre luci spia che indicano rispettivamente tensione (ON), avviso (AVISO) e allarme (ALLARME).

È possibile modificare direttamente dal quadro di comando tutte le impostazioni dei parametri del convertitore di frequenza, a meno che questa funzione non sia stata programmata per essere *Bloccata* [1] con il parametro 016 *Blocco per modifica dati* o con un ingresso digitale, parametri 300-307 *Blocco tastiera*.

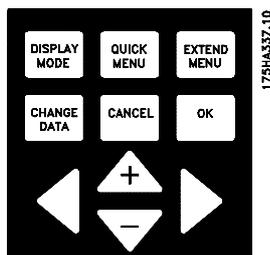


### ■ Tasti di comando per la programmazione dei parametri

I tasti di comando sono divisi per funzioni. Ciò significa che i tasti situati fra il display e le luci spia vengono usati per la programmazione dei parametri, inclusa la selezione delle indicazioni del display durante il normale funzionamento.



[MODALITÀ VISUAL.] viene usato per selezionare il modo di visualizzazione del display o per tornare al modo Display dal modo Menu rapido o dal modo Menu esteso.





[MENU RAPIDO] consente di accedere ai parametri del modo Menu rapido. È possibile passare dal modo Menu rapido al modo Menu esteso e viceversa.



[MENU ESTESO] consente di accedere a tutti i parametri. È possibile passare dal modo Menu esteso al modo Menu rapido e viceversa.



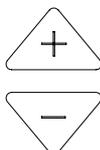
[MODIFICA DATI] viene usato per modificare un'impostazione selezionata nel modo Menu esteso o nel modo Menu rapido.



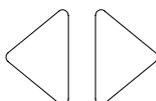
[ANNULLA] viene usato per annullare eventuali modifiche apportate al parametro selezionato.



[OK] viene usato per confermare la modifica del parametro selezionato.



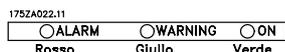
[+/-] viene usato per selezionare i parametri e per modificare il parametro selezionato. È possibile utilizzare questi tasti anche per modificare il riferimento locale. Inoltre, questi tasti vengono usati nel modo di visualizzazione per passare dalla visualizzazione di una variabile di funzionamento ad un'altra.



[<>] viene usato per selezionare un gruppo di parametri e per spostare il cursore durante la modifica di parametri numerici.

### ■ Luci spia

Nella parte inferiore del quadro di comando sono situate una luce di allarme rossa, una luce di preallarme gialla, e un LED di presenza tensione verde.



Il superamento di determinati valori soglia causa l'attivazione della luce di allarme e/o di preallarme e la visualizzazione di un testo di stato o di allarme.

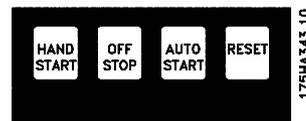


### NOTA!:

La luce spia della tensione si accende quando il convertitore di frequenza riceve tensione.

### ■ Controllo locale

Sotto le luci spia si trovano i tasti dedicati al controllo locale.



[AVV. MANUALE] viene usato per controllare il convertitore di frequenza dal quadro di comando. Il convertitore di frequenza avvia il motore nel momento in cui riceve un comando di avviamento tramite [AVV. MANUALE]. Quando viene attivato [AVV. MANUALE], sui morsetti di comando rimangono attivi i seguenti segnali di comando:

- Avv. manuale - Stop - Avv. automatico
- Interblocco sicurezza
- Ripristino
- Arresto a ruota libera, inverso
- Inversione
- Selezione setup lsb - Selezione setup msb
- Marcia jog
- Start + abilitazione
- Blocco per modifica dati
- Comando di arresto dalla comunicazione seriale



### NOTA!:

Se il parametro 201 *Frequenza di uscita, limite basso*  $f_{MIN}$  viene impostato a una frequenza di uscita maggiore di 0 Hz, nel momento in cui viene attivato [AVV. MANUALE] il motore si avvia e accelera a tale frequenza.



[OFF/STOP] viene usato per arrestare il motore collegato. Può essere Abilitato [1] o Disabilitato [0] mediante il parametro 013. Se viene attivata la funzione di arresto, la riga 2 lampeggia. [AVV. AUTO.] viene usato nel caso in cui sia necessario controllare il convertitore di frequenza tramite i morsetti di comando e/o la comunicazione seriale. Quando sui morsetti di comando e/o sul bus è attivo un segnale di avviamento, il convertitore di frequenza si avvia.



### NOTA!

Un segnale HAND-OFF-AUTO attivo sugli ingressi digitali ha una priorità maggiore rispetto ai tasti di comando [AVV. MANUALE]-[AVV. AUTO.].



[RESET] viene utilizzato per ripristinare il convertitore di frequenza dopo un allarme (scatto). Può essere selezionato come *Abilitato* [1] o *Disabilitato* [0] mediante il parametro 0-15 *Ripristino sull'LCP*. Vedere *Elenco dei preallarmi e degli allarmi*.

1ª riga

2ª riga

3ª riga

4ª riga



### ■ Modo Display, segue

Nella prima riga del display è possibile visualizzare tre valori dati di funzionamento e nella seconda riga una variabile di funzionamento. Per la programmazione, usare i parametri 007, 008, 009 e 010 *Visualizzazione sul display*.

- Riga di stato (4a riga):



### ■ Modalità visualizzazione

Durante il normale funzionamento possono essere visualizzate in modo continuo 4 diverse variabili di funzionamento: 1.1 e 1.2 e 1.3 e 2. Nella riga 2 viene visualizzato in forma numerica lo stato di funzionamento attuale oppure gli allarmi e le avvertenze che si sono verificati. Eventuali allarmi vengono visualizzati nelle righe 3 e 4 accompagnati da una nota esplicativa. Le avvertenze lampeggiano nella riga 2 accompagnati da una nota esplicativa visualizzata nella riga 1. Viene inoltre visualizzata la Programmazione attiva. La freccia indica il senso di rotazione selezionato; in questo caso il convertitore di frequenza indica la presenza di un segnale di inversione attivo. La freccia scompare in caso di un segnale di arresto o se la frequenza di uscita scende al di sotto di 0,01 Hz. Nella riga inferiore viene visualizzato lo stato del convertitore di frequenza. L'elenco a scorrimento riportato nella pagina seguente illustra i dati di funzionamento visualizzabili per la variabile 2 in modalità visualizzazione. Eventuali modifiche possono essere apportate usando i tasti [+/-].

Nella parte a sinistra della riga di stato viene visualizzato l'elemento di comando del convertitore di frequenza che è attivo. AUTO significa che il controllo viene eseguito mediante i morsetti di comando, mentre MAN indica che il controllo avviene tramite i tasti locali sull'unità di comando. OFF significa che tutti i comandi di controllo vengono ignorati dal convertitore di frequenza e che il motore viene arrestato. Nella parte centrale della riga di stato viene visualizzato l'elemento di riferimento attivo. REM indica che è attivo il riferimento dai morsetti di comando, mentre LOCAL indica che il riferimento viene determinato mediante i tasti [+/-] sul quadro di comando.

Nella parte finale della riga di stato viene indicato lo stato attuale, ad esempio "In marcia", "Stop" o "Allarme".

### ■ Modo Display I:

Nel VLT serie 6000 HVAC è possibile selezionare diversi modi Display. La figura riportata nella pagina seguente illustra come passare da un modo Display all'altro.

La figura sottostante mostra un modo Display in cui il convertitore di frequenza si trova in modo Auto con riferimento remoto ad una frequenza di uscita pari a 40 Hz. In questo modo Display, il riferimento e il comando sono determinati tramite i morsetti di comando. Il testo nella riga 1 indica la variabile di funzionamento visualizzata nella riga 2.



La riga 2 mostra la frequenza di uscita corrente e la Programmazione attiva. La riga 4 indica che il convertitore di frequenza è in modo Auto con riferimento remoto e che il motore è in funzione.

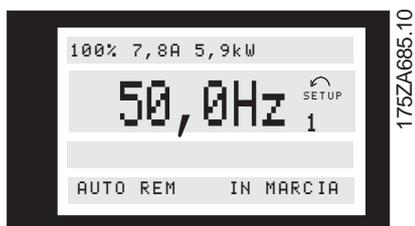
### ■ Modo Display IV:

Questo modo Display viene generato unicamente in collegamento con riferimento locale; vedere anche il paragrafo Gestione di riferimenti, pagina 61. Nel modo Display IV il riferimento viene determinato mediante i tasti [+/-] e le operazioni vengono eseguite tramite i tasti situati sotto le luci spia. La prima riga indica il riferimento richiesto. La terza riga visualizza il valore relativo della frequenza di uscita corrente in relazione alla frequenza massima. Il display assume la forma di un grafico a barre.



### ■ Modo Display II:

Il modo Display consente di visualizzare contemporaneamente nella riga 1 tre valori dati di funzionamento. I valori dati di funzionamento sono determinati nei parametri 007-010 *Display readout*.

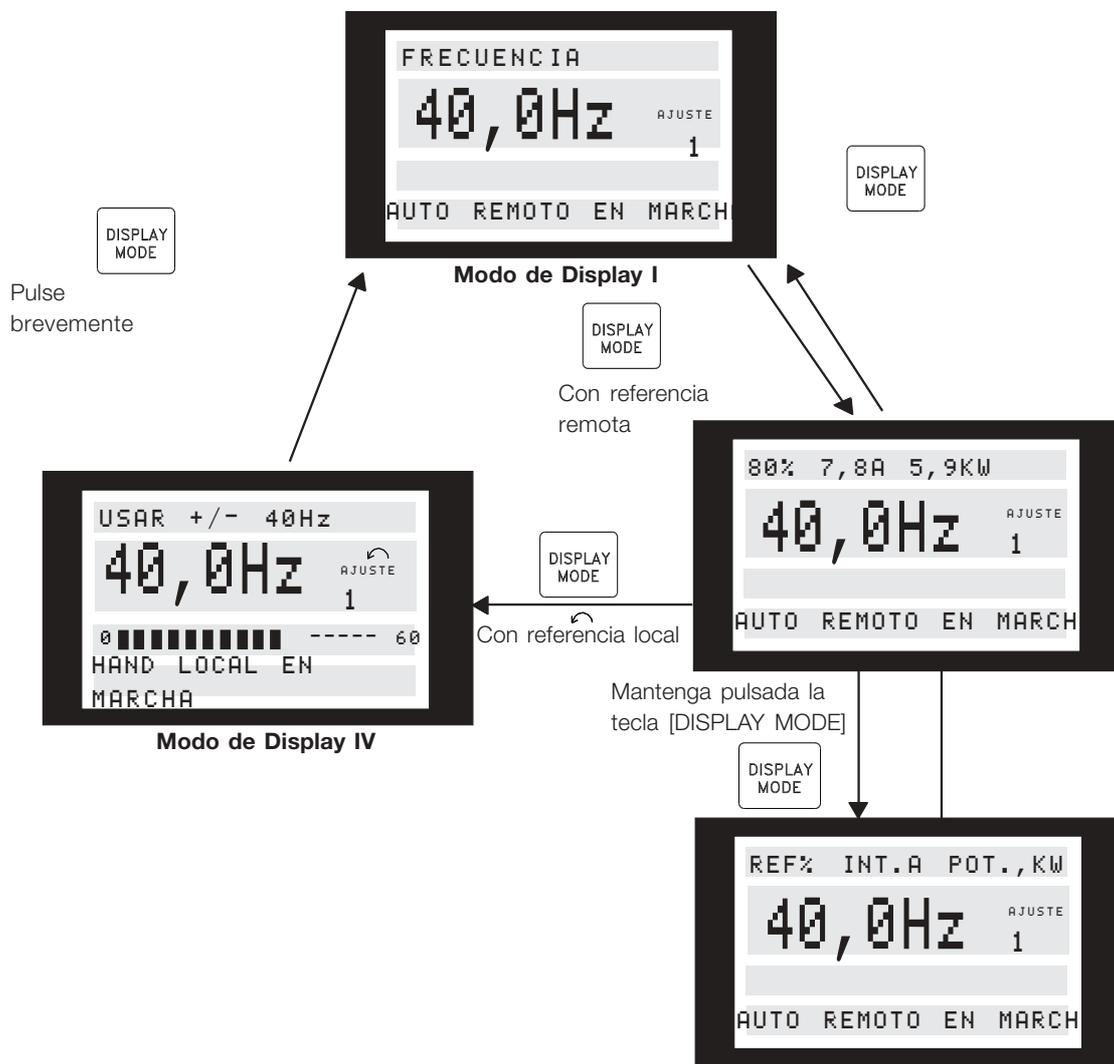


### ■ Modo Display III:

Questo modo Display è attivo mentre viene tenuto premuto il tasto [DISPLAY MODE]. Nella prima riga vengono visualizzati i nomi e le unità dei dati di funzionamento. Nella seconda riga i dati di funzionamento per la variabile 2 rimangono invariati. Rilasciando il tasto, vengono visualizzati i diversi valori dei dati di funzionamento.



■ Navigazione tra i modi Display

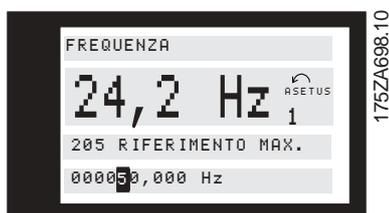


175ZA697.10

### ■ Modifica dei dati

Le procedure di modifica dei dati sono sempre le stesse, indipendentemente dal fatto che un parametro sia stato selezionato con il modo Menu rapido o con il modo Menu esteso. Premere il tasto [MODIFICA DATI] per modificare il parametro selezionato; la sottolineatura nella riga 4 del display comincerà a lampeggiare. La procedura di modifica dei dati cambia in relazione al parametro selezionato, che può essere un valore dati numerico o un valore funzionale.

Se il parametro selezionato rappresenta un valore dati numerico, è possibile modificare la prima cifra con i tasti [+/-]. Per modificare la seconda cifra, spostare il cursore con i tasti [>], quindi modificare il valore dati con i tasti [+/-].



La cifra selezionata è evidenziata da un cursore lampeggiante. La riga inferiore del display visualizzerà il valore dati che verrà immesso (memorizzato) in seguito alla conferma premendo il pulsante [OK]. Per annullare la modifica, usare [ANNULLA].

Se il parametro selezionato è un valore dati funzionale, è possibile modificare il valore di testo selezionato con i tasti [+/-].



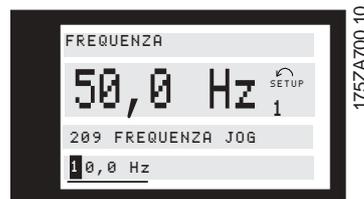
Il valore funzionale lampeggia finché non viene confermato premendo il pulsante [OK]. Il valore funzionale è stato selezionato. Per annullare la modifica, usare [ANNULLA].

### ■ Variazione di un valore dati numerico

Se il parametro selezionato rappresenta un valore dati numerico, selezionare una cifra con i tasti [<>].



Quindi, modificare la cifra selezionata mediante i tasti [+/-].



La cifra selezionata è quella lampeggiante. La riga inferiore del display visualizza il valore dati immesso (memorizzato) dopo la conferma con [OK].

### ■ Modifica di un valore dati, passo passo

È possibile modificare determinati parametri richiamando valori preselezionati o in modo continuo. Ciò vale per *Potenza motore* (parametro 102), *Tensione motore* (parametro 103) e *Frequenza motore* (parametro 104).

È possibile modificare i dati sia come gruppo di valori dati numerici che come valori dati numerici.

### ■ Inizializzazione manuale

Scollegare l'unità dalla rete e mantenere premuti i tasti [MODALITÀ VISUAL.] + [MODIFICA DATI]+ [OK], ricollegando contemporaneamente l'alimentazione di rete. Rilasciare i tasti; sul convertitore di frequenza sono state ripristinate le impostazioni di fabbrica.

I seguenti parametri non vengono azzerati mediante l'inizializzazione manuale:

Parametro	500, <i>Protocollo</i>
	600, <i>Ore di funzionamento</i>
	601, <i>Tempo di esercizio</i>
	602, <i>Contatore kWh</i>
	603, <i>Numero di accensioni</i>
	604, <i>Numero di sovratemperature</i>
	605, <i>Numero di sovratensioni</i>

È possibile, inoltre, eseguire l'inizializzazione mediante il parametro 620 *Modo di funzionamento*.

**■ Menu Rapido**

Il tasto QUICK MENU consente di accedere ai 12 parametri principali del convertitore. Nella maggior parte dei casi, dopo la programmazione il convertitore di frequenza è pronto per l'uso.

I 12 parametri del menu Rapido sono elencati nella tabella sottostante. Una descrizione completa della loro funzione è fornita nella sezione relativa ai parametri del presente manuale.

N. voce menu	Nome	Descrizione
Rapido	parametro	
1	001 Lingua	Seleziona la lingua usata per tutte le visualizzazioni
2	102 Potenza motore	Imposta le caratteristiche di output del convertitore in base alla potenza in kW del motore
3	103 Tensione motore	Imposta le caratteristiche di output del convertitore in base alla tensione del motore
4	104 Frequenza motore	Imposta le caratteristiche di output del convertitore in base alla frequenza nominale del motore, che di norma è uguale alla frequenza di linea
5	105 Corrente motore	Imposta le caratteristiche di output del convertitore in base alla corrente nominale in amp del motore
6	106 Velocità nominale motore	Imposta le caratteristiche di output del convertitore in base alla velocità nominale a pieno carico del motore
7	201 Frequenza minima	Imposta la frequenza minima controllata a cui il motore può funzionare
8	202 Frequenza massima	Imposta la frequenza massima controllata a cui il motore può funzionare
9	206 Tempo rampa di accelerazione	Imposta il tempo che occorre al motore per accelerare da 0 Hz alla frequenza nominale impostata nella voce 4 del menu Rapido
10	207 Tempo rampa di decelerazione	Imposta il tempo che occorre al motore per decelerare dalla frequenza nominale impostata nella voce 4 del menu Rapido a 0 Hz.
11	323 Uscita relè 1	Imposta il funzionamento del relè C ad alta tensione
12	326 Uscita relè 2	Imposta il funzionamento del relè A a bassa tensione

---

**■ Dati parametrici**

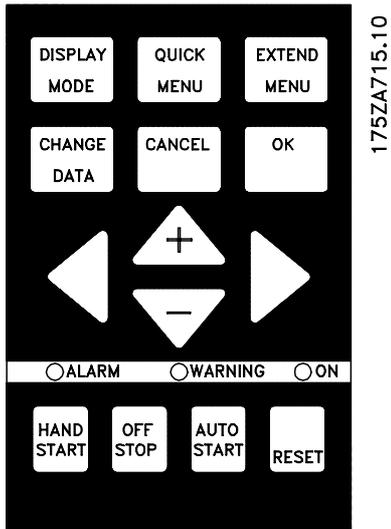
Immettere o modificare i dati parametri o le impostazioni in base alla seguente procedura.

1. Premere il tasto Quick Menu.
2. Usare i tasti "+" e "-" per trovare il parametro da modificare.
3. Premere il tasto "Change Data".
4. Usare i tasti "+" e "-" per selezionare l'impostazione del parametro corretta. Per spostarsi ad una cifra diversa nell'ambito dello stesso parametro, usare le frecce < e > *Il cursore lampeggiante indica la cifra selezionata da modificare.*
5. Premere Cancel per rifiutare la modifica oppure OK per accettarla ed immettere la nuova impostazione.

1. Premere il tasto Quick Menu.
2. Premere i tasti "+" e "-" fino a raggiungere il parametro 206 *Tempo rampa di accelerazione*.
3. Premere il tasto "Change Data".
4. Premere due volte: lampeggeranno le cifre che indicano le centinaia.
5. Premere il tasto "+" una volta per cambiare le cifre che indicano le centinaia di "1".
6. Premere il tasto per cambiare le cifre che indicano le decine.
7. Premere il tasto "-" per decrescere da "6" a "0" e l'impostazione visualizzata per *Tempo rampa di accelerazione* è "100 s".
8. Premere il tasto OK per immettere il nuovo valore nel controller del convertitore.

**Esempio di modifica dei dati parametrici**

Ipotizzando che il parametro 206 *Tempo rampa di accelerazione* sia impostato su 60 secondi, portarlo a 100 secondi usando la seguente procedura:



### NOTA!:

La procedura per la programmazione delle funzioni parametriche estese disponibili mediante il tasto Extended Menu è uguale a quella descritta per le funzioni del menu Rapido.

### ■ Programmazione

EXTEND  
MENU

Il tasto [EXTEND MENÙ] consente di accedere a tutti i parametri del convertitore di frequenza .

### ■ Funzionamento e display 000-017

Questo gruppo di parametri consente di configurare l'unità di controllo, per esempio in relazione alla lingua, alla visualizzazione e alla possibilità di disattivare i tasti funzione sull'unità di controllo.

#### 001 Lingua

(LINGUA)

##### Valore:

★Inglese (ENGLISH)	[0]
Tedesco (DEUTSCH)	[1]
Francese (FRANCAIS)	[2]
Danese (DANSK)	[3]
Spagnolo (ESPAÑOL)	[4]
Italiano (ITALIANO)	[5]
Svedese (SVENSKA)	[6]
Olandese (NEDERLANDS)	[7]
Portoghese (PORTUGUESA)	[8]
Finnish (SUOMI)	[9]

Lo stato al momento della consegna potrebbe discostarsi dalle impostazioni di fabbrica.

##### Funzione:

Questo parametro consente di definire la lingua da utilizzare sul display.

##### Descrizione:

È possibile scegliere fra le lingue indicate.

### ■ Configurazione della Programmazione

È possibile utilizzare uno dei quattro parametri Programmazione del convertitore di frequenza, programmabili singolarmente. Selezionare Programmazione attiva nel parametro 002 *Setup Attivo*. Il numero della Programmazione attiva viene visualizzato nel display sotto la voce "Setup". Inoltre, è possibile impostare la *Programmazione multipla* per consentire il passaggio da un modo di programmazione all'altro in relazione agli ingressi digitali o alla comunicazione seriale.

Per esempio, è possibile utilizzare il passaggio tra le varie programmazioni nei sistemi in cui viene utilizzata una programmazione durante il giorno e un'altra durante la notte.

Il parametro 003 *Copia programmazioni* consente di copiare da una programmazione all'altra. Utilizzando il parametro 004 *Copia LCP*, è possibile trasferire tutte le programmazioni da un convertitore di frequenza a un altro spostando il tastierino di controllo. Copiare tutti i valori dei parametri sul tastierino di controllo, spostare il tastierino di controllo su un altro convertitore di frequenza , quindi copiare tutti i parametri sull'altro VFD serie TR1.

#### 002 Programmazione attiva

(SETUP ATTUALE)

##### Valore:

Programmazione di fabbrica (SETUP DI FABBRICA)[0]	
★Programmazione 1 (SETUP 1)	[1]
Programmazione 2 (SETUP 2)	[2]
Programmazione 3 (SETUP 3)	[3]
Programmazione 4 (SETUP 4)	[4]
Programmazione multipla (MULTI SETUP)	[5]

##### Funzione:

Questo parametro consente di definire il numero di Programmazione desiderato per il controllo delle funzioni del convertitore di frequenza. È possibile impostare tutti i parametri in quattro Programmazioni separate, da Progr. 1 a Progr 4.

Inoltre disponibile una programmazione preimpostata, definita Programmazione di fabbrica. Questa consente di modificare solo parametri specifici.

##### Descrizione:

La *Programmazione di fabbrica* [0] contiene i valori dei parametri preimpostati in fabbrica. Può essere usata come fonte di dati per riportare le altre programmazioni ad uno stato noto. In questo caso la Programmazione di fabbrica viene selezionata come Programmazione attiva.

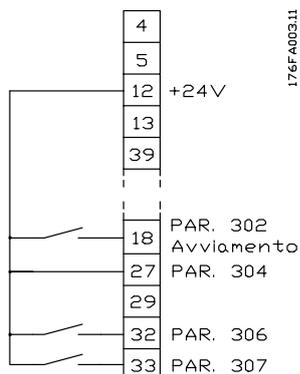
Le *Programmazioni* 1-4 [1]-[4] sono singole programmazioni che possono essere selezionate in base alle necessità.

La *Programmazione multipla* [5] viene utilizzata quando il passaggio fra le diverse programmazioni viene effettuato tramite un controllo remoto.

Per il passaggio fra le varie programmazioni è possibile utilizzare i morsetti 16/17/29/32/33 e la porta di comunicazione seriale.

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

### Esempi di collegamento Modifica programmazione



- Selezione della Programmazione con i morsetti 32 e 33.  
Parametro 306 = *Selezione della programmazione, lsb* [4]  
Parametro 307 = *Selezione della programmazione, msb* [4]  
Parametro 002 = *Programmazione multipla* [5].

### 003 Copiatura di programmazioni

#### (COPIA SETUP)

##### Valore:

- ★Nessuna copia (NON COPIA) [0]  
Copia da Programmazione attiva nella Programmazione 1 (COPIA IN SETUP 1) [1]  
Copia da Programmazione attiva nella Programmazione 2 (COPIA IN SETUP 2) [2]  
Copia da Programmazione attiva nella Programmazione 3 (COPIA IN SETUP 3) [3]  
Copia da Programmazione attiva nella Programmazione 4 (COPIA IN SETUP 4) [4]  
Copia da Programmazione attiva in tutte le altre programmazioni (COPIA IN TUTTI) [5]

##### Funzione:

Viene effettuata una copia dalla programmazione attiva selezionata nel parametro 002 *Programmazione attiva* in una o più programmazioni selezionate nel parametro 003 *Copiatura di programmazioni*.



##### NOTA!:

La copia è possibile solo in modo Stop (motore arrestato con un comando di Stop).

##### Descrizione:

L'operazione di copia ha inizio dopo che la funzione di copia desiderata è stata selezionata e confermata con il tasto [OK].  
Il display indica quando la copiatura è in corso.

### 004 Copia con l'LCP

#### (COPIA LCP)

##### Valore:

- ★Nessuna copia (NON COPIA) [0]  
Caricamento di tutti i parametri (UPLOAD TUTTI PAR.) [1]  
Scaricamento di tutti i parametri (DOWNLOAD TUTTI PAR.) [2]  
Scaricamento dei parametri che non dipendono dalla potenza. (DOWNLOAD INDIP. ALIM.) [3]

##### Funzione:

Il parametro 004 *Copia LCP* viene usato se si desidera utilizzare la funzione di copia integrata del quadro di comando.

Questa funzione viene usata per copiare una determinata programmazione dei parametri da un convertitore di frequenza a un altro spostando il quadro di comando.

##### Descrizione:

Selezionare *Caricamento di tutti i parametri* [1] per trasmettere tutti i valori dei parametri al quadro di comando.  
Selezionare *Scaricamento di tutti i parametri* [2] se tutti i valori dei parametri trasmessi devono essere copiati nel convertitore di frequenza su cui è stato installato il quadro di comando.  
Selezionare *Scaricamento dei parametri che non dipendono dalla potenza* [3] se è necessario scaricare solo i parametri che non dipendono dalla potenza. Questa funzione viene usata per scaricare la programmazione su un convertitore di frequenza con una potenza nominale diversa da quello in cui i parametri sono stati programmati.



##### NOTA!:

È possibile Caricare / Scaricare la programmazione solo in modo Stop.

### Impostazione della visualizzazione definita dall'utente

I parametri 005 *Visualizzazione definita dall'utente, valore massimo* e 006 *Visualizzazione definita dall'utente, unità*, consentono agli utenti di definire

una visualizzazione personalizzata, sempre che in Visualizzazione su display sia stata selezionata l'opzione Visualizzazione definita dall'utente. L'intervallo viene impostato nel parametro 005 *Visualizzazione definita dall'utente, valore massimo* e l'unità viene determinata nel parametro 006 *Visualizzazione definita dall'utente, unità*. La scelta dell'unità determina se il rapporto tra la frequenza di uscita e la visualizzazione è lineare, quadrato o cubico.

### 005 Visualizzazione definita dall'utente, valore massimo (MISURA)

#### Valore:

0.01 - 999,999.99      ★ 100.00

#### Funzione:

Questo parametro consente di scegliere il valore massimo della visualizzazione definita dall'utente, calcolato in base all'attuale frequenza motore e all'unità selezionata nel parametro 006, *Visualizzazione definita dall'utente, unità*. Il valore programmato si ottiene nel momento in cui viene raggiunta la frequenza di uscita impostata nel parametro 202 *Frequenza di uscita, limite alto, f<sub>MAX</sub>*. L'unità determina inoltre se il rapporto tra la frequenza di uscita e la visualizzazione è lineare, quadrato o cubico.

#### Descrizione:

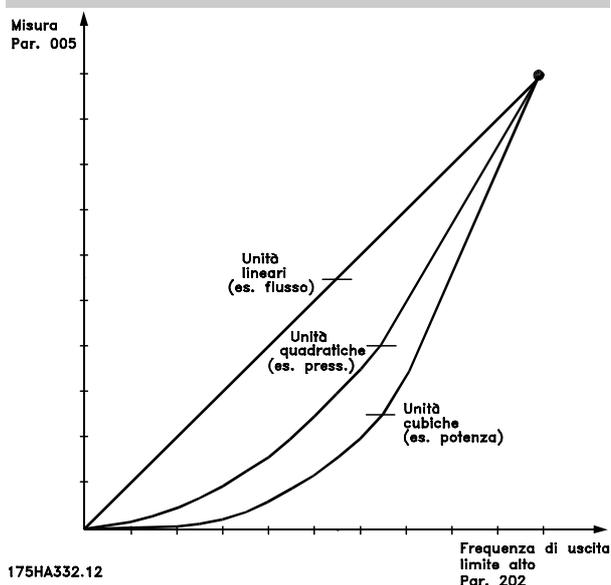
Impostare il valore desiderato per il limite alto della frequenza di uscita.

### 006 Visualizzazione definita dall'utente, unità (UNITÀ DI MISURA)

★No unità <sup>1</sup>	[0]	GPM <sup>1</sup>	[21]
% <sup>1</sup>	[1]	gal/s <sup>1</sup>	[22]
rpm <sup>1</sup>	[2]	gal/min <sup>1</sup>	[23]
ppm <sup>1</sup>	[3]	gal/h <sup>1</sup>	[24]
pulse/s <sup>1</sup>	[4]	lb/s <sup>1</sup>	[25]
l/s <sup>1</sup>	[5]	lb/min <sup>1</sup>	[26]
l/min <sup>1</sup>	[6]	lb/h <sup>1</sup>	[27]
l/h <sup>1</sup>	[7]	CFM <sup>1</sup>	[28]
kg/s <sup>1</sup>	[8]	ft <sup>3</sup> /s <sup>1</sup>	[29]
kg/min <sup>1</sup>	[9]	ft <sup>3</sup> /min <sup>1</sup>	[30]
kg/h <sup>1</sup>	[10]	ft <sup>3</sup> /h <sup>1</sup>	[31]
m <sup>3</sup> /s <sup>1</sup>	[11]	ft <sup>3</sup> /min <sup>1</sup>	[32]
m <sup>3</sup> /min <sup>1</sup>	[12]	ft/s <sup>1</sup>	[33]
m <sup>3</sup> /h <sup>1</sup>	[13]	in wg <sup>2</sup>	[34]
m/s <sup>1</sup>	[14]	ft wg <sup>2</sup>	[35]
mbar <sup>2</sup>	[15]	PSI <sup>2</sup>	[36]
bar <sup>2</sup>	[16]	lb/in <sup>2</sup>	[37]
Pa <sup>2</sup>	[17]	HP <sup>3</sup>	[38]
kPa <sup>2</sup>	[18]		
MWG <sup>2</sup>	[19]		
kW <sup>3</sup>	[20]		

Le unità di flusso e velocità sono contrassegnate con 1, le unità di pressione con 2 e quelle di potenza con 3. Vedere la figura nella colonna seguente.

#### Funzione:



Questo parametro consente di selezionare l'unità da visualizzare sul display in collegamento con il parametro 005 *Visualizzazione definita dall'utente, valore massimo*. Se vengono selezionate unità di flusso o di velocità, il rapporto tra visualizzazione e frequenza di uscita sarà lineare. Se vengono selezionate unità di pressione (bar, Pa, m c.a., PSI, ecc.), il rapporto sarà quadrato. Se vengono selezionate unità di potenza (kW, HP), il rapporto sarà cubico.

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

Il valore e l'unità vengono visualizzati in modo Display se è stato selezionato il valore *Visualizzazione definita dall'utente* [10] in uno dei parametri 007-010 *Visualizzazione su display*.

### Descrizione:

Selezionare l'unità desiderata per *Visualizzazione definita dall'utente*.

## 007 Visualizzazione completa del display (DISPLAY GRANDE)

### Valore:

Riferimento risultante [%] (RIFERIMENTO)	[1]
Riferimento risultante [unità] (RIF. [UNITÀ'])	[2]
★ Frequenza [Hz] (FREQUENZA [HZ])	[3]
% della frequenza di uscita massima [%] (FREQUENZA [%])	[4]
Corrente motore [A] (CORRENTE MOTORE [A])	[5]
Potenza [kW] (POTENZA [KW])	[6]
Potenza [HP] (POTENZA [HP])	[7]
Energia di uscita [kWh] (ENERGIA [UNITÀ])	[8]
Ore di esercizio [ore] (TEMPO FUNZIONAM. [H])	[9]
Visualizzazione definita dall'utente [-] (VALORE LETTO [UNITÀ])	[10]
Valore di riferimento 1 [unità] (SETPOINT 1 [UNITÀ])	[11]
Setpoint 2 [unità] (SETPOINT 2 [UNITÀ])	[12]
Retroazione 1 (RETROAZ. 1 [UNITÀ])	[13]
Retroazione 2 (RETROAZ. 2 [UNITÀ])	[14]
Retroazione [unità] (RETROAZIONE [UNITÀ])	[15]
Tensione motore [V] (TENSIONE MOTORE [V])	[16]
Tensione bus CC [V] (TENSIONE CC [V])	[17]
Carico term. motore [%] (TERMICO MOTORE [%])	[18]
Carico termico, VLT [%] (TERMICO INVERTER [%])	[19]
Ingresso digitale [codice binario] (INGRES. DIGIT. [BIN])	[20]
Ingresso analogico 53 [V] (INGR. ANALOG 53 [V])	[21]
Ingresso analogico 54 [V] (INGRES. ANAL. 54 [V])	[22]
Ingresso analogico 60 [mA] (INGR. ANALOG 60 [MA])	[23]
Stato dei relè [codice binario] (CONDIZ RELE')	[24]
Riferimento impulsi [Hz] (RIFER. IMPULSI [HZ])	[25]
Riferimento esterno [%] (RIFER. ESTERNO [%])	[26]
Temp. dissip. [°C] (TEMP. DISSIPAT. [°C])	[27]
Avviso scheda opzione di comunicazione (COMM OPT WARN [HEX])	[28]
Testo display LCP (TESTO LIBERO)	[29]
Parola di stato (STATUS WORD [HEX])	[30]
Parola di controllo (CONTROL WORD [HEX])	[31]
Parola di allarme (ALLARME WORD [HEX])	[32]

Uscita PID [Hz] (PID OUTPUT [HZ]) [33]

Uscita PID [%] (PID OUTPUT [%]) [34]

Orologio in tempo reale (OROL. TEMPO REALE) [40]

### Funzione:

Questo parametro consente di scegliere il valore dati visualizzato nella riga 2 del display all'accensione del convertitore di frequenza. I valori dei dati verranno inoltre compresi nell'elenco a scorrimento del modo Display. I parametri 008-010, *Visualizzazione ridotta del display* consentono l'uso di tre valori dati supplementari visualizzati nella riga 1.

Vedere la descrizione dell'*unità di controllo*.

### Descrizione:

È possibile selezionare **Nessuna visualizzazione** solo nei parametri 008-010 *Visualizzazione ridotta del display*.

**Riferimento risultante [%]** indica una percentuale del riferimento risultante nell'intervallo tra *Riferimento minimo*, *Rif<sub>MIN</sub>* e *Riferimento massimo*, *Rif<sub>MAX</sub>*. Vedere anche *Gestione dei riferimenti*.

**Riferimento [unità]** indica il riferimento in Hz in *Anello aperto*. In *Anello chiuso*, l'unità di riferimento viene selezionata nel parametro 415 *Unità di processo*.

**Frequenza [Hz]** indica la frequenza di uscita dal convertitore di frequenza.

**% della frequenza di uscita massima [%]** indica l'attuale frequenza di uscita come percentuale del parametro 202 *Frequenza di uscita, limite alto*, *f<sub>MAX</sub>*.

**Corrente motore [A]** indica la corrente di fase del motore misurata come valore efficace.

**Potenza [kW]** indica la potenza attualmente consumata dal motore in kW.

**Potenza [HP]** indica la potenza attualmente assorbita dal motore in HP.

indica l'energia consumata dal motore a partire dall'ultimo ripristino nel in parametro 618 *Ripristino del contatore kWh*.

**Ore di esercizio [h]** indica il tempo di funzionamento del motore a partire dall'ultimo ripristino nel parametro 619, *Ripristino contatore di esercizio*.

**Visualizzazione definita dall'utente [-]** è un valore definito dall'utente, calcolato sulla base dell'unità e della frequenza di uscita attuale e della scala nel parametro 005 *Visualizzazione definita dall'utente, valore massimo*. L'unità viene selezionata nel parametro 006 *Visualizzazione definita dall'utente, unità*. **Setpoint 1 [unità]** è il valore programmato nel parametro 418, *Setpoint 1*. L'unità viene selezionata nel parametro 415, *Unità di processo*. Vedere anche *Gestione della retroazione*.

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

**Setpoint 2 [unità]** è il valore programmato nel parametro 419, *Setpoint 2*. L'unità viene selezionata nel parametro 415, *Unità di processo*.

**Retroazione 1 [unità]** indica il valore del segnale della retroazione 1 risultante (morsetto 53). L'unità viene selezionata nel parametro 415, *Unità di processo*. Vedere anche *Gestione della retroazione*.

**Retroazione 2 [unità]** indica il valore del segnale di retroazione 2 risultante (morsetto 53). L'unità viene selezionata nel parametro 415, *Unità di processo*.

**Retroazione [unità]** indica il valore del segnale risultante utilizzando l'unità/la scala selezionata nel parametro 413 *Retroazione minima*,  $FB_{MIN}$ , 414 *Retroazione massima*,  $FB_{MAX}$  e 415, *Unità di processo*.

**Tensione motore [V]** indica la tensione erogata al motore.

**Tensione bus CC [V]** indica la tensione del circuito intermedio nel convertitore di frequenza.

**Carico termico, motore [%]** indica il carico termico calcolato/stimato del motore. Il 100% è il limite di disinserimento. Vedere anche il parametro 117, *Protezione termica motore*.

**Carico termico, VLT [%]** indica il carico termico calcolato/stimato del convertitore di frequenza. Il 100% è il limite di disinserimento.

**Ingresso digitale [Codice binario]** indica gli stati dei segnali dagli 8 morsetti digitali (16, 17, 18, 19, 27, 29, 32 e 33). Il morsetto 16 corrisponde al bit all'estrema sinistra. '0' = nessun segnale, '1' = segnale collegato.

**Ingresso analogico 53 [V]** indica il valore di tensione sul morsetto 53.

**Ingresso analogico 54 [V]** indica il valore di tensione sul morsetto 54.

**Ingresso analogico 60 [mA]** indica il valore di tensione sul morsetto 60.

**Stato dei relè [codice binario]** indica lo stato di ciascun relè. Il bit a sinistra (il più significativo) indica il relè 1, seguito dal 2 e dal 6 fino al 9. A "1" indica che il relè è attivo, "0" che è inattivo. Il parametro 007 presenta una parola di 8 bit con le ultime due posizioni non utilizzate. I relè 6-9 vengono forniti con il regolatore in cascata e quattro schede relè opzionali

**Riferimento impulsi [Hz]** indica la frequenza degli impulsi in Hz collegata al morsetto 17 o 29.

**Riferimento esterno [%]** indica la somma in percentuale dei riferimenti esterni (somma di comunicazioni analogiche/digitali/seriali) nell'intervallo tra *Riferimento minimo*,  $Rif_{MIN}$  e *Riferimento massimo*,  $Rif_{MAX}$ .

**Temperatura dissipatore [°C]** indica la temperatura attuale del dissipatore del convertitore di frequenza. Il limite di disinserimento è di  $90 \pm 5^\circ\text{C}$ ; la riattivazione avviene a  $60 \pm 5^\circ\text{C}$ .

**Avviso scheda di comunicazione opzionale [Hex]** fornisce una parola di avviso in caso di errore sul bus di comunicazione. Il parametro è attivo solo se sono state installate opzioni di comunicazione. In assenza di opzioni di comunicazione, verrà visualizzato 0 Hex.

**Testo display LCP** indica il testo programmato nel parametro 533 *Riga 1 del display* e 534 *Riga 2 del display* attraverso l'LCP o la porta di comunicazione seriale.

### Procedura LCP per l'immissione di testo

Dopo aver selezionato *Testo visualizzato* nel parametro 007, scegliere il parametro relativo alla riga del display (533 o 534) e premere il tasto **MODIFICA DATI**.

Immettere il testo direttamente nella riga selezionata utilizzando i tasti freccia **UP, DN, LEFT, RIGHT** dell'LCP. I tasti freccia UP e DN consentono di scorrere l'elenco di caratteri disponibili. I tasti freccia Left e Right consentono di spostare il cursore lungo la riga di testo. Per bloccare il testo, premere il tasto **OK** una volta completata la riga di testo. Il tasto **CANCEL** consente di cancellare il testo.

I caratteri disponibili sono:

A B C D E F G H I J K L M N O P Q R S T U V W X Y Z  
Æ Ø Å Ä Ö Ü È Ì Ù è . / - ( ) 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 'spazio'  
'spazio' è il valore predefinito dei parametri 533 e 534. Per cancellare un carattere immesso, sostituirlo con 'spazio'.

**Parola di stato** visualizza la parola di stato attuale del convertitore di frequenza (vedere il par. 608).

**Parola di controllo** visualizza la parola di controllo attuale (vedere il par. 607).

**Parola di allarme** visualizza la parola di allarme attuale.

**Uscita PID** fa sì che l'uscita PID calcolata venga visualizzata sul display in Hz [33] o come percentuale della frequenza max. [34]

### Orologio in tempo reale

L'orologio in tempo reale può visualizzare l'ora corrente, la data e il giorno della settimana. Le cifre disponibili stabiliscono l'ampiezza possibile della visualizzazione. Vale a dire che se nella riga superiore viene usata solo la visualizzazione dell'orologio in tempo reale (parametri 008, 009 o 010), verrà visualizzato quanto segue: WD YYYY/MM/DD/ HH.MM. Vedere la tabella in basso per ulteriori informazioni:

Cifre disponibili	Formato	Esx.
6	hh.mm	11.29
8	WW hh.mm	WE 11.29
13	WW YYMMDD hh.mm	WE 040811 11.29
20	WW YYYY/MM/DD hh.mm	WE 2004/08/11 11.29

### 008 Visualizzazione ridotta del display 1.1

(RIGA1 VARIABLE1)

#### Valore:

Vedere il parametro 007 *Visualizzazione completa del display*

★ Riferimento [unità] [2]

#### Funzione:

Questo parametro consente di scegliere il primo dei tre valori dati visualizzati sul display, riga 1, posizione 1. Questa funzione è particolarmente utile per impostare il regolatore PID, per visualizzare le reazioni del processo a un cambiamento di riferimento.

Per visualizzazioni sul display, premere il pulsante [MODALITÀ VISUAL.]. Non è possibile selezionare l'opzione dati *Testo LCD display* [29] con il parametro *Visualizzazione ridotta del display*.

#### Descrizione:

È possibile scegliere fra 33 diversi valori descritti nel parametro 007 *Visualizzazione completa del display*.

### 009 Visualizzazione ridotta del display - riga 1.2

(RIGA1 VARIABLE2)

#### Valore:

Vedere il parametro 007 *Visualizzazione completa del display*

★ Corrente motore [A] [5]

#### Funzione:

Vedere la descrizione delle funzioni del parametro 008 *Visualizzazione ridotta del display*. Non è possibile selezionare l'opzione dati *Testo LCD display* [29] con il parametro *Visualizzazione ridotta del display*.

#### Descrizione:

È possibile scegliere fra 33 diversi valori descritti nel parametro 007 *Visualizzazione completa del display*.

### 010 Visualizzazione ridotta del display - riga 1.3

(RIGA1 VARIABLE3)

#### Valore:

Vedere il parametro 007 *Visualizzazione completa del display*

★ Potenza [kW] [6]

#### Funzione:

Vedere la descrizione delle funzioni del parametro 008 *Visualizzazione ridotta dei dati*. Non è possibile selezionare l'opzione dati *Testo LCD display* [29] con il parametro *Visualizzazione ridotta del display*.

#### Descrizione:

È possibile scegliere fra 33 diversi valori descritti nel parametro 007 *Visualizzazione completa del display*.

### 011 Unità di riferimento locale (UNITÀ LOC RIFER)

#### Valore:

Hz (HZ) [0]

★ % del campo frequenza in uscita (%) (% DI F<sub>MAX</sub>) [1]

#### Funzione:

Questo parametro consente di determinare l'unità del riferimento locale.

#### Descrizione:

Selezionare l'unità desiderata per il riferimento locale.

### 012 Avviamento manuale sull'LCP (PULS. AVV. MAN)

#### Valore:

Disabilitato (DISABILITATO) [0]

★ Abilitato (ABILITATO) [1]

#### Funzione:

Questo parametro consente di selezionare/deselezionare il pulsante di avviamento manuale (AVV. MANUALE) sul quadro di comando.

#### Descrizione:

Selezionando *Disabilitato* [0] in questo parametro, il tasto [AVV. MANUALE] viene disattivato.

### 013 STOP sull'LCP (PULSANTE DI STOP)

#### Valore:

Disabilitato (DISABILITATO) [0]

★ Abilitato (ABILITATO) [1]

#### Funzione:

Questo parametro consente di selezionare/deselezionare il pulsante di Stop locale sul quadro di comando.

#### Descrizione:

Selezionando *Disabilitato* [0] in questo parametro, il tasto [OFF/STOP] viene disattivato.



### NOTA!:

Selezionando *Disabilitato*, non è possibile arrestare il motore utilizzando il tasto [OFF/ STOP].

### 014 Avviamento automatico su LCP (PULS. AVV. AUTO)

#### Valore:

Disabilitato (DISABILITATO)	[0]
★Abilitato (ABILITATO)	[1]

#### Funzione:

Questo parametro consente di selezionare/ deselegionare il pulsante di avviamento automatico (AVV. AUTO.) sul quadro di comando.

#### Descrizione:

Selezionando *Disabilitato* [0] in questo parametro, il tasto [AVV. AUTO.] viene disattivato.

### 015 Ripristino sull'LCP (PULS. DI RESET)

#### Valore:

Disabilitato (DISABILITATO)	[0]
★Abilitato (ABILITATO)	[1]

#### Funzione:

Questo parametro consente di selezionare/ deselegionare il pulsante di ripristino sul quadro di comando.

#### Descrizione:

Se in questo parametro viene selezionato *Disabilitato* [0], il tasto [RESET] sarà inattivo.



### NOTA!:

Selezionare *Disabilitato* [0] solo se un segnale di ripristino esterno è stato collegato mediante gli ingressi digitali.

### 016 Blocco per modifica dati (BLOCCO TASTIERA)

#### Valore:

★Non bloccato (NON BLOCCATO)	[0]
Bloccato (BLOCCATO)	[1]

#### Funzione:

Questo parametro consente di "bloccare" il quadro di comando, cioè di disabilitare la modifica dei dati dal quadro di comando.

#### Descrizione:

Selezionando *Bloccato* [1] non è possibile eseguire modifiche nei dati dei parametri, ma è ancora possibile modificare i dati tramite il bus. È possibile modificare i parametri 007-010 *Visualizzazione su display* dal quadro di comando.

Per bloccare le modifiche dei dati in questi parametri mediante un ingresso digitale, vedere i parametri 300-307 *Ingressi digitali*.

### 017 Stato di funzionamento all'accensione locale (POWER UP AZIONE)

#### Valore:

★Riavviamento automatico (AUTO RESTART)	[0]
OFF/Stop (OFF/STOP)	[1]

#### Funzione:

Impostazione del modo di funzionamento desiderato quando la tensione di rete viene ricollegata.

#### Descrizione:

*Auto restart* [0] viene selezionato se il convertitore di frequenza deve essere avviato con le condizioni di avviamento/arresto che si presentavano immediatamente prima che la tensione di rete venisse disinserita.

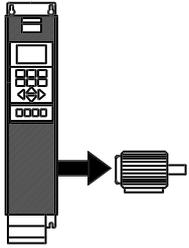
*OFF/Stop* [1] viene usato se il convertitore di frequenza deve rimanere inattivo quando viene collegata la tensione di rete, finché non riceve un comando di avviamento. Per riavviare, attivare il tasto [HAND START] o [AUTO START] *dal tastierino di controllo*.



### NOTA!:

Se non è possibile attivare [HAND START] o [AUTO START] tramite i tasti del tastierino di controllo (vedere i parametri 012/014 *Hand/Auto start on LCP*), il motore non potrà essere riavviato se viene selezionato *OFF/Stop* [1].

### ■ Carico e motore 100-117



Questo gruppo di parametri consente di configurare i parametri di regolazione e di scegliere le caratteristiche della coppia a cui adattare il convertitore di frequenza. Per eseguire l'adattamento

automatico del motore è necessario impostare i dati di targa del motore. È inoltre possibile impostare i parametri di freno CC e attivare la protezione termica del motore.

### ■ Configurazione

La selezione di configurazione e delle caratteristiche della coppia influenza le modalità con cui i parametri sono visualizzati sul display. Selezionando *Anello aperto* [0], verranno nascosti tutti i parametri relativi alla regolazione PID.

Di conseguenza, l'utente sarà in grado di vedere solo i parametri funzionali per una data applicazione.

#### 100 Configurazione

##### (CONFIG. MODE)

##### Valore:

- ★Anello aperto (OPEN LOOP) [0]
- Anello chiuso (CLOSED LOOP) [1]

##### Funzione:

Questo parametro viene usato per selezionare la configurazione a cui il convertitore di frequenza deve essere adattato.

##### Descrizione:

Se viene selezionato *Anello aperto* [0], si ottiene una regolazione della velocità normale (senza segnale di retroazione); ad esempio al variare del riferimento, varierà anche la velocità del motore.

Se viene selezionato *Anello chiuso* [1], sarà attivato il regolatore di processo interno che consente una maggiore precisione della regolazione in relazione a un dato segnale di processo.

Il segnale di riferimento (setpoint) e il segnale di processo (retroazione) possono essere impostati su un'unità di processo come programmato nel parametro 415 *Unità di processo*. Vedere *Gestione della retroazione*.

#### 101 Caratteristiche di coppia

##### (NUMERO MOTORI)

##### Valore:

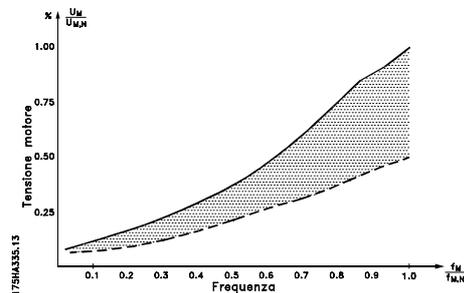
- ★Ottim. autom. dell'energia (FUNZIONE AEO (1 MOT)) [0]
- Motori in parallelo (MOTORI IN PARALLELO) [1]

##### Funzione:

Questo parametro consente di scegliere se al convertitore di frequenza sono collegati uno o più motori.

##### Descrizione:

Se è stata selezionata Ottimizzazione automatica dell'energia [0], al convertitore di frequenza potrà essere collegato un solo motore. La funzione AEO garantisce il funzionamento del motore con la massima efficienza e con il minimo di interferenze. Il parametro 118 consente di impostare il fattore di potenza (Cos φ) usato dalla funzione AEO. Selezionare *Motori in parallelo* [1] se all'uscita in parallelo sono collegati più motori. Vedere la descrizione del parametro 108 *Tensione all'avviamento di motori paralleli* relativa all'impostazione della tensione di avviamento di motori in parallelo.



Programmazione

#### 102 Potenza motore, P<sub>M,N</sub>

##### (POTENZA MOTORE)

##### Valore:

- 0.25 kW (0.25 KW) [25]
- 0.37 kW (0.37 KW) [37]
- 0.55 kW (0.55 KW) [55]
- 0.75 kW (0.75 KW) [75]
- 1.1 kW (1.10 KW) [110]
- 1.5 kW (1.50 KW) [150]
- 2.2 kW (2.20 KW) [220]
- 3 kW (3.00 KW) [300]
- 4 kW (4.00 KW) [400]
- 5,5 kW (5.50 KW) [550]
- 7,5 kW (7.50 KW) [750]
- 11 kW (11.00 KW) [1100]
- 15 kW (15.00 KW) [1500]
- 18.5 kW (18.50 KW) [1850]

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

22 kW (22.00 KW)	[2200]
30 kW (30.00 KW)	[3000]
37 kW (37.00 KW)	[3700]
45 kW (45.00 KW)	[4500]
55 kW (55.00 KW)	[5500]
75 kW (75.00 KW)	[7500]
90 kW (90.00 KW)	[9000]
110 kW (110.00 KW)	[11000]
132 kW (132.00 KW)	[13200]
160 kW (160.00 KW)	[16000]
200 kW (200.00 KW)	[20000]
250 kW (250.00 KW)	[25000]
300 kW (300.00 KW)	[30000]
315 kW (315.00 KW)	[31500]
355 kW (355.00 KW)	[35500]
400 kW (400.00 KW)	[40000]
450 kW (450.00 KW)	[45000]
500 kW (500.00 KW)	[50000]

★Dipende dall'unità

### Funzione:

Questo parametro consente di selezionare il valore in kW  $P_{M,N}$  corrispondente alla potenza nominale del motore. Come impostazione di fabbrica è stato selezionato un valore in kW  $P_{M,N}$  nominale che dip-ende dal tipo di unità.

### Descrizione:

Selezionare un valore identico ai dati di targa del motore. Rispetto all'impostazione di fabbrica, sono disponibili 4 potenze inferiori e 1 superiore. In alternativa, è anche possibile impostare per la potenza del motore un valore definibile dall'utente; vedere anche la procedura per la *Variazione continua dei valori dato numerici*.

### 103 Tensione motore, $U_{M,N}$

#### (TENSIONE MOTORE)

#### Valore:

200 V	[200]
208 V	[208]
220 V	[220]
230 V	[230]
240 V	[240]
380 V	[380]
400 V	[400]
415 V	[415]
440 V	[440]
460 V	[460]
480 V	[480]
500 V	[500]
550 V	[550]

575 V [575]

★Dipende dall'unità

### Funzione:

Questo parametro consente di impostare la tensione nominale del motore  $U_{M,N}$  a stella Y o a triangolo  $\Delta$ .

### Descrizione:

Selezionare un valore uguale ai dati di targa del motore, indipendentemente dalla tensione di alimentazione del convertitore di frequenza. In alternativa, per la tensione del motore è inoltre possibile impostare un valore definito dall'utente. Consultare anche la procedura per la *variazione continua dei valori dato numerici*.



### NOTA!

La modifica dei parametri 102, 103 o 104 riporterà automaticamente i parametri 105 e 106 ai valori predefiniti. In caso di modifiche ai 102, 103 o 104, tornare quindi indietro e riportare i parametri 105 e 106 ai valori corretti.

### 104 Frequenza motore, $f_{M,N}$

#### (FREQUENZA MOTORE)

#### Valore:

★50 Hz (50 HZ)	[50]
60 Hz (60 HZ)	[60]

### Funzione:

Questo parametro consente di selezionare la frequenza nominale del motore  $f_{M,N}$ .

### Descrizione:

Selezionare un valore identico ai dati di targa del motore. In alternativa, è anche possibile impostare per la frequenza del motore un valore definibile dall'utente nell'intervallo 24-1000 Hz.

### 105 Corrente motore, $I_{M,N}$ (CORRENTE MOTORE)

#### (CORRENTE MOTORE)

#### Valore:

0.01 -  $I_{VLT,MAX}$  A★ Dipende dal motore selezionato.

### Funzione:

La corrente motore nominale  $I_{M,N}$  costituisce parte integrante dei calcoli del convertitore di frequenza VLT relativi alla coppia e alla protezione termica del motore. Impostare la corrente motore  $I_{VLT,N}$ .

tenendo in considerazione il motore connesso a stella Y o a triangolo D.

### Descrizione:

Impostare un valore identico ai dati di targa del motore.



### NOTA!:

È importante immettere il valore corretto, in quanto esso è parte della funzione di comando V V C PLUS .

### 106 Rated Velocità motore , $n_{M,N}$

#### (VEL. NOM. MOTORE)

### Valore:

100 -  $f_{M,N} \times 60$  (max. 60000 giri/min)

★Dipende dal parametro 102 *Potenza motore,  $P_{M,N}$*

### Funzione:

Con questo parametro viene impostato il valore corrispondente alla velocità nominale del motore  $n_{M,N}$  che può essere letta dai dati di targa.

### Descrizione:

Scegliere un valore corrispondente ai dati di targa del motore.



### NOTA!:

È importante impostare il valore corretto che fa parte della funzione di comando VVC PLUS . Il valore max. è uguale a  $f_{M,N} \times 60$ . La frequenza  $f_{M,N}$  viene impostata nel parametro 104 *Frequenza motore,  $f_{M,N}$* .

### 107 Adattamento automatico motore, AMA

#### (ADATTAM MOT AUTO)

### Valore:

★Ottimizzazione disabilitata (AMA DISABILITATO)	[0]
Adattamento automatico (AMA ABILITATO)	[1]
Adattamento automatico con filtro LC (AMA ABILIT FILTRO LC)	[2]

### Funzione:

L'adattamento automatico del motore è un algoritmo di prova che misura i parametri elettrici del motore quando questo non è in funzione. Ciò significa che AMA non fornisce alcuna coppia. AMA è utile per l'inizializzazione dei sistemi, quando l'utente desidera ottimizzare la regolazione del convertitore di frequenza in base al motore applicato. Questa funzione viene utilizzata in particolare quando l'impostazione di fabbrica non si adatta adeguatamente al motore.

Per una regolazione ottimale del convertitore di frequenza, si consiglia di eseguire l'AMA su un motore freddo.

È anche importante notare che ripetute esecuzioni di AMA possono causare un riscaldamento del motore, con conseguente aumento nella resistenza dello statore  $R_s$ . Tuttavia, nella maggior parte dei casi, ciò non costituisce un problema critico.



### NOTA!:

È importante eseguire AMA su tutti i motori  $\geq 55$  kW/ 75 HP

Utilizzando il parametro 107 *Adattamento automatico motore, AMA* è possibile scegliere di eseguire un adattamento completo, con *Adattamento automatico* [1], oppure ridotto con *Adattamento automatico con filtro LC* [2]. Il test ridotto può essere eseguito solo dopo aver interposto un filtro LC tra il convertitore di frequenza e il motore. Per eseguire un adattamento completo AMA, rimuovere il filtro LC, e reinstallarlo al termine dell'operazione. L'opzione *Adattamento automatico con filtro LC* [2] non prevede l'esecuzione del test della simmetria del motore né la verifica del collegamento di tutte le fasi del motore. Durante l'esecuzione della funzione AMA è importante rispettare i seguenti accorgimenti:

- Per ottenere una determinazione ottimale dei parametri del motore da parte dell'AMA, è necessario immettere correttamente i dati di targa del motore collegato al convertitore di frequenza nei parametri da 102 a 106.
- La durata del processo di adattamento automatico motore completo varia da pochi minuti a circa 10 min per i motori piccoli, a seconda della potenza del motore utilizzato (ad esempio, per un motore da 7,5 kW occorrono circa 4 min).
- Se durante l'adattamento del motore si verificano dei guasti, sul display verranno visualizzati allarmi e preallarmi.
- AMA può essere eseguito solo se la corrente no-minale del motore è almeno il 35% della corrente di uscita nominale del convertitore di frequenza .
- Per interrompere l'adattamento automatico del motore, premere il tasto [OFF/STOP].



### NOTA!:

AMA non può essere eseguito su motori accoppiati in parallelo.

### Descrizione:

Selezionare *Adattamento automatico* [1] per eseguire un adattamento automatico del motore completo. Selezionare *Adattamento automatico*

con filtro LC [2] se è stato inserito un filtro LC tra il convertitore di frequenza e il motore.

### Procedura per l'adattamento automatico del motore:

1. Impostare parametri relativi al motore conformi ai dati di targa motore inseriti nei parametri 102- 106 *Dati di targa*.
2. Collegare una tensione a 24 V CC (possibilmente dal morsetto 12) al morsetto 27 sulla scheda di comando.
3. Selezionare Adattamento automatico [1] o Adattamento automatico con filtro LC [2] nel parametro 107 *Adattamento automatico motore, AMA*.
4. Avviare il convertitore di frequenza o collegare il morsetto 18 (avviamento) a una tensione a 24 V CC (possibilmente dal morsetto 12).
5. Dopo una sequenza normale, il display visualizza il messaggio: AMA STOP. Dopo un ripristino, il convertitore di frequenza è nuovamente pronto per il funzionamento.

### Per interrompere l'adattamento automatico del motore:

1. Premere il tasto [OFF/STOP].

### In caso di guasto, viene visualizzato il messaggio: ALLARME 22

1. Premere il tasto [Reset].
2. Controllare le possibili cause del guasto sulla base del messaggio di allarme visualizzato. Vedere *Elenco dei preallarmi e degli allarmi*.

### In caso di preallarme, viene visualizzato il messaggio: PREALLARME 39-42

1. Controllare le possibili cause del guasto sulla base del messaggio di preallarme. Vedere *Elenco dei preallarmi e degli allarmi*.
2. Premere il tasto [CHANGE DATA] e selezionare "Continue" per proseguire con AMA nonostante il preallarme, o premere il tasto [OFF/STOP] per interrompere l'adattamento automatico del motore.

### 108 Tensione all'avviamento di motori paralleli (TENS AVV MOTORI)

#### Valore:

0.0 - parametro 103 *Tensione motore, U<sub>M,N</sub>*  
 ★ dipende dal par. 103 *Tensione motore, U<sub>M,N</sub>*

#### Funzione:

Per motori collegati in parallelo, questo parametro specifica la tensione di avviamento delle caratteristiche permanenti del VT a 0 Hz.

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

La tensione di avviamento rappresenta una tensione di ingresso supplementare del motore. Aumentando la tensione di avviamento, i motori collegati in parallelo ricevono una coppia di avviamento più alta. Questa pratica viene utilizzata soprattutto per motori piccoli (< 4,0 kW) collegati in parallelo, generalmente dotati di una maggiore resistenza statore rispetto ai motori dotati di potenza superiore a 5,5 kW. Questa funzione è attiva solo se è stato selezionato il valore Motori in parallelo [1] nel parametro 101 *Caratteristiche della coppia*.

#### Descrizione:

Impostare la tensione di avviamento a 0 Hz. La tensione massima dipende dal parametro 103 *Tensione motore, U<sub>M,N</sub>*.

### 109 Smorzamento della risonanza (RISONANZA DAMP.)

#### Valore:

0 - 500 % ★ 100 %

#### Funzione:

I problemi di risonanza elettrica ad alte frequenze tra il convertitore di frequenza e il motore possono essere eliminati regolando lo smorzamento di risonanza.

#### Descrizione:

Regolare la percentuale di risonanza fino ad eliminarla completamente dal motore.

### 110 Alta coppia di avviamento (ALTA COPPIA AVV.)

#### Valore:

0.0 (OFF) - 0.5 s ★ OFF

#### Funzione:

Per garantire un'alta coppia di avviamento, è possibile utilizzare la coppia massima per max. 0,5 s. Tuttavia la corrente è limitata dal limite di protezione del convertitore di frequenza (inverter). A 0 s non corrisponde alcuna alta coppia di avviamento.

#### Descrizione:

Impostare il tempo necessario durante il quale si desidera un'alta coppia di avviamento.

### 111 Ritardo all'avviamento (RITARDO AVVIAM.)

#### Valore:

0.0 - 120.0 s ★ 0.0 s

#### Funzione:

Questo parametro imposta il tempo di ritardo all'avviamento, dopo che sono state soddisfatte le condizioni di avviamento. Allo scadere del tempo impostato, la frequenza di uscita inizierà l'accelerazione di rampa al riferimento.

#### Descrizione:

Impostare il tempo di ritardo desiderato prima di iniziare l'accelerazione.

### 112 Preriscaldamento motore (PRERISCALDA MOT)

#### Valore:

★Disabilitato (DISABLE) [0]  
Abilitato (ENABLE) [1]

#### Funzione:

Il preriscaldamento permette di evitare la formazione di condensa quando il motore è fermo. Questa funzione può essere inoltre utilizzata per far evaporare l'acqua che si è condensata all'interno del motore. Il preriscaldamento è attivo solo se il motore è fermo.

#### Descrizione:

Se questa funzione non è necessaria, selezionare *Disabilitato* [0]. Per attivarla, selezionare *Abilitato* [1]. Impostare la corrente CC nel parametro 113 *Preriscaldamento motore corrente CC*.

### 113 Preriscaldamento motore corrente CC (CC PRERISCALDA.)

#### Valore:

0 - 100 % ★ 50 %

Il valore massimo dipende dalla corrente motore no-minale, parametro 105 *Corrente motore*,  $I_{M,N}$ .

#### Funzione:

Mentre è inattivo, il motore può essere preriscaldato mediante una corrente CC per impedire la formazione di umidità al suo interno.

#### Descrizione:

È possibile preriscaldare il motore mediante corrente CC. Con un valore pari a 0% la funzione è inattiva; con un valore superiore a 0% verrà inviata corrente CC a motore fermo (0 Hz). Questa funzione può anche

essere usata per generare una coppia di mantenimento nei ventilatori che continuano a ruotare a causa del flusso d'aria anche a motore fermo (autorotazione).



Una corrente CC troppo alta fornita per un periodo eccessivamente lungo può danneggiare il motore.

### ■ Frenatura CC

Questa funzione consente di fermare l'albero motore mediante l'invio di corrente CC. Il parametro 114 *Corrente di frenatura in CC* stabilisce la corrente di frenatura in CC come valore percentuale della corrente motore nominale  $I_{M,N}$ .

Nel parametro 115 *Tempo di frenatura in CC* viene selezionato il tempo di frenatura in CC, e nel parametro 116 *Frequenza di inserimento freno in CC* il valore di frequenza che attiva il freno in CC.

Se il morsetto 19 o 27 (parametro 303/304 *Ingresso digitale*) è stato programmato su *Frenatura in CC*, *inversa* e passa da "1" logico a "0" logico, verrà attivata la Frenatura in CC.

Quando il segnale di avviamento sul morsetto 18 cambia da "1" logico a "0" logico, la frenatura in CC viene attivata nel momento in cui la frequenza di uscita diventa più bassa della frequenza di accoppiamento del freno.



#### NOTA!:

Si consiglia di non utilizzare il freno in CC se l'inerzia dell'albero motore è superiore a 20 volte l'inerzia del motore stesso.

### 114 Corrente di frenata CC (CORR FREN.CC)

#### Valore:

0 -  $\frac{I_{VLT,MAX}}{I_{M,N}} \times 100$  [%] ★ 50 %

Il valore massimo dipende dalla corrente nominale del motore. Se Corrente di frenata CC è stata attivata, il convertitore di frequenza VLT dispone di una frequenza di commutazione di 4 kHz.

#### Funzione:

Questo parametro viene utilizzato per impostare la corrente di frenata CC che viene attivata tramite un comando di arresto nel momento in cui la frequenza di frenata CC raggiunge il valore impostato nel parametro 116 *Frequenza di inserimento freno*, oppure se Freno CC, comando attivo basso viene attivato mediante il morsetto 27 o mediante la porta di comunicazione seriale. La corrente di frenata CC sarà attiva per la durata del tempo di frenata CC impostato nel parametro 115 *Tempo di frenata CC*.

### Descrizione:

È necessario impostare la funzione come valore percentuale della corrente nominale del motore  $I_{M,N}$  impostata nel parametro 105 *Corrente motore*,  $I_{VLT,N}$ . Una corrente di frenata CC del 100% corrisponde a  $I_{M,N}$ .



È importante non fornire al motore una corrente di frenata CC troppo alta per un periodo eccessivamente lungo perché ciò potrebbe provocare sovraccarico o surriscaldamento.

### 115 Tempo di frenata CC

#### (TEMPO FREN. CC)

#### Valore:

0.0 - 60.0 s ★ OFF

#### Funzione:

Questo parametro viene utilizzato per impostare il tempo di frenata CC, che richiede l'attivazione della corrente di frenata CC (parametro 113).

#### Descrizione:

Impostare il tempo desiderato.

### 116 Frequenza di inserimento freno

#### (FREQ. FREN. CC)

#### Valore:

0.0 (OFF) - par. 202  
Frequenza di uscita, limite alto,  $f_{MAX}$  ★ OFF

#### Funzione:

Questo parametro viene utilizzato per impostare la frequenza di inserimento freno CC a cui deve essere attivato il freno CC in concomitanza con un comando di arresto.

#### Descrizione:

Impostare la frequenza desiderata.

### 117 Protezione termica motore

#### (PROT. TERM. MOT.)

#### Valore:

Nessuna protezione (NO PROTEZIONE)	[0]
Termistore, avviso (TERMISTORE AVVISO)	[1]
Termistore, scatto (AVARIA TERMISTORE)	[2]
ETR avviso 1 (AVVISO ETR 1)	[3]
★ETR scatto 1 (ETR SCATTO 1)	[4]
ETR avviso 2 (ETR AVVISO 2)	[5]
ETR scatto 2 (ETR SCATTO 2)	[6]
ETR avviso 3 (ETR AVVISO 3)	[7]

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

ETR scatto 3 (ETR SCATTO 3)	[8]
ETR avviso 4 (ETR AVVISO 4)	[9]
ETR scatto 4 (ETR SCATTO 4)	[10]

#### Funzione:

Il convertitore di frequenza può monitorare la temperatura del motore in due modi diversi:

- Mediante un sensore a termistori adattato al motore. Il termistore è collegato a uno dei due morsetti (53 e 54) a ingresso analogico.
- Mediante il calcolo del carico termico (ETR -Electronic Thermal Relay-relè termico elettronico), basato sul carico corrente e sul tempo. Questo viene confrontato con la corrente nominale  $I_{M,N}$  e la frequenza nominale del motore  $f_{M,N}$ . I calcoli effettuati considerano la necessità di un carico inferiore a velocità minori, a causa di un minor raffreddamento del motore.

Le funzioni ETR 1-4 non eseguono il calcolo del carico finché non si passa al modo di programmazione in cui sono state selezionate. In questo modo è possibile utilizzare la funzione ETR anche in caso di alternanza tra due o più motori.

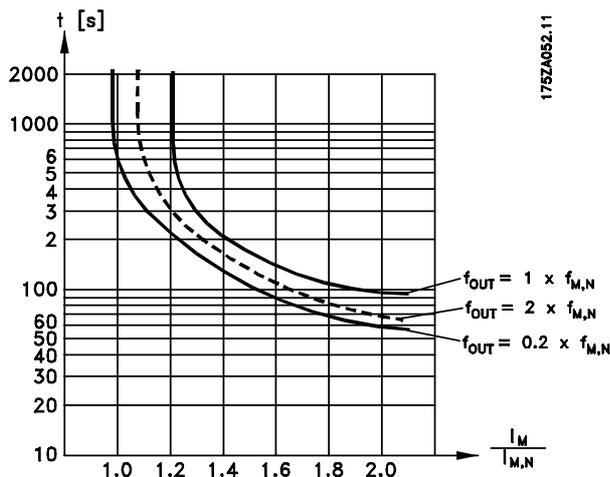
#### Descrizione:

Selezionare *Nessuna protezione* [0] se non è richiesto alcun avviso o allarme quando il motore è sovraccarico. Selezionare *Termistore, avviso* [1] se è richiesto un preallarme quando il termistore collegato si surriscalda. Selezionare *Termistore, scatto* [2] se è richiesto un disinserimento (scatto) quando il termistore collegato si surriscalda.

Selezionare *ETR avviso* 1-4, se il display deve visualizzare un avviso quando, in base ai calcoli, il motore è sovraccarico.

Il convertitore di frequenza può inoltre essere programmato per emettere un segnale di avviso mediante una delle uscite digitali.

Selezionare *ETR scatto* 1-4, se si desidera uno scatto quando, in base ai calcoli, il motore è in sovraccarico.



### NOTA!:

Nelle applicazioni UL / cUL, l'ETR fornisce una protezione da sovraccarico ai motori classe 20, conformemente alle norme NEC.

### 118 Fattore di potenza motore (Cos φ)

#### (COSPFI DEL MOTOR)

#### Valore:

0.50 - 0.99

★ 0.75

#### Funzione:

Questo parametro consente di tarare e ottimizzare la funzione AEO per motori dotati di fattori di potenza (Cos φ) differenti.

#### Descrizione:

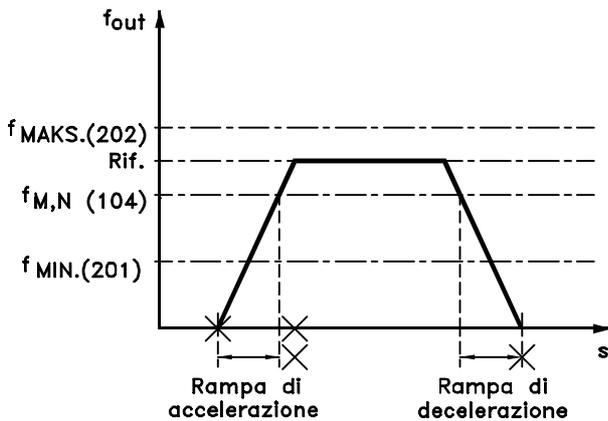
I motori con più di 4 poli sono dotati di un fattore di potenza inferiore che limita o impedisce l'utilizzo della funzione AEO per il risparmio di energia. Questo parametro consente all'utente di tarare la funzione AEO in base al fattore di potenza del motore affinché possa essere utilizzata tanto su motori con 6, 8 e 12 poli quanto su motori con 4 e 2 poli.



### NOTA!:

Il valore di default è 0,75 e **NON** dovrebbe essere modificato a meno che il motore specifico abbia un fattore di potenza inferiore a 0,75. Questo è il caso tipico nei motori che abbiano più di 4 poli o motori a basso rendimento.

### ■ Riferimenti e limiti 200-228



175HA334.10

In questo gruppo di parametri vengono stabiliti la frequenza e il campo di riferimento del convertitore di frequenza. Questo gruppo di parametri include tra l'altro:

- Impostazione dei tempi di rampa
- Scelta tra quattro riferimenti preimpostati
- Possibilità di programmare quattro frequenze di salto.
- Impostazione della corrente massima al motore.
- Impostazione dei limiti di avvertenza per corrente, frequenza, riferimento e retroazione.

### 200 Campo della frequenza di uscita range (CAMPO DI FREQUENZA)

#### Valore:

- ★0 - 120 Hz (0 - 120 HZ) [0]
- 0 - 1000 Hz (0 - 1000 HZ) [1]

#### Funzione:

Selezionare il campo della frequenza massima di uscita da impostare nel parametro 202 *Frequenza di uscita, limite alto, f<sub>MAX</sub>*.

#### Descrizione:

Selezionare il campo della frequenza di uscita richiesto.

### 201 Frequenza di uscita, limite basso, f<sub>MIN</sub> (FREQ. MINIMA)

#### Valore:

- 0.0 - f<sub>MAX</sub> ★ 0.0 HZ

#### Funzione:

Questo parametro consente di selezionare la frequenza di uscita minima.

#### Descrizione:

È possibile selezionare un valore compreso tra 0,0 Hz e la *Frequenza di uscita, limite alto, f<sub>MAX</sub>* impostata nel parametro 202.

### 202 Frequenza di uscita, limite alto f<sub>MAX</sub> (FREQ. MASSIMA)

#### Valore:

- f<sub>MIN</sub> - 120/1000 Hz  
(par. 200 *Frequenza di uscita, campo*) ★ 50 Hz

#### Funzione:

Questo parametro consente di selezionare una frequenza di uscita massima corrispondente alla velocità massima del motore.



#### NOTA!:

La frequenza di uscita del convertitore di frequenza non può assumere un valore superiore a 1/10 della frequenza di commutazione (parametro 407 *Frequenza di commutazione*).

#### Descrizione:

È possibile selezionare un valore compreso tra la f<sub>MIN</sub> e l'impostazione del parametro 200 *Frequenza di uscita, campo*.

### ■ Gestione dei riferimenti

Nel seguente schema a blocchi viene illustrata la Gestione dei riferimenti.

Il diagramma a blocchi mostra come una modifica apportata a un parametro può influenzare il riferimento risultante.

I parametri da 203 a 205 *Gestione dei riferimenti*, *riferimento minimo e massimo* e il parametro 210 *Tipo di riferimento* definiscono le modalità di gestione dei riferimenti. I parametri indicati sono attivi sia in un anello chiuso che in uno aperto.

I riferimenti remoti sono definiti nei seguenti modi:

- Riferimenti esterni, quali gli ingressi analogici 53, 54 e 60, riferimento a impulsi mediante i morsetti 17/29 e il riferimento dalla comunicazione seriale.
- Riferimenti preimpostati.

Il riferimento risultante può essere visualizzato sul display selezionando *Riferimento [%]* nei parametri 007-010 *Visualizzazione sul display* e sotto forma di unità selezionando *Riferimento risultante [unità]*. Vedere la sezione sulla *Gestione della retroazione* in connessione con un circuito ad anello chiuso.

La somma dei riferimenti esterni può essere visualizzata nel display come una percentuale dell'intervallo compreso tra *Riferimento minimo*,  $Rif_{MIN}$  e *Riferimento massimo*,  $Rif_{MAX}$ . Se è richiesta una visualizzazione, selezionare *Riferimento esterno, % [25]* nei parametri 007-010 *Visualizzazione su display*.

È possibile ottenere contemporaneamente riferimenti preimpostati e riferimenti esterni. Nel parametro 210 *Tipo di riferimento* è possibile impostare la modalità per aggiungere i riferimenti preimpostati ai riferimenti esterni.

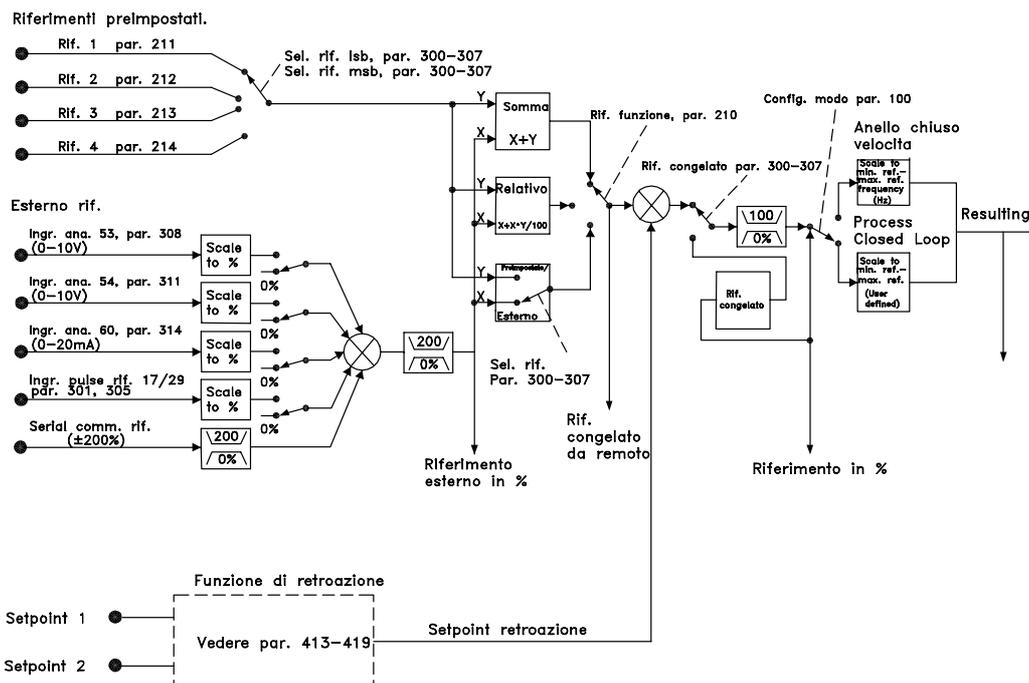
Esiste inoltre un riferimento locale indipendente, nel quale il riferimento risultante viene impostato mediante i tasti [+/-]. Se è stato selezionato il riferimento locale, il campo della frequenza di uscita viene limitato dal parametro 201 *Frequenza di uscita, limite basso*,  $f_{MIN}$  e dal parametro 202 *Frequenza di uscita, limite alto*,  $f_{MAX}$ .



#### NOTA!:

Se il riferimento locale è attivo, il convertitore di frequenza sarà sempre in *Anello aperto* [0], indipendentemente dall'opzione selezionata nel parametro 100 *Configurazione*.

L'unità del riferimento locale può essere impostata come Hz o come valore percentuale del campo delle frequenze di uscita. L'unità viene selezionata nel parametro 011 *Unità di riferimento locale*.



175HA3:

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

**203 Posizione riferimento**
**(REFERENCE SITE)**
**Valore:**

- ★Riferimento legato a Hand/Auto (LEGATO A HAND/AUTO) [0]
- Riferimento remoto (REMOTE) [1]
- Riferimento locale (LOCAL) [2]

**Funzione:**

Questo parametro consente di definire quale riferimento risultante deve essere attivo. Se viene selezionato il *Riferimento legato a Hand/Auto* [0], il riferimento risultante dipende dal modo operativo del convertitore di frequenza : manuale o automatico.

La tabella mostra quali sono i riferimenti attivi quando vengono selezionati il *Riferimento legato a Hand/Auto* [0], il *Riferimento remoto* [1] o il *Riferimento locale* [2]. I modi manuale o automatico possono essere selezionati mediante i tasti di comando o mediante un ingresso digitale, parametri 300-307 *Ingressi digitali*.

Gestione		
riferimenti	Modo manuale	Modo automatico
Hand/Auto [0]	Riferimento locale attivo	Riferimento remoto attivo
Remote [1]	Riferimento remoto attivo	Riferimento remoto attivo
Local [2]	Riferimento locale attivo	Riferimento locale attivo

**Descrizione:**

Se viene selezionato il *Riferimento legato a Hand/Auto* [0], la velocità del motore viene determinata in modo manuale dal riferimento locale e in modo automatico da riferimenti remoti e da eventuali setpoint selezionati. Se viene selezionato il *Riferimento remoto* [1], la velocità del motore viene determinata dai riferimenti remoti, sia in modo automatico che in modo manuale. Se viene selezionato il *Riferimento locale* [2], la velocità del motore viene determinata solamente dal riferimento locale impostato dal tastierino di controllo, sia in modo automatico che in modo manuale.

**204 Riferimento minimo, Ref<sub>MIN</sub>**
**(RIFERIMENTO MIN)**
**Valore:**

- Parametro 100 *Configurazione = Anello aperto* [0].  
0.000 - parametro 205 Ref<sub>MAX</sub> ★ 0.000 Hz
- Parametro 100 *Configurazione = Anello chiuso* [1].  
-Par. 413 *Retroazione minima*  
- par. 205 Ref<sub>MAX</sub> ★ 0.000

**Funzione:**

Il *Riferimento minimo* fornisce il valore minimo che può essere assunto dalla somma di tutti i riferimenti. Se nel parametro 100 *Configurazione* è stato selezionato *Anello chiuso*, il riferimento minimo viene limitato dal parametro 413 *Retroazione minima*. Il riferimento minimo viene ignorato se il riferimento locale è attivo (parametro 203 *Posizione riferimento*). L'unità del riferimento viene illustrata nella tabella seguente:

	Unità
Par. 100 <i>Configurazione = Anello aperto</i>	Hz
Par. 100 <i>Configurazione = Anello chiuso</i>	Par. 415

**Descrizione:**

Il *Riferimento minimo* viene impostato se il motore deve funzionare a una velocità minima, anche se il valore del riferimento risultante è 0.

**205 Riferimento massimo, Ref<sub>MAX</sub>**
**(RIFERIMENTO MAX.)**
**Valore:**

- Parametro 100 *Configurazione = Anello aperto* [0]  
Parametro 204 Ref<sub>MIN</sub> - 1000.000 Hz★ 50.000 Hz
- Parametro 100 *Configurazione = Anello chiuso* [1]  
Par. 204 Ref<sub>MIN</sub>  
- par. 414 *Retroazione massima* ★ 50.000 Hz

**Funzione:**

Il *Riferimento massimo* fornisce il valore massimo che può essere assunto dalla somma di tutti i riferimenti. Se nel parametro 100 *Configurazione* è stato selezionato *Anello chiuso* [1], il valore impostato per il riferimento massimo non può essere superiore a quello del parametro 414 *Retroazione massima*. Il *Riferimento massimo* viene ignorato se il riferimento locale è attivo (parametro 203 *Posizione riferimento*).

L'unità di riferimento può essere determinata sulla base della tabella seguente:

	Unità
Par.100 <i>Configurazione = Anello aperto</i>	Hz
Par. 100 <i>Configurazione = Anello chiuso</i>	Par. 415

**Descrizione:**

Il *Riferimento massimo* viene impostato se la velocità del motore non deve superare il valore impostato, anche se il riferimento risultante è maggiore del *Riferimento massimo*.

### 206 Tempo rampa di accelerazione

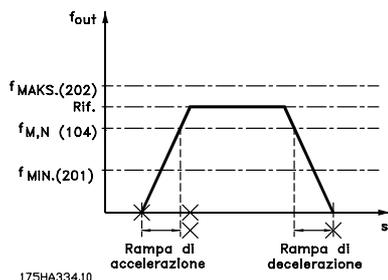
#### (TEMPO RAMPA DI ACCELERAZIONE)

##### Valore:

1 - 3600 s ★ Dipende dall'unità

##### Funzione:

Il tempo di rampa di accelerazione è il tempo di accelerazione da 0 Hz alla frequenza nominale del motore  $f_{M,N}$  (parametro 104 *Frequenza motore*,  $f_{M,N}$ ). Si assume che la corrente di uscita non raggiunge il limite di corrente (da impostare nel parametro 215 *Limite di corrente*  $I_{LIM}$ ).



##### Descrizione:

Programmare il tempo della rampa di accelerazione desiderato.

### 207 Tempo rampa di decelerazione

#### (TEMPO RAMPA DI DECELERAZIONE)

##### Valore:

1 - 3600 s ★ Dipende dall'unità

##### Funzione:

Il tempo rampa di decelerazione è il tempo di decelerazione della frequenza nominale del motore  $f_{M,N}$  (parametro 104 *Frequenza motore*,  $f_{M,N}$ ) a 0 Hz, a condizione che non sussista sovratensione nell'inverter a causa del funzionamento del motore come generatore.

##### Descrizione:

Programmare il tempo della rampa di decelerazione desiderato.

### 208 Rampa di decelerazione automatica

#### (AUTO RAMPA)

##### Valore:

Disabilitato (DISABILITATO) [0]  
 ★Abilitato (ABILITATO) [1]

##### Funzione:

Questa funzione protegge il convertitore di frequenza da eventuali scatti durante la decelerazione se il

tempo rampa di decelerazione impostato è troppo breve. Se, durante la decelerazione, il convertitore di frequenza rileva che la tensione del circuito intermedio è superiore al valore max. (vedere *Elenco dei preallarmi e degli allarmi*), aumenta automaticamente il tempo rampa di decelerazione.



##### NOTA!:

Se questa funzione viene impostata su *Abilitato* [1], il tempo di rampa può essere aumentato in modo considerevole, in relazione al tempo impostato nel parametro 207 *Tempo rampa di decelerazione*.

##### Descrizione:

Impostare questa funzione su *Abilitato* [1] se il convertitore di frequenza scatta durante la rampa di decelerazione. Se è stato programmato un tempo di rampa di decelerazione rapido che in determinate condizioni può causare degli scatti, è possibile evitare questi scatti impostando la funzione su *Abilitato*.

### 209 Frequenza jog

#### (FREQUENZA JOG)

##### Valore:

Par. 201 *Frequenza di uscita, limite basso* - par.  
 202 *Frequenza di uscita, limite alto* ★ 10.0 HZ

##### Funzione:

La frequenza jog  $f_{JOG}$  è la frequenza fissa di uscita alla quale funziona il convertitore di frequenza quando è attivata la funzione jog. La funzione jog può essere attivata mediante gli ingressi digitali.

##### Descrizione:

Impostare la frequenza desiderata.

### ■ Tipo di riferimento

Nel seguente esempio viene illustrata la modalità di calcolo del riferimento risultante quando i riferimenti preimpostati vengono utilizzati insieme a Somma e Relativo nel parametro 210, Tipo di riferimento. A pagina 107 viene illustrata la formula utilizzata per il calcolo del riferimento risultante. Vedere anche il disegno in *Gestione dei riferimenti*

Sono stati impostati i seguenti parametri:

Par. 204 Riferimento minimo:	10 Hz
Par. 205 Riferimento massimo:	50 Hz
Par. 211 Riferimento preimpostato:	15%
Par. 308 Morsetto 53, ingresso analogico:	Riferimento [1]

analogico:

Par. 309 Morsetto 53, valore min.:	0 V
Par. 310 Morsetto 53, valore max.:	10 V

Quando il parametro 210 *Tipo di riferimento* viene impostato su *Somma* [0], uno dei *Riferimenti preimpostati* regolati (par. 211-214) viene aggiunto ai riferimenti esterni come percentuale del campo di riferimento. Se il morsetto 53 viene alimentato mediante una tensione ingresso analogico di 4 V, il riferimento risultante sarà il seguente:

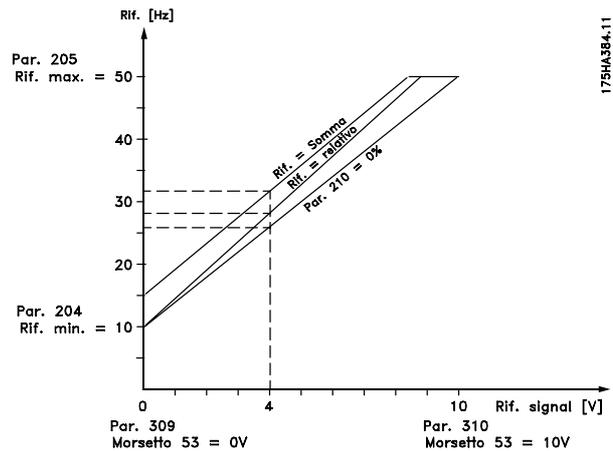
Par. 210 <i>Tipo di riferimento</i> = <i>Somma</i> [0]	
Par. 204 Riferimento minimo	= 10.0 Hz
Contributo al riferimento a 4 V	= 16.0 Hz
Par. 211 <u>Riferimento preimpostato</u>	= 6.0 Hz
Riferimento risultante	= 32.0 Hz

Se il parametro 210 *Tipo di riferimento* viene impostato su *Relativo* [1], uno dei *Riferimenti preimpostati* regolati (par. 211-214) viene sommato come percentuale della somma dei riferimenti esterni presenti. Se il terminale 53 viene alimentato mediante una tensione ingresso analogico di 4 V, il riferimento risultante sarà il seguente:

Par. 210 <i>Tipo di riferimento</i> = <i>Relativo</i> [1]	
Par. 204 Riferimento minimo	= 10.0 Hz
Contributo al riferimento a 4 V	= 16.0 Hz
Par. 211 <u>Riferimento preimpostato</u>	= 2.4 Hz
Riferimento risultante	= 28.4 Hz

Il grafico nella colonna successiva illustra il riferimento risultante relativo al riferimento esterno modificato da 0-10 V.

Il parametro 210 *Tipo di riferimento* è stato programmato rispettivamente per *Somma* [0] e *Relativo* [1]. Viene inoltre illustrato un grafico in cui il parametro 211 *Riferimento preimpostato* 1 è programmato per 0%.



### 210 Tipo di riferimento

#### (RIFERIMENTO TIPO)

#### Valore:

★Somma (SUM)	[0]
Relativo (RELATIVE)	[1]
Esterno/preimpostato (EXTERNAL/PRESET)	[2]

#### Funzione:

È possibile definire il modo in cui i riferimenti preimpostati devono essere aggiunti agli altri riferimenti, mediante l'uso di *Somma* o *Relativo*. Inoltre, la funzione *Esterno/Preimpostato* consente di attivare il passaggio da riferimenti esterni a riferimenti preimpostati. Vedere *Gestione dei riferimenti*.

#### Descrizione:

Selezionando *Somma* [0], uno dei riferimenti preimpostati (parametri 211-214 *Riferimento preimpostato*) viene aggiunto agli altri riferimenti esterni come valore percentuale del campo di riferimento ( $Rif_{MIN}-Rif_{MAX}$ ). Selezionando *Relativo* [1] uno dei riferimenti preimpostati (parametri 211-214 *Riferimento preimpostato*) viene sommato come valore percentuale della somma dei riferimenti esterni attivi. Selezionando *Esterno/Preimpostato* [2], è possibile passare da riferimenti esterni a riferimenti preimpostati mediante i morsetti 16, 17, 29, 32 o 33 (parametri 300, 301, 305, 306 o 307 *Ingressi digitali*). I riferimenti preimpostati saranno un valore percentuale del campo di riferimento. Il riferimento esterno è la somma dei riferimenti analogici, dei riferimenti a impulsi e di eventuali riferimenti provenienti dalla porta di comunicazione seriale.



### NOTA!

Selezionando *Somma* o *Relativo*, uno dei riferimenti preimpostati sarà sempre attivo. Per far sì che i riferimenti preimpostati non abbiano influenza, è opportuno impostarli a 0% mediante la porta di comunicazione seriale, che è l'impostazione di fabbrica.

#### 211 Riferimento preimpostato 1

((RIF. PREIMP. 1))

#### 212 Riferimento preimpostato 2

((RIF. PREIMP. 2))

#### 213 Riferimento preimpostato 3

((RIF. PREIMP. 3))

#### 214 Riferimento preimpostato 4

((RIF. PREIMP. 4))

#### Valore:

-100.00 % - +100.00 %      ★ 0.00%  
dell'intervallo di riferimento/riferimento esterno

#### Funzione:

È possibile programmare quattro diversi riferimenti preimpostati nei parametri 211-214 *Riferimenti preimpostati*. Il riferimento preimpostato è indicato come valore percentuale dell'intervallo di riferimento (Rif<sub>MIN</sub> - Rif<sub>MAX</sub>) o come percentuale degli altri riferimenti esterni, a seconda della selezione effettuata nel parametro 210 *Tipo di riferimento*. La scelta tra i riferimenti preimpostati può essere effettuata mediante l'attivazione dei morsetti 16, 17, 29, 32 o 33; vedere la tabella sottostante.

Morsetto 17/29/33	Morsetto 16/29/32	
Rif. dig. msb	Rif. preimp. lsb	
0	0	rif. preimpostato 1
0	1	rif. preimpostato 2
1	0	rif. preimpostato 3
1	1	rif. preimpostato 4

#### Descrizione:

Impostare il riferimento preimpostato che costituiscono le opzioni.

#### 215 Limite di corrente, I<sub>LIM</sub>

(CORRENTE LIMITE)

#### Valore:

0,1 - 1,1 x I<sub>VLT,N</sub>      ★ 1,1 x I<sub>VLT,N</sub> [A]

#### Funzione:

Qui viene impostata la corrente di uscita massima I<sub>LIM</sub>. L'impostazione di fabbrica corrisponde alla corrente di

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

uscita nominale. Il limite di corrente va utilizzato per la protezione del convertitore di frequenza. Impostando il limite di corrente su un valore compreso tra l'intervallo 1,0-1,1 x I<sub>VLT,N</sub> (la corrente nominale di uscita del convertitore di frequenza), quest'ultimo potrà gestire un carico solo a intermittenza, ossia per brevi intervalli di tempo. Dopo che il carico ha raggiunto un valore superiore a I<sub>VLT,N</sub>, per un certo periodo è necessario garantire la presenza di un carico inferiore a I<sub>VLT,N</sub>. È importante notare che se il limite di corrente viene impostato a un valore inferiore a I<sub>VLT,N</sub>, anche la coppia di accelerazione viene proporzionalmente ridotta. Se il convertitore di frequenza è in limitazione ed è stato dato un comando di arresto con il pulsante di arresto sul tastierino dell'LCP, il convertitore di frequenza viene immediatamente disinserito e il motore decelera fino all'arresto.



### NOTA!

Si consiglia di non utilizzare il limite di corrente per la protezione del motore; a tale scopo, usare il parametro 117.

#### Descrizione:

Impostare la corrente di uscita massima richiesta I<sub>LIM</sub>.

#### 216 Ampiezza di banda della frequenza di salto, bandwidth

(BANDA FREQ. SALTO)

#### Valore:

0 (OFF) - 100 Hz      ★ Disabilitato

#### Funzione:

Alcuni sistemi richiedono l'esclusione di determinate frequenze di uscita a causa di problemi di risonanza meccanica.

È possibile programmare le frequenze da evitare mediante i parametri 217-220 *Salto frequenza*. In questo parametro (216 *Ampiezza di banda della frequenza di salto*) è possibile definire un'ampiezza di banda per ciascuna di queste frequenze.

#### Descrizione:

L'ampiezza di banda di salto corrisponde alla frequenza dell'ampiezza di banda programmata. Questa ampiezza di banda viene centrata rispetto a ciascuna frequenza di salto.

**217 Salto frequenza 1**
**(FREQ. SALTO 1)**
**218 Salto frequenza 2**
**(FREQ. SALTO 2)**
**219 Salto frequenza 3**
**(FREQ. SALTO 3)**
**220 Salto frequenza 4**
**(FREQ. SALTO 4)**
**Valore:**

 0 - 120/1000 HZ ★ 120.0 Hz

Il campo di frequenza è determinato dalla selezione impostata nel parametro 200 *Campo frequenza di uscita*.

**Funzione:**

In alcuni sistemi è necessario evitare alcune frequenze di uscita che potrebbero causare problemi di risonanza meccanica.

**Descrizione:**

Immettere le frequenze da evitare. Vedere anche il parametro 216 *Ampiezza di banda della frequenza di salto*.

**221 Segnale: Corrente bassa, I<sub>LOW</sub>**
**(CORRENTE BASSA)**
**Valore:**

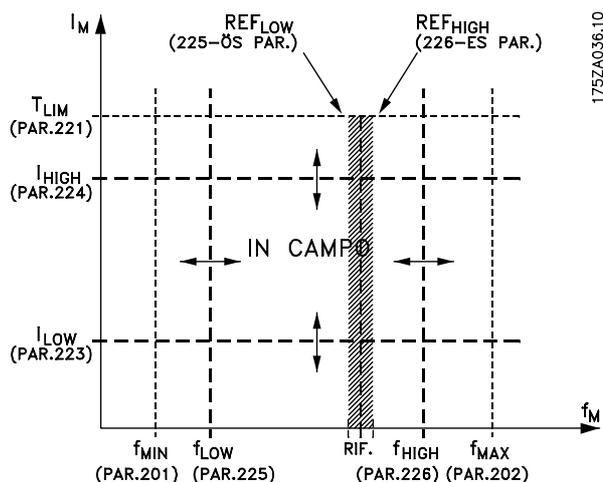
 0.0 - par. 222 *Segnale: Corrente alta, I<sub>HIGH</sub>*, ★ 0.0A

**Funzione:**

Se la corrente del motore è inferiore al limite  $I_{LOW}$ , programmato in questo parametro, la voce **CORRENTE BASSA** lampeggerà sul display, a condizione che il *Preallarme* [1] sia stato selezionato nel parametro 409 *Funzione in assenza di carico*. Il convertitore di frequenza scatterà se il parametro 409 *Funzione in assenza di carico* è stato selezionato come *Allarme* [0]. Le funzioni di preallarme dei parametri 221-228 non sono attive durante l'accelerazione successiva a un comando di avviamento, la decelerazione successiva a un comando di arresto o in caso di arresto del motore. Per contro, tali funzioni vengono attivate quando la frequenza di uscita ha raggiunto il riferimento risultante. Le uscite di segnalazione possono essere programmate per generare un segnale di allarme mediante il morsetto 42 o 45 e mediante le uscite relè.

**Descrizione:**

Il limite inferiore del segnale  $I_{LOW}$  deve essere programmato all'interno del normale intervallo di funzionamento del convertitore di frequenza.



VLT6000

970808

175ZA036.10 /Itallensk

40% =PRINT 0.4=1

**222 Segnale: Corrente alta, I<sub>HIGH</sub>**
**(CORRENTE ALTA)**
**Valore:**

 Parametro 221 -  $I_{VLT,MAX}$ 
★  $I_{VLT,MAX}$ 
**Funzione:**

Se la corrente del motore supera il limite programmato in questo parametro,  $I_{HIGH}$ , la voce **CORRENTE ALTA** lampeggerà sul display.

Le funzioni di preallarme dei parametri 221-228 non sono attive durante l'accelerazione successiva a un comando di avviamento, la decelerazione successiva a un comando di arresto o in caso di arresto del motore. Per contro, tali funzioni vengono attivate quando la frequenza di uscita ha raggiunto il riferimento risultante. Le uscite di segnalazione possono essere programmate per generare un segnale di allarme mediante il morsetto 42 o 45 e mediante le uscite relè.

**Descrizione:**

Il limite del segnale della frequenza motore,  $f_{HIGH}$ , deve essere programmato all'interno del normale intervallo di funzionamento del convertitore di frequenza. Vedere il disegno al parametro 221 *Segnale: Corrente bassa, I<sub>LOW</sub>*.

**223 Segnale: Frequenza bassa, f<sub>LOW</sub>**
**(FREQUENZA BASSA)**
**Valore:**

0.0 - parametro 224

★ 0.0 Hz
**Funzione:**

Se la frequenza di uscita è inferiore al limite programmato in questo parametro,  $f_{LOW}$ , la voce

FREQUENZA BASSA lampeggerà sul display. Le funzioni di preallarme dei parametri 221-228 non sono attive durante l'accelerazione successiva a un comando di avviamento, la decelerazione successiva a un comando di arresto o in caso di arresto del motore. Per contro, tali funzioni vengono attivate quando la frequenza di uscita ha raggiunto il riferimento risultante. Le uscite di segnalazione possono essere program-mate per generare un segnale di allarme mediante il morsetto 42 o 45 e mediante le uscite relè.

### Descrizione:

Il limite del segnale della frequenza motore,  $f_{LOW}$ , deve essere programmato all'interno del normale intervallo di funzionamento del convertitore di frequenza. Vedere il disegno al parametro 221  
*Segnale: Corrente bassa,  $I_{LOW}$ .*

### 224 Segnale: Frequenza alta , $f_{HIGH}$ (FREQUENZA ALTA)

#### Valore:

Par. 200 Campo frequenza di uscita = 0-120 Hz [0].  
 parametro 223 - 120 Hz                   ★ 120.0 Hz  
 Par. 200 Campo frequenza di uscita = 0-1000 Hz [1].  
 parametro 223 - 1000 Hz               ★ 120.0 Hz

#### Funzione:

Se la frequenza di uscita è superiore al limite programmato in questo parametro,  $f_{HIGH}$ , la voce FREQUENZA ALTA lampeggerà sul display. Le funzioni di preallarme dei parametri 221-228 non sono attive durante l'accelerazione successiva a un comando di avviamento, la decelerazione successiva a un comando di arresto o in caso di arresto del motore. Per contro, tali funzioni vengono attivate quando la frequenza di uscita ha raggiunto il riferimento risultante. Le uscite di segnalazione possono essere program-mate per generare un segnale di allarme mediante il morsetto 42 o 45 e mediante le uscite relè.

### Descrizione:

Il limite del segnale della frequenza motore,  $f_{HIGH}$ , deve essere programmato all'interno del normale intervallo di funzionamento del convertitore di frequenza. Vedere il disegno al parametro 221  
*Segnale: Corrente bassa,  $I_{LOW}$ .*

### 225 Segnale: Riferimento basso, $RIF_{LOW}$ (RIFERIMENTO BASSO)

#### Valore:

-999,999.999 -  $RIF_{HIGH}$  (par.226)   ★ -999,999.999

#### Funzione:

Se il riferimento remoto rientra nel limite programmato in questo parametro,  $Rif_{LOW}$ , la voce RIFERIMENTO BASSO lampeggerà sul display.

Le funzioni di preallarme dei parametri 221-228 non sono attive durante l'accelerazione successiva a un comando di avviamento, la decelerazione successiva a un comando di arresto o in caso di arresto del motore. Per contro, tali funzioni vengono attivate quando la frequenza di uscita ha raggiunto il riferimento risultante.

Le uscite di segnalazione possono essere program-mate per generare un segnale di allarme mediante il morsetto 42 o 45 e mediante le uscite relè. I limiti di riferimento nel parametro 226 *Segnale: Riferimento alto,  $Rif_{HIGH}$*  e nel parametro 227 *F Segnale: Riferimento basso,  $Rif_{LOW}$*  sono attivi solo se è stato attivato il riferimento remoto. In *Modo anello aperto* l'unità per il riferimento è Hz, mentre in *Modo anello chiuso* l'unità viene programmata nel parametro 415 *Unità di processo*.

### Descrizione:

Il limite del segnale,  $Rif_{LOW}$ , deve essere programmato all'interno del normale intervallo di funzionamento del convertitore di frequenza, a condizione che il parametro 100 *Configurazione* sia stato programmato per *Anello aperto* [0]. In *Anello chiuso* [1] (parametro 100),  $Rif_{LOW}$  deve essere compreso nel campo di riferimento programmato nei parametri 204 e 205.

### 226 Avviso: Riferimento alto , $RIF_{HIGH}$ (AVV. RIFERIM. ALTO)

#### Valore:

$RIF_{Basso}$  (par. 225) - 999,999.999   ★ 999,999.999

#### Funzione:

Se il riferimento risultante supera il limite  $Rif_{HIGH}$  programmato in questo parametro, la voce RIFERIM. ALTO lampeggerà sul display.

Le funzioni di avviso dei parametri 221-228 non sono attive durante l'accelerazione successiva a un comando di avviamento, la decelerazione successiva a un comando di arresto o in caso di arresto del motore. Le funzioni di segnalazione sono attivate quando la frequenza di uscita raggiunge il riferimento risultante.

Le uscite di segnalazione possono essere programmate per generare un segnale di allarme mediante il morsetto 42 o 45 e mediante le uscite a relè. I limiti di riferimento nel parametro 226 Avviso: *Riferimento alto*,  $Rif_{HIGH}$  e nel parametro 227 Avviso: *Riferimento basso*,  $Rif_{LOW}$  sono attivi solo se è stato selezionato il riferimento remoto. In *Anello aperto* l'unità per il riferimento è Hz, mentre in *Anello chiuso* l'unità viene programmata nel parametro 415 *Unità di processo*.

**Descrizione:**

Il limite del segnale superiore  $Rif_{HIGH}$  del riferimento deve essere programmato all'interno del normale intervallo di funzionamento del convertitore di frequenza, a condizione che il parametro 100 Configurazione sia stato programmato per *Anello aperto* [0]. In *Anello chiuso* [1] (parametro 100),  $Rif_{HIGH}$  deve essere compreso nel campo di riferimento programmato nei parametri 204 e 205.

---

**227 Segnale: Retroazione bassa,  $FB_{LOW}$** 
**(RETROAZIONE BASSA)**
**Valore:**

-999,999.999 -  $FB_{HIGH}$   
 (parametro 228) ★ -999.999,999

**Funzione:**

Se il segnale di retroazione è inferiore al limite programmato in questo parametro,  $FB_{LOW}$ , la voce RETROAZIONE BASSA lampeggerà sul display. Le funzioni di preallarme dei parametri 221-228 non sono attive durante l'accelerazione successiva a un comando di avviamento, la decelerazione successiva a un comando di arresto o in caso di arresto del motore. Per contro, tali funzioni vengono attivate quando la frequenza di uscita ha raggiunto il riferimento risultante. Le uscite di segnalazione possono essere programmate per generare un segnale di allarme mediante il morsetto 42 o 45 e mediante le uscite relè. In *Anello chiuso*, l'unità per la retroazione viene programmata nel parametro 415 *Unità di processo*.

**Descrizione:**

Impostare il valore richiesto all'interno del campo di retroazione (parametro 413 *Retroazione minima*,  $FB_{MIN}$ , e 414 *Retroazione massima*,  $FB_{MAX}$ ).

**228 Segnale: Retroazione alta,  $FB_{HIGH}$** 
**(RETROAZIONE ALTA)**
**Valore:**

$FB_{LOW}$   
 (parametro 227) - 999,999.999 ★ 999.999,999

**Funzione:**

Se il segnale di retroazione è superiore al limite programmato in questo parametro,  $FB_{HIGH}$ , la voce RETROAZIONE ALTA lampeggerà sul display.

**Descrizione:**

Le funzioni di preallarme dei parametri 221-228 non sono attive durante l'accelerazione successiva a un comando di avviamento, la decelerazione successiva a un comando di arresto o in caso di arresto del motore. Per contro, tali funzioni vengono attivate quando la frequenza di uscita ha raggiunto il riferimento risultante. Le uscite di segnalazione possono essere programmate per generare un segnale di allarme mediante il morsetto 42 o 45 e mediante le uscite relè. In *Anello chiuso*, l'unità per la retroazione viene programmata nel parametro 415 *Unità di processo*.

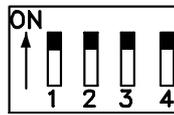
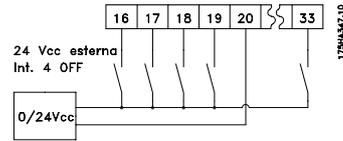
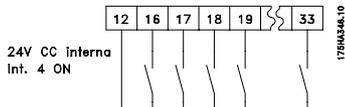
Impostare il valore richiesto all'interno del campo di retroazione (parametro 413 *Retroazione minima*,  $FB_{MIN}$  e 414 *Retroazione massima*,  $FB_{MAX}$ ).

### ■ Ingressi e uscite 300-365

In questo gruppo di parametri vengono definite le funzioni relative ai morsetti di ingresso e di uscita del convertitore di frequenza.

Gli ingressi digitali (morsetti 16, 17, 18, 19, 27, 29, 32 e 33) vengono programmati nei parametri 300-307. La tabella seguente elenca le opzioni di programmazione degli ingressi. Gli ingressi digitali richiedono un segnale di 0 o 24 V CC. Un segnale inferiore a 5 V CC corrisponde a '0' logico. Un segnale superiore a 10 V CC corrisponde a '1' logico. E' possibile collegare i morsetti degli ingressi digitali all'alimentazione interna a 24 V CC o a un'alimentazione esterna a 24 V CC.

I disegni riportati nella colonna seguente mostrano un setup che utilizza l'alimentazione interna a 24 V CC e una che utilizza un'alimentazione esterna a 24 V CC.



**175ZA068.11** L'interruttore 4 che fa parte dei dip-switch situati sulla scheda di controllo, è usato per separare il potenziale comune dell'alimentazione 24 V CC interna dal

potenziale comune dell'alimentazione 24 V CC esterna.

Vedere *Installazione elettrica*.

Notare che quando l'interruttore 4 si trova in posizione OFF, l'alimentazione a 24 V CC esterna viene isolata galvanicamente dal convertitore di frequenza.

Ingressi digitali	N. di morsetto	16	17	18	19	27	29	32	33
Valore:	Parametro	300	301	302	303	304	305	306	307
Nessuna funzione	(NON OPERATIVO)	[0]	[0]	[0]	[0]		[0]	[0]★	[0]★
Ripristino	(RIPRISTINO)	[1]★	[1]				[1]	[1]	[1]
Arresto a ruota libera, comando attivo basso	(EV. LIBERA (NEGATO))						[0]★		
Ripristino e arresto a ruota libera, comando attivo basso	(RESET & EV. LIBERA)					[1]			
Avviamento	(AVVIAMENTO)			[1]★					
Inversione	(INVERSIONE)				[1]★				
Inversione e avviamento	(START+INVERSIONE)				[2]				
Frenata CC, comando attivo basso	(FREN. CC (NEGATO))				[3]	[2]			
Interblocco sicurezza	(INTERBLOCCO (NEGATO))						[3]		
Riferimento congelato	(RIFERIM. CONGELATO)	[2]	[2]★				[2]	[2]	[2]
Uscita congelata	(USCITA CONGELATA)	[3]	[3]				[3]	[3]	[3]
Selezione del setup, lsb	(SELEZIONE SETUP LSB)	[4]					[4]	[4]	
Selezione del setup, msb	(SELEZIONE SETUP MSB)		[4]				[5]		[4]
Riferimento preimpostato abilitato	(ABILITA RIF. DIGITALI)	[5]	[5]				[6]	[5]	[5]
Riferimento preimpostato, lsb	(SEL. RIF. LSB)	[6]					[7]	[6]	
Riferimento preimpostato, msb	(SEL. RIF. MSB)		[6]				[8]		[6]
Decelerazione	(VELOCITÀ DIMINUISCE)		[7]				[9]		[7]
Accelerazione	(VELOCITÀ AUMENTA)	[7]					[10]	[7]	
Abilitazione avviamento	(START+ABILITAZIONE)	[8]	[8]				[11]	[8]	[8]
Marcia jog	(MARCIA JOG)	[9]	[9]				[12]★	[9]	[9]
Blocco modifica dati	(BLOCCO PROGRAMMAZ.)	[10]	[10]				[13]	[10]	[10]
Riferimento impulsi	(RIFERIMENTO IMPULSIVO)		[11]				[14]		
Retroazione impulsi	(RETROAZ. IMPULSIVA)								[11]
Avviamento manuale	(AVV. MANUALE)	[11]	[12]				[15]	[11]	[12]
Avviamento automatico	(AVV. AUTOMATICO)	[12]	[13]				[16]	[12]	[13]
Modalità incendio	(FUNZ. INCENDIO)	[13]	[14]						
Modalità incendio inversa	(FUNZ. INCENDIO (NEG))	[14]	[15]						
Abilitazione RTC	(ABILITA RTC)	[25]	[25]						

**Funzione:**

Nei parametri 300-307 *Ingressi digitali*, è possibile scegliere tra diverse funzioni relative agli ingressi digitali (morsetti 16-33). Le opzioni delle funzioni sono fornite nella tabella della pagina precedente.

**Descrizione:**

**Nessuna funzione** viene selezionata se il convertitore di frequenza non deve reagire ai segnali trasmessi al morsetto.

**Ripristino** ripristina il convertitore di frequenza dopo un allarme; non è tuttavia possibile ripristinare gli allarmi con scatto bloccato ciclicizzando l'alimentazione di rete. Vedere la tabella riportata in *Elenco di avvisi e allarmi*. Il ripristino si verifica in corrispondenza del fronte di salita del segnale.

**Arresto a ruota libera**, comando attivo basso, è utilizzato per "liberare" immediatamente il motore (vengono "spenti" i transistor di uscita) lasciandolo girare a ruota libera fino all'arresto. '0' logico determina l'arresto a ruota libera.

**Ripristino e arresto a ruota libera, comando attivo basso** viene utilizzato per attivare l'arresto a ruota libera contemporaneamente al ripristino. '0' logico determina l'arresto a ruota libera e il ripristino. Il ripristino viene attivato durante il fronte di discesa del segnale.

**Frenata CC, comando attivo basso** consente di arrestare il motore alimentandolo con una tensione CC per un dato tempo, vedere i parametri 114-116 *Frenatura CC*.

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

Notare che questa funzione è attiva solo se il valore dei parametri 114 *Corrente di frenatura CC* e 115 *Tempo di frenatura CC* è diverso da 0. '0' logico determina la frenatura CC. Vedere *Frenatura CC*.

**Interblocco sicurezza** svolge la stessa funzione di *Arresto a ruota libera, comando attivo basso*, ma genera il messaggio di allarme 'guasto esterno' sul display se il valore del morsetto 27 è '0' logico. Il messaggio di allarme sarà attivato anche attraverso le uscite digitali 42/45 e le uscite a relè 1/2, se programmate su *Interblocco sicurezza*. È possibile ripristinare l'allarme utilizzando un ingresso digitale o il tasto [OFF/STOP].

**Avviamento** viene selezionato se è richiesto un comando di avviamento/arresto. '1' logico = avviamento, '0' logico = arresto.

**Inversione** viene utilizzato per modificare il senso di rotazione dell'albero motore. '0' logico non determina l'inversione. '1' logico determina l'inversione. Il segnale di inversione cambia solo il senso di rotazione ma non attiva la funzione di avviamento. Non è attivo insieme a *Anello chiuso*.

**Avviamento e inversione** consente di avviare/interrompere e invertire il senso di rotazione utilizzando lo stesso segnale. Non è consentito un segnale di avviamento dal morsetto 18 nello stesso istante. Non è attivo insieme a *Anello chiuso*.

**Riferimento congelato** blocca il riferimento corrente. Il riferimento congelato risulta modificabile solo mediante *Accelerazione* o *Decelerazione*. Il riferimento congelato viene salvato dopo un comando di interruzione e nel caso di un guasto di rete.

**Uscita congelata** blocca la frequenza di uscita attuale (in Hz). La frequenza di uscita bloccata può ora essere modificata solo tramite *Accelerazione* o *Decelerazione*.

### **NOTA!**

Se *Uscita congelata* è attivo, non è possibile arrestare il convertitore di frequenza tramite il morsetto 18. È possibile arrestare il convertitore di frequenza solo se il morsetto 27 o 19 è stato programmato per *Frenata CC, comando attivo basso*.

**Selezione del Setup, Isb e Selezione del Setup, msb** consentono di scegliere uno dei quattro setup. Tuttavia, ciò presuppone che il parametro 002 *Setup attivo* sia impostato su *Multi Setup* [5].

	Setup, msb	Setup, Isb
Setup 1	0	0
Setup 2	0	1
Setup 3	1	0
Setup 4	1	1

**Riferimento preimpostato, abilitato** viene usato per passare dal riferimento remoto a quello preimpostato. Questo presuppone che nel parametro 210 *Tipo di riferimento* sia stato selezionato *Remoto/preimpostato*. '0' logico = riferimenti remoti attivi; '1' logico = uno dei quattro riferimenti preimpostati è attivo conformemente alla tabella sottostante.

**Riferimento preimpostato, Isb e Riferimento preimpostato, msb** consentono di selezionare uno dei quattro riferimenti preimpostati conformemente alla tabella sottostante.

	Rif. preimpostato msb	Rif. preimpostato Isb
Rif. preimp. 1	0	0
Rif. preimp. 2	0	1
Rif. preimp. 3	1	0
Rif. preimp. 4	1	1

**Accelerazione e Decelerazione** consentono il controllo digitale della velocità di accelerazione e decelerazione. Questa funzione è attiva solo se sono stati selezionati *Riferimento congelato* o *Uscita congelata*.

Finché permane un '1' logico sul morsetto selezionato per *Accelerazione*, il riferimento o la frequenza di uscita aumentano in base al *Tempo rampa di accelerazione* impostato nel parametro 206.

Finché permane un '1' logico sul morsetto selezionato per *Decelerazione*, il riferimento o la frequenza di uscita aumentano in base al *Tempo rampa di decelerazione* impostato nel parametro 207.

Gli impulsi ('1' logico a livello alto per almeno 3 ms con una pausa minima di 3 ms) determineranno una variazione della velocità pari allo 0,1% (riferimento) o a 0,1 Hz (frequenza di uscita).

Esempio:

	Morsetto (16)	Morsetto (17)	Rif. congelato./ Uscita congelata
Nessuna variazione di			
velocità	0	0	1
Decelerazione	0	1	1
Accelerazione	1	0	1
Decelerazione	1	1	1

Il riferimento alla velocità congelato mediante il quadro di comando può essere modificato anche se il convertitore di frequenza è stato arrestato. Inoltre, il riferimento congelato verrà ricordato nel caso di un guasto di rete.

**Abilitazione avviamento.** È necessario un segnale di avviamento attivo tramite il morsetto su cui è stato programmato *Abilitazione avviamento* perché venga accettato un comando di avviamento. *Abilitazione avviamento* comprende una funzione logica 'AND' legata ad *Avviamento* (morsetto 18, parametro 302 *Morsetto 18, Ingresso digitale*); di conseguenza, per avviare il motore è necessario soddisfare entrambe le condizioni. Se *Abilitazione avviamento* è stato programmato su più morsetti, è sufficiente che il suo valore sia '1' logico su un solo morsetto perché la funzione venga eseguita. Vedere *Esempio applicativo - Controllo della velocità dei ventilatori in un impianto di ventilazione*.

**Marcia jog** consente di richiamare la frequenza di uscita impostata nel parametro 209 *Frequenza jog* e inviare un comando di avviamento. Se il riferimento locale è attivo, il convertitore di frequenza sarà sempre in *Anello aperto* [0], indipendentemente dall'opzione selezionata nel parametro 100 *Configurazione*. Marcia jog non è attivo se è stato attivato un comando di arresto tramite il morsetto 27.

**Blocco tastiera** consente di disabilitare la possibilità di modificare i dati dei parametri tramite l'unità di controllo; tuttavia, è ancora possibile modificare i dati tramite il bus.

**Riferimento impulsi** viene selezionato se viene usata una sequenza di impulsi (frequenza) come segnale di riferimento. 0 Hz corrisponde a Rif<sub>MIN</sub>, parametro 204 *Riferimento minimo, Rif<sub>MIN</sub>*. La frequenza impostata nel parametro 327 *Riferimento Impulsi, frequenza max.* corrisponde al parametro 205 *Riferimento massimo Rif<sub>MAX</sub>*.

**Retroazione impulsi** viene selezionata se il segnale di retroazione è una sequenza di impulsi (frequenza). La frequenza massima di retroazione degli impulsi viene impostata nel parametro 328, *Retroazione impulsi, frequenza max.*

**Avviamento manuale** consente di controllare il convertitore di frequenza tramite uno switch esterno di tipo hand/off o H-O-A. In presenza di '1' logico (Avviamento manuale attivo), il convertitore di frequenza avvia il motore. '0' logico arresta il motore collegato. Il convertitore di frequenza sarà quindi

in modo OFF/STOP a meno che non sia attivo un *Segnale di avvio automatico*. Vedere anche la descrizione in *Comando locale*.



### NOTA!

I segnali *Manuale* e *Automatico* provenienti dagli ingressi digitali hanno la priorità rispetto ai tasti di comando [HAND START] e [AUTO START].

**Avviamento automatico** consente di controllare il convertitore di frequenza tramite uno switch esterno di tipo hand/off o H-O-A. Un '1' logico mette il convertitore di frequenza in modo Automatico e abilita un segnale di avviamento sui morsetti di comando o sulla porta di comunicazione seriale. Se *Avvio automatico* e *Avvio manuale* sono attivi contemporaneamente sui morsetti di comando, *Avvio automatico* avrà la priorità più alta. Se *Avvio automatico* e *Avvio manuale* sono inattivi, il motore collegato si arresta e il convertitore di frequenza passa in modo OFF/STOP.

**Modalità incendio** viene selezionato se la funzione Modalità incendio deve essere attivata tramite un '1' logico sul morsetto 16 o 17. Ciò consente al convertitore di frequenza di funzionare senza scatto bloccato nel caso di allarmi o avvisi. Se un allarme causa uno scatto, viene attivato un ripristino automatico. È necessario tenere presente che nel parametro 430 deve essere abilitato Modalità incendio perché i morsetti 16 o 17 attivino la Modalità incendio. Il convertitore di frequenza funzionerà alla velocità selezionata nel parametro 431. La modalità incendio verrà disattivata solo impostando l'ingresso 16 o 17 al livello basso o aprendo il morsetto 27.

**Modalità incendio inversa** viene selezionato se la funzione Modalità incendio deve essere attivata tramite un '0' logico sul morsetto 16 o 17. Ciò consente al convertitore di frequenza di funzionare senza scatto bloccato nel caso di allarmi o avvisi. Se un allarme causa uno scatto, viene attivato un ripristino automatico. È necessario tenere presente che nel parametro 430 deve essere abilitato Modalità incendio perché i morsetti 16 o 17 attivino la Modalità incendio. Il convertitore di frequenza funzionerà alla velocità selezionata nel parametro 431. La modalità incendio verrà disattivata solo impostando l'ingresso 16 o 17 al livello alto o aprendo il morsetto 27.

**Abilitare RTC** viene usato per attivare la funzione orologio in tempo reale. Una volta abilitate, le funzioni dell'orologio in tempo reale saranno eseguite

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

su base temporale. Per ulteriori informazioni, vedere la descrizione dell'RTC.

### ■ Ingressi analogici

Per i segnali di riferimento e di retroazione sono disponibili due ingressi analogici per segnali di tensione (morsetti 53 e 54). È inoltre disponibile un ingresso analogico per segnali di corrente (morsetto 60). È possibile collegare un termistore all'ingresso di tensione 53 o 54.

È possibile rapportare in scala i due ingressi di tensione analogici nell'intervallo tra 0 e 10 V CC e l'ingresso di corrente tra 0 e 20 mA.

La tabella seguente elenca le opzioni di programmazione degli ingressi analogici. I parametri 317 *Timeout* e 318 *Funzione dopo il timeout* consentono di attivare una funzione di time-out su tutti gli ingressi analogici. Se il valore del segnale di riferimento o di retroazione collegato a uno dei morsetti di ingresso analogico scende al di sotto del 50% del valore minimo impostato, allo scadere del timeout viene attivata la funzione selezionata nel parametro 318, *Funzione dopo il timeout*.

Ingressi analogici	N. di morsetto parametro	53(tensione) 308	54(tensione) 311	60(corrente) 314
Valore:				
Nessuna operazione	(NON OPERATIVO)	[0]	[0]★	[0]
Riferimento	(RIFERIMENTO)	[1]★	[1]	[1]★
Retroazione	(RETROAZIONE)	[2]	[2]	[2]
Termistore	(TERMISTORE)	[3]	[3]	

### 308 Morsetto 53, tensione ingresso analogico

#### (INGR.53 [V] FUNZ.)

#### Funzione:

Questo parametro consente di selezionare la funzione da collegare al morsetto 53.

#### Descrizione:

**Non operativo.** Viene selezionata se il convertitore di frequenza non deve reagire ai segnali trasmessi al morsetto.

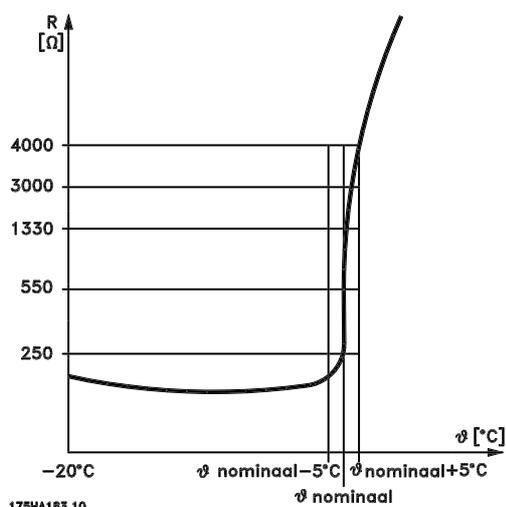
**Riferimento.** Viene selezionato per consentire di modificare il riferimento per mezzo di un segnale analogico.

Se i segnali di riferimento sono collegati a più ingressi, questi segnali di riferimento devono essere sommati.

**Retroazione.** Se viene collegato un segnale di retroazione, è possibile scegliere come retroazione un ingresso in tensione (morsetto 53 o 54) o un ingresso in corrente (morsetto 60). In caso di regolazione a zone, è necessario selezionare gli ingressi in tensione (morsetti 53 e 54) come segnali di retroazione. Vedere *Gestione della retroazione*.

**Termistore.** Viene selezionato se un termistore integrato nel motore (secondo la norma DIN 44080/81) dovrebbe arrestare il convertitore di frequenza in caso di surriscaldamento del motore. Il valore di disinserimento è 3 kohm.

Se il motore è fornito invece di commutatore termico Klixon, è possibile collegare anche questo all'ingresso. Se i motori funzionano in parallelo, i termistori/interruttori termici possono essere collegati in serie (resistenza totale < 3 kohm). È necessario programmare il parametro 117 *Protezione termica motore per Preallarme termico* [1] o *Termistore, allarme* [2] e inserire il termistore tra il morsetto 53 o 54 (ingresso analogico di tensione) e il morsetto 50 (alimentazione + 10 V).



★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

**309 Morsetto 53, valore min.**
**(INGR. 53 VAL. MIN)**
**Valore:**

 0.0 - 10.0 V ★ 0.0 V
**Funzione:**

Questo parametro consente di impostare il valore del segnale che corrisponde al valore di riferimento minimo impostato nel parametro 204 *Riferimento minimo, Rif<sub>MIN</sub>/413 Retroazione minima, FB<sub>MIN</sub>*. Vedere *Gestione dei riferimenti* o *Gestione della retroazione*.

**Descrizione:**

Impostare il valore della tensione desiderato. Per una maggior precisione, è possibile compensare la caduta di tensione su linee di segnale lunghe. Se è necessario applicare la funzione di timeout (parametri 317 *Time-out* e 318 *Funzione dopo il timeout*), il valore deve essere impostato a > 1 V.

**310 Morsetto 53, valore max.**
**(INGR. 53 VAL. MAX)**
**Valore:**

 0.0 - 10.0 V ★ 10.0 V
**Funzione:**

Questo parametro consente di impostare il valore del segnale che corrisponde al valore di riferimento di retroazione massimo impostato nel parametro 205 *Retroazione massima, Rif<sub>MIN</sub>/414 Retroazione massima, FB<sub>MAX</sub>*. Vedere *Gestione dei riferimenti* o *Gestione della retroazione*.

**Descrizione:**

Impostare il valore della tensione desiderato. Per una maggior precisione, è possibile compensare la caduta di tensione su linee di segnale lunghe.

**311 Morsetto 54, tensione ingresso analogico**
**(INGR. 54 [V])**
**Valore:**

Vedere la descrizione del parametro 308.

**Funzione:**

Questo parametro effettua una selezione fra le di-verse funzioni disponibili per l'ingresso, morsetto 54. Il valore del segnale in ingresso viene effettuata nei parametri 312 *Morsetto 54, valore min.* e 313 *Morsetto 54, valore max.*

**Descrizione:**

Vedere la descrizione del parametro 308. Per una maggior precisione, è necessario compensare la caduta di tensione su linee di segnale lunghe.

**312 Morsetto 54, valore min.**
**(INGR. 54 VAL. MIN)**
**Valore:**

 0.0 - 10.0 V ★ 0.0 V
**Funzione:**

Questo parametro consente di impostare il valore del segnale che corrisponde al valore di riferimento o di retroazione minimo impostato nel parametro 204 *Riferimento minimo, Rif<sub>MIN</sub>/413 Retroazione minima, FB<sub>MIN</sub>*. Vedere *Gestione dei riferimenti* o *Gestione della retroazione*.

**Descrizione:**

Impostare il valore della tensione desiderato. Per una maggior precisione, è possibile compensare la caduta di tensione su linee di segnale lunghe. Se è necessario applicare la funzione di timeout (parametri 317 *Timeout* e 318 *Funzione dopo il time-out*), il valore deve essere impostato a > 1 V.

**313 Morsetto 54, valore max.**
**(INGR. 54 VAL. MAX)**
**Valore:**

 0.0 - 10.0 V ★ 10.0 V
**Funzione:**

Questo parametro consente di impostare il valore del segnale che corrisponde al valore di riferimento o di retroazione massimo impostato nel parametro 205 *Retroazione massima, Rif<sub>MIN</sub>/414 Retroazione massima, FB<sub>MAX</sub>*.

**Descrizione:**

Vedere *Gestione dei riferimenti* o *Gestione della retroazione*. Impostare il valore della tensione desiderato. Per una maggior precisione, è possibile compensare la caduta di tensione su linee di segnale lunghe.

### 314 Morsetto 60, corrente ingresso analogico

(INGR. 60 [MA])

#### Valore:

Vedere la descrizione del parametro 308 Riferimento

#### Funzione:

Questo parametro consente di scegliere fra le di-verse funzioni disponibili per l'ingresso, morsetto 60. La demoltiplicazione del segnale in ingresso viene effettuata nei parametri 315 *Morsetto 60, valore min.* e 316 *Morsetto 60, valore max.*

#### Descrizione:

Vedere la descrizione del parametro 308 *Morsetto 53, tensione ingresso analogico.*

### 315 Morsetto 60, conversione in scala min.

(INGR. 60 VAL. MIN)

#### Valore:

0,0 - 20,0 mA ★ 4,0 mA

#### Funzione:

Questo parametro consente di determinare il valore del segnale che corrisponde al valore di riferimento o di retroazione minimo impostato nel parametro 204 *Riferimento minimo, Rif<sub>MIN</sub>/413 Retroazione minima, FB<sub>MIN</sub>*. Vedere *Gestione dei riferimenti* o *Gestione della retroazione*.

#### Descrizione:

Impostare il valore di corrente necessario. Deve essere utilizzata la funzione di timeout (parametri 317 *Timeout* e 318 *Funzione dopo il timeout*); il valore deve essere impostato a > 2 mA.

### 316 Morsetto 60, valore max.

(INGR. 60 VAL. MAX)

#### Valore:

0.0 - 20.0 mA ★ 20.0 mA

#### Funzione:

Questo parametro determina il valore del segnale che corrisponde al valore di riferimento massimo, parametro 205 *Riferimento massimo, Rif<sub>MAX</sub>*. Vedere *Gestione dei riferimenti* o *Gestione della retroazione*.

#### Descrizione:

Impostare il valore di corrente desiderato.

### 317 Timeout

(TEMPO ZERO VIVO)

#### Valore:

1 - 99 sec. ★ 10 sec.

#### Funzione:

Se il valore del segnale di riferimento o di retroazione collegato a uno dei morsetti di ingresso, 53, 54 o 60, scende al di sotto del 50% del valore di conversione in scala minimo per un periodo superiore al tempo impostato, sarà attivata la funzione selezionata nel parametro 318, *Funzione dopo il timeout*.

Questa funzione sarà solo attiva se è stato selezionato un valore superiore a 1 V per i *morsetti 53 e 54, conversione in scala min.* nel parametro 309 o 312 oppure se è stato selezionato un valore superiore a 2 mA nel parametro 315 *Morsetto 60, conversione in scala min.*

#### Descrizione:

Impostare il tempo desiderato.

### 318 Funzione dopo il timeout

(LIVE ZERO FUNZ.)

#### Valore:

★Off (OFF)	[0]
Frequenza di uscita congelata (CONGELA LA FREQUENZA)	[1]
Arresto (STOP)	[2]
Jog (FREQUENZA JOG)	[3]
Velocità massima (VELOCITÀ MASSIMA)	[4]
Arresto e scatto (STOP E SCATTO)	[5]

#### Funzione:

Questo parametro consente di selezionare la funzione da attivare al termine del periodo di timeout (parametro 317 *Time out*).

Se la funzione di timeout si verifica contemporaneamente ad una funzione di timeout del bus (parametro 556 *Funzione intervallo tempo bus*), verrà attivata la funzione di timeout nel parametro 318.

#### Descrizione:

La frequenza di uscita del convertitore di frequenza può:

- essere congelata al valore attuale [1]
- arrestare il motore [2]
- andare alla frequenza jog [3]
- andare alla frequenza di uscita max [4]
- arrestare il motore e dare una segnalazione di allarme [5].

**■ Uscite analogiche/digitali**

Le due uscite analogiche/digitali (morsetti 42 e 45) possono essere programmate per mostrare lo stato corrente o un valore di processo, ad esempio 0 -  $f_{MAX}$ . Se utilizzato come uscita digitale, il convertitore di frequenza indica lo stato attuale tramite una tensione di 0 o 24 V CC.

Se per indicare il valore di un processo viene utilizzata l'uscita analogica, è possibile scegliere tra tre tipi di segnale di uscita:

0-20 mA, 4-20 mA o 0-32000 impulsi (a seconda del valore impostato nel parametro 322 *Morsetto 45, uscita, demoltiplicazione impulsi*).

Se l'uscita è usata come uscita di tensione (0-10 V), è necessario installare un resistore di pull-down da 500  $\Omega$  sul morsetto 39, (morsetto comune per le uscite analogiche/digitali). Se l'uscita viene utilizzata come uscita in corrente, l'impedenza risultante dell'apparecchiatura collegata non deve superare i 500  $\Omega$ .

Uscite analogiche/digitali	N. di morsetto	42	45
	Parametro	319	321
Nessuna funzione (OFF)		[0]	[0]
Inverter pronto (PRONTO)		[1]	[1]
Standby (STAND BY)		[2]	[2]
Funzionamento (IN MARCIA)		[3]	[3]
Funzionamento al valore di riferimento (MARCIA/RIF. RAGG)		[4]	[4]
Funzionamento, nessun preallarme (MARCIA/NO PREALL)		[5]	[5]
Riferimento locale attivo (RIFERIMENTO LOCALE.)		[6]	[6]
Riferimenti remoti attivi (RIFERIMENTO REMOTO)		[7]	[7]
Allarme (ALLARME)		[8]	[8]
Allarme o preallarme (ALLARME O PREALL.)		[9]	[9]
Nessun allarme (NESSUN ALLARME)		[10]	[10]
Limite di corrente (CORRENTE LIMITE)		[11]	[11]
Interblocco sicurezza (INTERBLOCCO (NEGATO))		[12]	[12]
Comando di avviamento attivo (PRESENZA SEGNALE AVV)		[13]	[13]
Inversione (INVERSIONE ROTAZ. MOTORE)		[14]	[14]
Preallarme termico (PREALLARME TERMICO)		[15]	[15]
Modo manuale attivo (INVERTER IN MANUALE)		[16]	[16]
Modo automatico attivo (INVERTER IN AUTO)		[17]	[17]
Funzione pausa motore (FUNZIONE PAUSA MOT)		[18]	[18]
Frequenza di uscita inferiore a $f_{LOW}$ parametro 223 ( SOTTO FREQ. BASSA)		[19]	[19]
Frequenza di uscita superiore a $f_{HIGH}$ parametro 223 (SOPRA FREQ. ALTA)		[20]	[20]
Fuori dall'intervallo di frequenza (FREQ. RANGE PREALL.)		[21]	[21]
Corrente di uscita inferiore a $I_{LOW}$ parametro 221 (SOTTO CORR. BASSA)		[22]	[22]
Corrente di uscita superiore a $I_{HIGH}$ parametro 222 (SOPRA CORR. ALTA)		[23]	[23]
Fuori dell'intervallo di corrente (RANGE CORR. PREALL.)		[24]	[24]
Fuori dall'intervallo di retroazione (RANGE RETR.PREALL.)		[25]	[25]
Fuori intervallo di riferimento (PREALL RANGE RIFERIM)		[26]	[26]
Relè 123 (RELÈ 123)		[27]	[27]
Squilibrio di rete (TENSIONE SBILANCIATA)		[28]	[28]
Frequenza di uscita 0 - $f_{MAX} \Rightarrow 0-20$ mA ( FREQ USCIT 0-20 mA)		[29]	[29]★
Frequenza di uscita 0 - $f_{MAX} \Rightarrow 4-20$ mA ( FREQ USCIT 4-20 mA)		[30]	[30]
Frequenza di uscita (sequenza impulsi), 0 - $f_{MAX} \Rightarrow 0-32000$ p (FRE USCIT 0-32000 P)		[31]	[31]
Riferimento esterno, $Rif_{MIN} - Rif_{MAX} \Rightarrow 0-20$ mA (RIF. EST. 0-20 mA)		[32]	[32]
Riferimento esterno, $Rif_{MIN} - Rif_{MAX} \Rightarrow 4-20$ mA (RIF. ESTERNO 4-20 mA)		[33]	[33]
Riferimento esterno (sequenza impulsi), $Rif_{MIN} - Rif_{MAX} \Rightarrow 0-32000$ p (RIF MIN-MAX 0-32000 P)		[34]	[34]
Retroazione, $FB_{MIN} - FB_{MAX} \Rightarrow 0-20$ mA (RETROAZIONE 0-20 mA)		[35]	[35]
Retroazione, $FB_{MIN} - FB_{MAX} \Rightarrow 4-20$ mA (RETROAZIONE 4-20 mA)		[36]	[36]
Retroazione (sequenza impulsi), $FB_{MIN} - FB_{MAX} \Rightarrow 0 - 32000$ p (FB MIN-MAX=0-32000 P)		[37]	[37]
Corrente di uscita, 0 - $I_{MAX} \Rightarrow 0-20$ mA (CORR MOT = 0-20 mA)		[38]★	[38]
Corrente di uscita, 0 - $I_{MAX} \Rightarrow 4-20$ mA (CORR MOT = 4- 20 mA)		[39]	[39]
Corrente di uscita (sequenza impulsi), 0 - $I_{MAX} \Rightarrow 0 - 32000$ p (CORR MOT 0-32000 P)		[40]	[40]
Corrente di uscita, 0 - $P_{NOM} \Rightarrow 0-20$ mA (POT MOT = 0-20 mA)		[41]	[41]
Corrente di uscita, 0 - $P_{NOM} \Rightarrow 4-20$ mA (POT MOT = 4-20 mA)		[42]	[42]
Corrente di uscita (sequenza impulsi), 0 - $P_{NOM} \Rightarrow 0- 32000$ p (POT MOT = 0-32000 P)		[43]	[43]
Controllo bus, 0,0-100,0% $\Rightarrow 0-20$ mA (BUS CONTROL 0-20 MA)		[44]	[44]
Controllo bus, 0,0-100,0% $\Rightarrow 4-20$ mA (BUS CONTROL 4-20 MA)		[45]	[45]
Controllo bus (sequenza impulsi), 0,0-100,0% $\Rightarrow 0 - 32.000$ impulsi (BUS CONTROL PULSE)		[46]	[46]
Modalità incendio attiva (FUNZ. INCENDIO ATTIVA)		[47]	[47]
Bypass modalità incendio (BYPASS FUNZ. INCENDIO)		[48]	[48]

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

### 319 Morsetto 42, uscita

#### (FUNZIONE AO 42)

##### Funzione:

Questa uscita può funzionare sia come uscita digitale che come uscita analogica. Se usata come uscita digitale (valore dei dati [0]-[59]), viene trasmesso un segnale a 0/24 V CC; se usata come uscita analogica, viene trasmesso un segnale da 0-20 mA o un segnale da 4-20 mA oppure una sequenza di 0-32000 impulsi.

##### Descrizione:

**Non operativo.** Viene selezionato se il convertitore di frequenza non deve reagire ai segnali.

**Inverter pronto.** La scheda di controllo del convertitore di frequenza riceve tensione e il convertitore di frequenza è pronto per l'uso.

**Stand by.** Il convertitore di frequenza è pronto per l'uso, ma non ha ricevuto alcun comando di avviamento. Nessun preallarme.

**In marcia** È attivo in presenza di un comando di avviamento o quando la frequenza d'uscita è superiore a 0,1 Hz.

**Funzionamento al valore di rif.** Velocità in base al riferimento.

**Marcia, nessun preallarme.** È stato trasmesso un comando di avviamento. Nessun preallarme.

**Riferimento locale attivo.** L'uscita è attiva quando il motore è controllato tramite il riferimento locale mediante il quadro di comando.

**Riferimenti remoti attivi.** L'uscita è attiva quando il convertitore di frequenza è controllato dai riferimenti remoti.

**Allarme.** L'uscita è attivata da un allarme.

**Allarme o preallarme.** L'uscita è attivata da un allarme o da un preallarme.

**Nessun allarme.** L'uscita è attivata in assenza di allarme.

**Limite di corrente.** La corrente di uscita supera il valore programmato nel parametro 215 *Limite di corrente*  $I_{LIM}$ .

**Interblocco di sicurezza.** L'uscita è attiva quando il valore del morsetto 27 è '1' logico e sull'ingresso è stato selezionato *Interblocco sicurezza*.

**Comando di avviamento attivo.** È stato trasmesso un comando di avviamento.

**Inversione.** Tensione a 24 V CC sull'uscita quando il motore ruota in senso antiorario. Quando il motore ruota in senso orario, il valore è 0 V CC.

**Preallarme termico.** È stato superato il limite di temperatura nel motore, nel convertitore di frequenza o in un termistore collegato a un ingresso analogico.

**Modo manuale attivo.** L'uscita è attiva quando il convertitore di frequenza è in modo Manuale.

**Modo automatico attivo.** L'uscita è attiva quando il convertitore di frequenza è in modo Automatico.

**Modo pausa.** Attivo quando il convertitore di frequenza è in modo pausa.

**Frequenza di uscita inferiore a  $f_{LOW}$ .** La frequenza di uscita è inferiore al valore impostato nel parametro 223 *Avviso: Frequenza bassa*,  $f_{LOW}$ .

**Frequenza di uscita superiore a  $f_{HIGH}$ .** La frequenza di uscita è superiore al valore impostato nel parametro 224 *Avviso: Frequenza alta*,  $f_{HIGH}$ .

**Fuori dall'intervallo di frequenza.** La frequenza di uscita è al di fuori dell'intervallo di frequenza programmato nel parametro 223 *Avviso: Frequenza bassa*,  $f_{LOW}$  e 224 *Avviso: Frequenza alta*,  $f_{HIGH}$ .

**Corrente di uscita inferiore a  $I_{LOW}$ .** La corrente di uscita è inferiore al valore impostato nel parametro 221 *Avviso: Corrente bassa*,  $I_{LOW}$ .

**Corrente di uscita superiore a  $I_{HIGH}$ .** La corrente di uscita è superiore al valore impostato nel parametro 222 *Avviso: Corrente alta*,  $I_{HIGH}$ .

**Fuori dall'intervallo di corrente.** La corrente di uscita è al di fuori dell'intervallo programmato nel parametro 221 *Avviso: Corrente bassa*,  $I_{LOW}$  e 222 *Avviso: Corrente alta*,  $I_{HIGH}$ .

**Fuori dal campo di retroazione.** Il segnale di retroazione è al di fuori dell'intervallo programmato nel parametro 227 *Avviso: Retroazione bassa*,  $FB_{LOW}$  e 228 *Avviso: retroazione alta*,  $FB_{HIGH}$ .

**Fuori dall'intervallo di riferimento.** Il riferimento è al di fuori dell'intervallo programmato nel parametro 225 *Avviso: Riferimento basso*,  $Rif_{LOW}$  e 226 *Avviso: Riferimento alto*,  $Rif_{HIGH}$ .

**Relè 123.** Questa funzione viene utilizzata solo se è stata installata una scheda opzionale profibus.

**Squilibrio di rete.** Questa uscita è attivata in caso di squilibri di rete eccessivi o quando manca una fase nell'alimentazione di rete. Controllare la tensione di alimentazione del convertitore di frequenza.

**0-f<sub>MAX</sub> ⇒ 0-20 mA e**

**0-f<sub>MAX</sub> ⇒ 4-20 mA e**

**0-f<sub>MAX</sub> ⇒ 0-32000 p**, che genera un segnale di uscita proporzionale alla frequenza di uscita nell'intervallo 0 - f<sub>MAX</sub> (parametro 202 *Frequenza di uscita massima*, f<sub>MAX</sub>).

**Rif esterno<sub>min</sub> - Rif<sub>max</sub> ⇒ 0-20 mA e**

**Rif esterno<sub>min</sub> - Rif<sub>max</sub> ⇒ 4-20 mA e**

**Rif esterno<sub>min</sub> - Rif<sub>max</sub> ⇒ 0-32000 p**

genera un segnale di uscita proporzionale al valore di riferimento risultante nell'intervallo *Riferimento minimo*, Rif<sub>MIN</sub> - *Riferimento massimo*, Rif<sub>MAX</sub> (parametri 204/205).

**FB<sub>MIN</sub>-FB<sub>MAX</sub> ⇒ 0-20 mA e**

**FB<sub>MIN</sub>-FB<sub>MAX</sub> ⇒ 4-20 mA e**

**FB<sub>MIN</sub>-FB<sub>MAX</sub> ⇒ 0-32000 p**, generano un segnale di uscita proporzionale al valore di riferimento nell'intervallo *Retroazione minima*, FB<sub>MIN</sub> - *Retroazione massima*, FB<sub>MAX</sub> (parametri 413/414).

**0 - I<sub>VLT, MAX</sub> ⇒ 0-20 mA e**

**0 - I<sub>VLT, MAX</sub> ⇒ 4-20 mA e**

**0 - I<sub>VLT, MAX</sub> ⇒ 0-32000 p**, generano un segnale di uscita proporzionale alla corrente di uscita nell'intervallo 0 - I<sub>VLT, MAX</sub>.

**0 - P<sub>NOM</sub> ⇒ 0-20 mA e**

**0 - P<sub>NOM</sub> ⇒ 4-20 mA e**

**0 - P<sub>NOM</sub> ⇒ 0-32000p**, generano un segnale di uscita proporzionale alla potenza di uscita attuale del motore. 20 mA corrisponde al valore impostato nel parametro 102 *Potenza motore*, P<sub>M,N</sub>.

**0,0 - 100,0% ⇒ 0 - 20 mA e**

**0,0 - 100,0% ⇒ 4 - 20 mA e**

**0,0 - 100,0% ⇒ 0 - 32.000** impulsi, che generano un segnale di uscita proporzionale al valore (0,0-100,0%) ricevuto tramite la comunicazione seriale. La scrittura dalla comunicazione seriale si effettua al parametro 364 (morsetto 42) e 365 (morsetto 45). Questa

funzione è limitata ai seguenti protocolli: FC bus, Profibus, LonWorks FTP, DeviceNet e Modbus RTU.

La **Modalità incendio** attiva è indicata sull'uscita quando viene attivata tramite l'ingresso 16 o 17.

**Bypass modalità incendio** è indicato sull'uscita quando la modalità incendio è stata attivata e si è verificato uno scatto (vedere la descrizione della Modalità incendio). Nel parametro 432 può essere programmato un ritardo per questa indicazione. Selezionare Bypass modalità incendio nel parametro 430 per abilitare questa funzione.

### 320 Morsetto 42, fondo scala segnale ad impulsi (42 K\_SCALE\_FREQ)

#### Valore:

1 - 32000 Hz

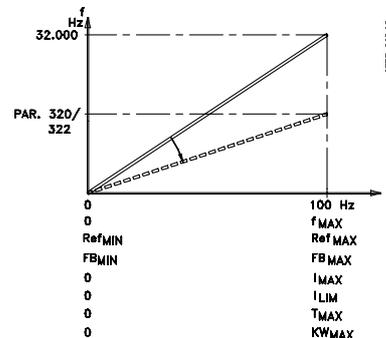
★ 5000 Hz

#### Funzione:

Questo parametro consente di definire il fondo scala del segnale di uscita a impulsi.

#### Descrizione:

Impostare il valore desiderato.



### 321 Morsetto 45, uscita

#### (OUT 45 FUNZ)

#### Valore:

Vedere la descrizione del parametro 319 *Morsetto 42, uscita*.

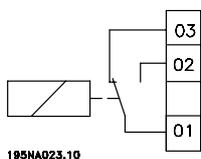
#### Funzione:

Questa uscita può funzionare sia come uscita digitale che come uscita analogica. Se usata come uscita di-digitale (valore dato [0]-[26]) genera un segnale a 24 V (max. 40 mA). Per le uscite analogiche (valore dato [27]-[41]) è possibile scegliere tra 0-20 mA, 4-20 mA e una sequenza di impulsi.



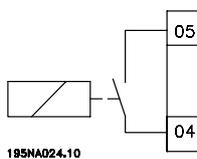
### ■ Uscite a relè

Le uscite a relè 1 e 2 possono essere utilizzate per fornire informazioni sullo stato attuale o un preallarme.



195NA023.10

**Relè 1**  
1 - 3 apertura, 1- 2 chiusura  
Max. 240 V CA, 2 Amp.  
Questo relè viene installato con i morsetti di rete e con i morsetti del motore.



195NA024.10

**Relè 2**  
4 - 5 chiusura  
Max. 50 V CA, 1 A, 60 VA.  
Max. 75 V CC, 1 A, 30 W.  
Il relè viene installato sulla scheda di comando, vedere *Installazione elettrica, cavi di comando*.

Uscite a relè	Relè n.	1	2
	Parametro	323	326
Valore:			
Nessuna funzione (OFF)		[0]	[0]
Segnale di pronto (PRONTO)		[1]	[1]
Standby (STAND BY)		[2]	[2]
Funzionamento (IN MARCIA)		[3]	[3]★
Funzionamento al valore di riferimento (MARCIA/RIF. RAGG)		[4]	[4]
Funzionamento, nessun preallarme (MARCIA/NO PREALL)		[5]	[5]
Riferimento locale attivo (RIFERIMENTO LOCALE)		[6]	[6]
Riferimenti remoti attivi (RIFERIMENTO REMOTO)		[7]	[7]
Allarme (ALLARME)		[8]★	[8]
Allarme o preallarme (ALLARME O PREALL.)		[9]	[9]
Nessun allarme (NESSUN ALLARME)		[10]	[10]
Limite di corrente (CORRENTE LIMITE)		[11]	[11]
Interblocco sicurezza (INTERBLOCCO (NEGATO))		[12]	[12]
Comando di avviamento attivo (PRESENZA SEGNALE AVV)		[13]	[13]
Inversione (INVERSIONE ROTAZ. MOTORE)		[14]	[14]
Preallarme termico (PREALLARME TERMICO)		[15]	[15]
Modo manuale attivo (INVERTER IN MANUALE)		[16]	[16]
Modo automatico attivo (INVERTER IN AUTO)		[17]	[17]
Funzione pausa motore (FUNZIONE PAUSA MOT)		[18]	[18]
Frequenza di uscita inferiore a $f_{LOW}$ parametro 223 (SOTTO FREQ. BASSA)		[19]	[19]
Frequenza di uscita superiore a $f_{HIGH}$ parametro 224 (SOPRA FREQ. ALTA)		[20]	[20]
Fuori dall'intervallo di frequenza (FREQ. RANGE PREALL.)		[21]	[21]
Corrente di uscita inferiore a $I_{LOW}$ parametro 221 (SOTTO CORR. BASSA)		[22]	[22]
Corrente di uscita superiore a $I_{HIGH}$ parametro 222 (SOPRA CORR. ALTA)		[23]	[23]
Fuori dell'intervallo di corrente (PREALL RANGE CORRENT)		[24]	[24]
Fuori dall'intervallo di retroazione (PREALL RANGE RETRAZ)		[25]	[25]
Fuori intervallo di riferimento (PREALL RANGE RIFERIM)		[26]	[26]
Relè 123 (RELÈ 123)		[27]	[27]
Squilibrio di rete (TENSIONE SBILANCIATA)		[28]	[28]
Parola di controllo 11/12 (CONTROL WORD 11/12)		[29]	[29]
Modalità incendio attiva (FUNZ. INCENDIO ATTIVA)		[30]	[30]
Bypass modalità incendio (BYPASS FUNZ. INCENDIO)		[31]	[31]

#### Funzione:

comunicazione seriale. I bit 11 e 12 attivano rispettivamente il relè 1 e il relè 2.

#### Descrizione:

Vedere la descrizione di [0] - [31] a *Uscite analogiche/digitali*.

**Bit parola di controllo 11/12**, il relè 1 e il relè 2 possono essere attivati mediante la

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

Se il parametro 556 *Funzione intervallo tempo bus* diventa attivo, i relè 1 e 2 vengono scollegati se sono stati attivati mediante *comunicazione seriale*. Vedere il *paragrafo Comunicazione seriale* nella *Guida alla progettazione*.

### 323 Relè 1, funzione uscita

#### (RELÈ 1 FUNZ.)

##### Funzione:

Questa uscita attiva un relè.  
È possibile utilizzare il relè 1 per ottenere informazioni di stato e per gli avvisi. Il relè viene attivato quando le condizioni per i valori dato corrispondenti sono state rispettate.  
È possibile programmare l'attivazione/disattivazione nel parametro 324 *Relè 1, Ritardo attivazione* e nel parametro 325 *Relè 1, Ritardo disattivazione*. Vedere *Dati tecnici generali*.

##### Descrizione:

Vedere le opzioni per i dati e le connessioni a *Uscita relè*.

### 324 Relè 1, Ritardo attivazione

#### (RELÈ 1 RIT. ON)

##### Valore:

0 - 600 s ★ 0 s

##### Funzione:

Questo parametro consente di ritardare il tempo di attivazione del relè 1 (morsetti 1-2).

##### Descrizione:

Immettere il valore desiderato.

### 325 Relè 1, Ritardo disattivazione

#### (RELÈ 1 RIT OFF)

##### Valore:

0 - 600 s ★ 0 s

##### Funzione:

Questo parametro consente di ritardare il tempo di disattivazione del relè 1 (morsetti 1-2).

##### Descrizione:

Immettere il valore desiderato.

### 326 Relè 2, funzione uscita

#### (RELÈ 2 FUNZ.)

##### Valore:

Vedere le funzioni del relè 2 alla pagina precedente.

##### Funzione:

Questa uscita attiva un relè.  
È possibile utilizzare il relè 2 per lo stato e i preallarmi. Il relè viene attivato quando le condizioni per i valori dati corrispondenti sono state rispettate.  
Vedere *Dati tecnici generali*.

##### Descrizione:

Vedere le opzioni per i dati e le connessioni a *Uscita relè*.

### 327 Riferimento impulsi, frequenza max

#### (RIF. FREQ. MAX)

##### Valore:

100-65000 HZ sul morsetto 29 ★ 5000 Hz  
100-5000 Hz sul morsetto 17

##### Funzione:

Questo parametro consente di impostare il valore degli impulsi che deve corrispondere al valore di riferimento massimo, parametro 205 *Riferimento massimo, Rif<sub>MAX</sub>*. Il segnale di riferimento impulsi può essere collegato tramite il morsetto 17 o 29.

##### Descrizione:

Impostare il riferimento impulsi massimo necessario.

### 328 Retroazione impulsi, frequenza max.

#### (RETROAZ FREQ MAX)

##### Valore:

100-65000 Hz sul morsetto 33 ★ 25000 Hz

##### Funzione:

Questo parametro imposta il valore degli impulsi corrispondente al valore di retroazione massimo. Il segnale di retroazione impulsi viene collegato tramite il morsetto 33.

##### Descrizione:

Impostare il valore di retroazione desiderato.

**364 Morsetto 42, controllo bus****(USCITA CONTROLLO 42)****365 Morsetto 45, controllo bus****(USCITA CONTROLLO 45)****Valore:**

0.0 - 100 %

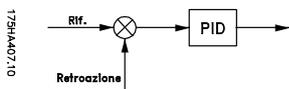
★ 0

**Funzione:**

Nel parametro viene scritto un valore compreso tra 0,1 and 100,0 tramite comunicazione seriale.  
Il parametro è nascosto e non può essere visto dall'LCP.

---

### ■ Funzioni di applicazione 400-427



In questo gruppo di parametri vengono impostate le funzioni speciali del convertitore di frequenza, ad esempio la regolazione PID,

l'impostazione dell'intervallo di retroazione e l'impostazione della funzione pausa motore.

Inoltre, questo gruppo di parametri comprende:

- Funzione di ripristino.
- Riaggancio al volo.
- Opzione del metodo di riduzione delle interferenze.
- Impostazione di qualsiasi funzione in caso di mancanza di carico, ad esempio a causa di danni alla cinghia.
- Impostazione della frequenza di commutazione.
- Selezione delle unità di processo.

#### 400 Funzione di ripristino

##### (RESET MODO)

##### Valore:

★Ripristino manuale (RESET MANUALE)	[0]
Ripristino automatico x 1 (AUTOMATICO X 1)	[1]
Ripristino automatico x 2 (AUTOMATICO X 2)	[2]
Ripristino automatico x 3 (AUTOMATICO X 3)	[3]
Ripristino automatico x 4 (AUTOMATICO X 4)	[4]
Ripristino automatico x 5 (AUTOMATICO X 5)	[5]
Ripristino automatico x 10 (AUTOMATICO X 10)	[6]
Ripristino automatico x 15 (AUTOMATICO X 15)	[7]
Ripristino automatico x 20 (AUTOMATICO X 20)	[8]
Ripristino automatico infinito (INFINITI RIAVV AUTO)	[9]

##### Funzione:

Questo parametro consente di scegliere se ripristinare e riavviare manualmente il convertitore di frequenza dopo uno scatto o ripristinarlo e riavviarlo automaticamente. Inoltre, è possibile selezionare il numero di tentativi di riavviamento dell'unità. L'intervallo di tempo tra ciascun tentativo viene impostato nel parametro 401 *Tempo riavviamento automatico*.

##### Descrizione:

Se viene selezionato *Reset manuale* [0], il ripristino deve essere effettuato mediante il tasto "Reset" oppure tramite gli ingressi digitali.

Se il convertitore di frequenza deve effettuare un ripristino e un riavviamento automatico dopo uno scatto, selezionare il valore dato [1]-[9].



Il motore può avviarsi senza preavviso.

#### 401 Tempo riavviamento automatico

##### (AUTORESTART (S))

##### Valore:

0 - 600 s

★ 10 s

##### Funzione:

Questo parametro consente di impostare l'intervallo di tempo desiderato tra lo scatto e il successivo avvio della funzione automatica di ripristino.

Si presuppone che il ripristino automatico sia stato selezionato nel parametro 400 *Funzione di ripristino*.

##### Descrizione:

Impostare il tempo desiderato.

#### 402 Riaggancio al volo

##### (RIAGGANCI VOLO)

##### Valore:

★Disabilitato (DISABILITATO)	[0]
Abilitato (ABILITATO)	[1]
Freno CC e avviamento (FRENO CC E AVVIAMENT)	[3]

##### Funzione:

Questa funzione consente al convertitore di frequenza di "riagganciare al volo" un motore posto già in rotazione per cause esterne o dopo una momentanea mancanza di rete.

Questa funzione viene attivata ogni volta che è attivo un comando di avviamento.

Il convertitore di frequenza può agganciare un motore in rotazione solo se la velocità di quest'ultimo è inferiore alla frequenza impostata nel parametro 202 *Frequenza di uscita, limite alto, f<sub>MAX</sub>*.

##### Descrizione:

Se questa funzione non è necessaria, selezionare *Disabilitato* [0]

Selezionare *Abilitato* [1] per abilitare il convertitore di frequenza ad "agganciare" e controllare un motore in rotazione.

Selezionare *Freno CC e avviamento* [2] se il convertitore di frequenza deve prima frenare il motore mediante il freno CC e poi avviarlo. Si presuppone che i parametri 114-116 *Frenatura in CC* siano abilitati. Se la massa in rotazione con il motore

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

ha una notevole inerzia, il convertitore di frequenza riesce ad 'agganciare' il motore solo se è stato selezionato Frenatura in CC e avviamento.



Quando il parametro 402 *Avviamento lanciato* è abilitato, il motore può compiere alcuni giri in senso orario e antiorario anche senza alcun riferimento alla velocità.

### ■ La funzione di pausa motore

La funzione pausa motore consente di fermare automaticamente il motore quando questo gira alla minima velocità e contemporaneamente il valore di riferimento dell'impianto viene ugualmente soddisfatto. Appena la retroazione scende sotto il valore di riferimento automaticamente il motore si riavvia e l'impianto riprende a funzionare regolarmente.



#### NOTA!:

NOTA! Questa funzione consente di risparmiare energia, attivando il motore solo quando l'impianto lo richiede.

La funzione di pausa motore è attiva solo se sono stati selezionati *Riferimento locale* o *Marcia jog*. Questa funzione è attiva sia in *Anello aperto* che in *Anello chiuso*.

Nel parametro 403 *Funzione pausa motore*, la funzione di blocco motore è attivata. Nel parametro 403 *Funzione pausa motore*, viene impostato un timer che determina per quanto tempo la frequenza di uscita può essere inferiore alla frequenza impostata nel parametro 404 *Frequenza di pausa*. Allo scadere del tempo impostato nel timer, il convertitore di frequenza decelera il motore in modo da arrestarlo mediante il parametro 207 *Tempo rampa di decelerazione*. Se la frequenza di uscita supera la frequenza impostata nel parametro 404 *Frequenza di pausa*, il timer viene ripristinato.

Mentre il motore si trova in stato di arresto causato dal convertitore di frequenza in funzione di blocco motore, viene calcolata una frequenza di uscita teorica sulla base del segnale di riferimento. Quando la frequenza di uscita teorica supera la frequenza impostata nel parametro 405 *Frequenza fine pausa*, il convertitore di frequenza riavvia il motore e la frequenza di uscita accelera fino a raggiungere il valore del riferimento.

Negli impianti muniti di regolazione costante della pressione, è conveniente aumentare la pressione di rete prima di mandare in pausa il motore. In questo modo è possibile aumentare considerevolmente il tempo di pausa evitando inutili e ripetuti avviamenti ed arresti del motore.

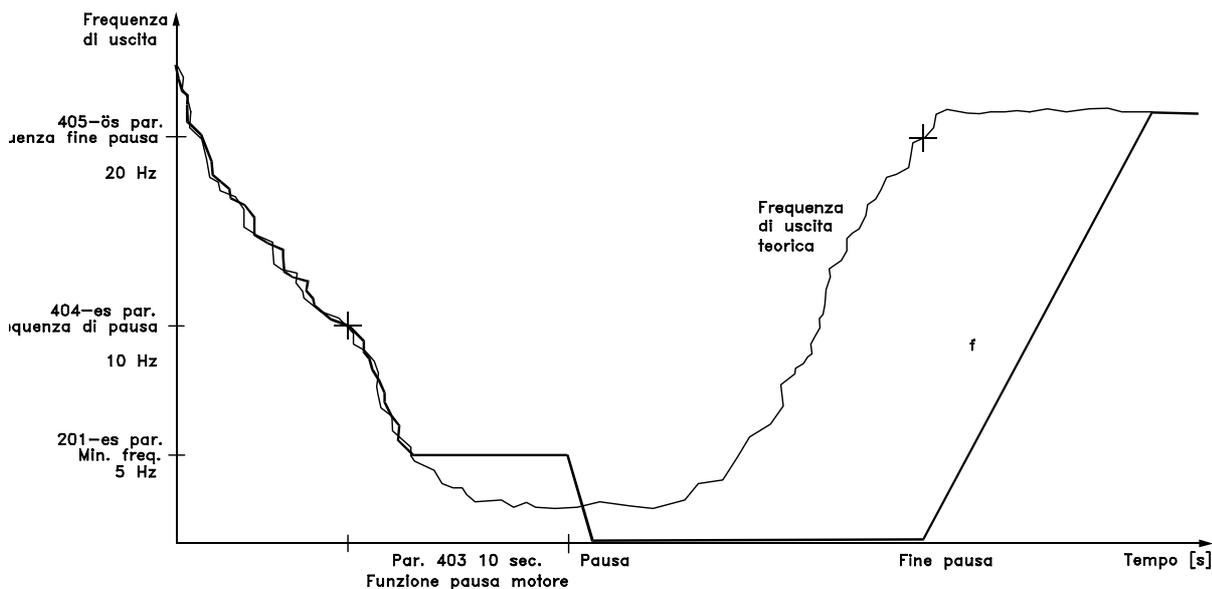
Per aumentare del 25% la pressione, prima che il motore vada in pausa, impostare il parametro 406 riferimento pre-pausa al 125%.

Il parametro 406 *Riferimento pre-pausa* è attivo solo in *Anello chiuso*.



#### NOTA!:

In caso di funzioni di pompaggio altamente dinamiche, si consiglia di disattivare la funzione *Avviamento lanciato* (parametro 402).



179H448.14

### 403 Funzione pausa motore (FUNZ. PAUSA MOT)

#### Valore:

0 - 300 s (301 s = OFF) ★ OFF

#### Funzione:

#### Descrizione:

Questo parametro abilita il convertitore di frequenza ad arrestare il motore se il carico su di esso è minimo.

Il timer impostato nel parametro 403 *Funzione pausa motore* viene avviato quando la frequenza di uscita scende al di sotto del valore impostato nel parametro 404 *Frequenza di pausa*.

Allo scadere del tempo impostato nel timer, il convertitore di frequenza spegne il motore. Quando la frequenza di uscita teorica supera la frequenza impostata nel parametro 405 *Frequenza fine pausa*, il convertitore di frequenza riavvia il motore.

Selezionare OFF se non si desidera attivare questa funzione. Impostare il valore di soglia in modo da attivare la funzione pausa motore quando la frequenza di uscita scende sotto il valore impostato nel parametro 404 *Frequenza di pausa*.

### 404 Frequenza di pausa (FREQ. DI PAUSA)

#### Valore:

000,0 - par. 405 *Frequenza fine pausa* ★ 0.0 Hz

#### Funzione:

Nel momento in cui la frequenza di uscita scende sotto il valore preimpostato, viene attivato il timer impostato nel parametro 403 *Funzione pausa motore*.

La frequenza di uscita attuale è uguale alla frequenza di uscita teorica fino a quando non viene raggiunto  $f_{MIN}$ .

#### Descrizione:

Impostare la frequenza desiderata.

### 405 Frequenza fine pausa (FREQ. FINE PAUSA)

#### Valore:

Par 404 *Frequenza di pausa* - par. 202  $f_{MAX}$  ★ 50 Hz

#### Funzione:

Quando la frequenza di uscita teorica supera il valore preimpostato, il convertitore di frequenza riavvia il motore.

#### Descrizione:

Impostare la frequenza desiderata.

### 406 Riferimento pre-pausa (RIF PRE-PAUSA)

#### Valore:

1 - 200 % ★ 100 % del setpoint

#### Funzione:

Questa funzione può essere utilizzata solo se nel parametro 100 è stato selezionato *Anello chiuso*. Negli impianti muniti di regolazione costante della pressione, è conveniente aumentare la pressione di rete prima di mandare in pausa il motore. In questo modo è possibile aumentare considerevolmente il tempo di pausa evitando inutili e ripetuti avviamenti ed arresti del motore.

Programmazione

### Descrizione:

Impostare il *Riferimento pre-pausa* come valore percentuale del riferimento risultante durante il funzionamento normale. 100% corrisponde al riferimento senza pre-pausa.

### 407 Frequenza di commutazione (FREQ. COMMUTAZ)

#### Valore:

Dipende dalle dimensioni dell'unità.

#### Funzione:

Il valore preimpostato determina la frequenza di commutazione dell'inverter, purché nel parametro 408 *Metodo per la riduzione delle interferenze* sia stato selezionato *Frequenza di commutazione fissa* [1]. Un adeguato valore di frequenza di commutazione può contribuire a ridurre l'eventuale rumorosità del motore.



#### NOTA!:

La frequenza di uscita del convertitore di frequenza non può mai assumere un valore superiore a 1/10 della frequenza di commutazione.

### Descrizione:

Se il motore è in funzione, la frequenza di commutazione può essere variata nel parametro 407 *Frequenza di commutazione*, fino a raggiungere la frequenza che riduce al massimo il rumore del motore.



#### NOTA!:

Frequenze di commutazione superiori a 4,5 kHz determinano la riduzione automatica della potenza di uscita massima del convertitore di frequenza. Vedere *Riduzione della potenza per una frequenza di commutazione elevata* nel presente manuale.

### 408 Metodo per la riduzione delle interferenze (PORTANTE F(FOUT))

#### Valore:

★ASFM (ASFM)	[0]
Frequenza di commutazione fissa (FREQUENZA COMM. FISSA.)	[1]
Filtro LC collegato (FILTRO LC COLLEGATO)	[2]

#### Funzione:

Questa funzione consente di selezionare differenti metodi per ridurre la rumorosità del motore.

### Descrizione:

ASFM [0] garantisce che venga sempre usata la frequenza di commutazione massima, determinata dal parametro 407, senza riduzione della potenza del convertitore di frequenza. Ciò viene fatto tramite il monitoraggio del carico.

*Frequenza di commutazione fissa* [1] consente di impostare una frequenza di commutazione alta/bassa fissa. In questo modo si ottengono risultati ottimali, dal momento che la frequenza di commutazione può essere impostata al di fuori delle interferenze del motore o a un valore tale da non generare alcun tipo di problema. La frequenza di commutazione può essere variata nel parametro 407 *Frequenza di commutazione*. *Filtro LC collegato* [2] deve essere utilizzato se tra il convertitore di frequenza e il motore è stato installato un filtro LC, altrimenti il convertitore di frequenza non potrebbe proteggere il filtro LC.

### 409 Funzione in assenza di carico (RIAVV AUTO)

#### Valore:

Allarme (ALLARME)	[0]
★Preallarme (PREALLARME)	[1]

#### Funzione:

Questo parametro consente ad esempio di monitorare la cinghia di un ventilatore e rilevare eventuali guasti. Questa funzione viene attivata quando la corrente di uscita scende al di sotto del valore impostato nel parametro 221 *Segnale: Corrente bassa*.

### Descrizione:

In caso di un *Allarme* [1], il convertitore di frequenza arresta il motore.

Se viene selezionato *Preallarme* [2], il convertitore di frequenza invia un segnale di avviso se la corrente di uscita scende al di sotto del valore di soglia impostato nel parametro 221 *Segnale: Corrente bassa, I<sub>Low</sub>*.

### 410 Funzionamento in caso di guasto di rete (GUASTO RETE)

#### Valore:

★Scatto (ALLARME)	[0]
Riduzione automatica della potenza e preallarme (DECLASSA E PREALL)	[1]
Avviso (PREALLARME)	[2]

### Funzione:

Selezionare la funzione da attivare in caso di alimentazione eccessivamente sbilanciata o di mancanza di una fase.

### Descrizione:

In caso di selezione di *Allarme* [0], il convertitore di frequenza arresterà il motore entro pochi secondi (in base alla taglia del convertitore).

In caso di selezione di *Declassa e preall* [1], il convertitore emetterà un preallarme e ridurrà la corrente di uscita al 30% di  $I_{VLT,N}$  per garantire il funzionamento. Selezionando *Preallarme* [2], in occasione di un guasto di rete verrà emesso solo un preallarme; tuttavia, in casi gravi ulteriori condizioni estreme possono causare uno scatto.



#### NOTA!:

Se è stato selezionato *Preallarme*, la durata dei convertitori di frequenza risulterà ridotta se il guasto di rete persiste.



#### NOTA!:

In caso di perdita di fase, le ventole di raffreddamento non possono essere alimentate e il convertitore di frequenza potrebbe scattare a causa del surriscaldamento. Ciò vale per:

#### IP 20/NEMA 1

- VLT 6042-6062, 200-240 V
- VLT 6152-6550, 380-460 V
- VLT 6100-6275, 525-600 V

#### IP 54

- VLT 6006-6062, 200-240 V
- VLT 6016-6550, 380-460 V
- VLT 6016-6275, 525-600 V

### 411 Funzionamento in caso di surriscaldamento (FUNZ SOVRATEMP)

#### Valore:

★Scatto (ALLARME)	[0]
Riduzione automatica della potenza e avviso (DECLASSA E PREALL)	[1]

#### Funzione:

Selezionare la funzione da attivare se il convertitore di frequenza è esposto a una condizione di surriscaldamento.

#### Descrizione:

In caso di selezione di *Scatto* [0], il convertitore di frequenza arresterà il motore ed emetterà un allarme. In caso di selezione di *Riduzione automatica della potenza e avviso* [1], il convertitore di frequenza abbasserà prima la frequenza di commutazione per

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

ridurre al minimo le perdite interne. Se la condizione di surriscaldamento persiste, il convertitore di frequenza ridurrà la corrente di uscita finché la temperatura del dissipatore si sarà stabilizzata. Quando la funzione è attivata viene emesso un allarme.

### 412 Sovraccorrente ritardo scatto, $I_{LIM}$ (RIT BLOCCO)

#### Valore:

0 - 60 sec. (61=OFF) . ★ 60 sec

#### Funzione:

Se il convertitore di frequenza rileva una corrente di uscita pari al limite di corrente  $I_{LIM}$  (parametro 215 *Limite di corrente*) che permane per il periodo di tempo selezionato, genera un disinserimento.

#### Descrizione:

Selezionare il periodo di tempo massimo durante il quale il convertitore di frequenza deve rilevare la corrente di uscita pari al limite di corrente  $I_{LIM}$ , prima di operare un disinserimento.

Nel modo OFF, il parametro 412 *Sovraccorrente ritardo scatto*,  $I_{LIM}$  è inattivo e non è previsto alcun disinserimento.

### ■ Segnali di retroazione in anello aperto

Solitamente, i segnali di retroazione e, dunque, i parametri di retroazione vengono utilizzati durante il funzionamento in *Anello chiuso*; tuttavia, nelle unità VLT Serie 6000 HVAC i parametri di retroazione sono attivi anche durante il funzionamento in *Anello aperto*. Nel *Modo anello aperto*, i parametri di retroazione consentono di visualizzare il valore di un processo sul display. Per visualizzare la temperatura attuale, è possibile moltiplicare per un fattore di scala l'intervallo della temperatura nei parametri 413/414 *Retroazione minima/massima* e l'unità (°C, °F) nel parametro 415 *Unità di processo*.

### 413 Retroazione minima, feedback, $FB_{MIN}$ (MIN. RETROAZ.)

#### Valore:

-999,999.999 -  $FB_{MAX}$  ★ 0.000

#### Funzione:

I parametri 413 *Retroazione minima*,  $FB_{MIN}$  e 414 *Retroazione massima*,  $FB_{MAX}$  vengono usati per visualizzare il segnale di retroazione come un'unità di processo proporzionale al segnale di retroazione.

### Descrizione:

Impostare il valore da visualizzare sul display quando il segnale di retroazione (par. 309, 312, 315 *valore min*) sull'ingresso di retroazione selezionato (parametri 308/311/314 *Ingressi analogici*) è al valore minimo.

### 414 Retroazione massima, FB<sub>MAX</sub> (MAX. RETROAZ.)

#### Valore:

FB<sub>MIN</sub> - 999,999.999      ★ 100.000

#### Funzione:

Vedere la descrizione del parametro 413  
*Retroazione minima, FB<sub>MIN</sub>.*

### Descrizione:

Impostare il valore da visualizzare sul display quando la retroazione (par. 310, 313, 316 *valore max*) sull'ingresso di retroazione selezionato (parametri 308/311/314 *Ingressi analogici*) raggiunge il valore massimo.

### 415 Unità associate all'anello chiuso (UNITÀ. / RIF. RETR.)

#### Valore:

Nessuna unità	[0]
★%	[1]
giri/min	[2]
ppm	[3]
impulsi/s	[4]
l/s	[5]
l/min	[6]
l/h	[7]
kg/s	[8]
kg/min	[9]
kg/h	[10]
m <sup>3</sup> /s	[11]
m <sup>3</sup> /min	[12]
m <sup>3</sup> /h	[13]
m/s	[14]
mbar	[15]
bar	[16]
Pa	[17]
kPa	[18]
mVS	[19]
kW	[20]
°C	[21]
GPM	[22]
gal/s	[23]
gal/min	[24]
gal/h	[25]

lb/s	[26]
lb/min	[27]
lb/h	[28]
CFM	[29]
ft <sup>3</sup> /s	[30]
ft <sup>3</sup> /min	[31]
ft <sup>3</sup> /h	[32]
ft/s	[33]
in wg	[34]
ft wg	[35]
PSI	[36]
lb/in <sup>2</sup>	[37]
HP	[38]
°F	[39]

#### Funzione:

Selezione delle unità di misura da visualizzare sul display. Questa unità viene usata se in uno dei parametri compresi tra 007 e 010 e nel modo di visualizzazione è stato selezionato *Riferimento [unità]* [2] o *Retroazione [unità]* [3]. In *Anello chiuso*, l'unità viene anche utilizzata per *Riferimento minimo/massimo* e *Retroazione minima/massima*, nonché per *Setpoint 1* e *Setpoint 2*.

#### Descrizione:

Selezionare l'unità desiderata per il segnale di riferimento/retroazione.

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

### ■ PID per il controllo del processo

Il regolatore PID mantiene una condizione di processo costante (pressione, temperatura, portata, ecc.) e regola la velocità del motore sulla base di un riferimento e del segnale di retroazione. Un trasmettitore fornisce al regolatore PID un segnale di retroazione proveniente dal processo per indicare il suo stato attuale. Il segnale di retroazione varia in proporzione al carico del processo. Ciò vuol dire che tra il riferimento e l'attuale stato del processo si verificano degli scostamenti, che vengono livellati dal regolatore PID, il quale aumenta o diminuisce la frequenza di uscita in base allo scostamento tra riferimento e segnale di retroazione. Il regolatore PID integrato delle unità VLT Serie 6000 HVAC è stato ottimizzato per essere utilizzato nelle applicazioni HVAC. Nelle unità VLT Serie 6000 HVAC sono dunque disponibili alcune funzioni speciali. Se in precedenza era necessario utilizzare un BMS (Building Management System) per gestire queste particolari funzioni mediante l'installazione di moduli I/O e la programmazione del sistema, con il VLT Serie 6000 HVAC, non è più necessario installare moduli supplementari. Ad esempio è sufficiente avere un solo riferimento e programmare la gestione di due riferimenti. Esiste un'opzione interna per mettere in relazione due segnali di retroazione in arrivo dall'impianto, che consente la regolazione a due zone. La compensazione delle perdite di tensione lungo i cavi di segnalazione lunghi viene effettuata mediante un trasmettitore con un'uscita di tensione. Ciò è possibile mediante il gruppo di parametri 300, *valore min./max.*

#### Retroazione

Il segnale di retroazione deve essere collegato a un morsetto sul convertitore di frequenza VLT. Usare l'elenco sottostante per decidere quale morsetto utilizzare e quali parametri programmare.

Tipo di retroazione	Morsetto	Parametri
Impulsi	33	307
Tensione	53, 54	308, 309, 310 or 311, 312, 313, 314
Corrente	60	315, 316
Bus retroazione 1	68+69	535
Bus retroazione 2	68+69	536

Notare che il valore di retroazione nei parametri 535/ 536, Bus retroazione 1 e 2, può essere impostato solo mediante comunicazione seriale e non mediante l'unità di controllo.

Inoltre, la retroazione minima e massima (parametri 413 e 414) devono essere impostate a un valore, espresso nell'unità di processo, che corrisponde al valore minimo e massimo dei segnali collegati al morsetto. L'unità di processo viene selezionata nel parametro 415 *Unità di processo*.

#### Riferimento

Nel parametro 205 *Riferimento massimo, Rif<sub>MAX</sub>*, è possibile impostare un riferimento massimo che rapporta in scala la somma di tutti i riferimenti, cioè il riferimento risultante.

Il *riferimento minimo* nel parametro 204 indica il valore più piccolo che può essere assunto dal riferimento risultante.

L'intervallo di riferimento non può essere maggiore dell'intervallo di retroazione.

Se sono necessari i *Riferimenti preimpostati*, impostarli nei parametri da 211 a 214 *Riferimento preimpostato*. Vedere *Tipo di riferimento* e *Gestione dei riferimenti*.

Se viene utilizzato un segnale di corrente come segnale di retroazione, è possibile usare la tensione come riferimento analogico. Usare l'elenco sottostante per decidere quale morsetto utilizzare e quali parametri programmare.

Tipo di riferimento	Morsetto	Parametri
Impulsi	17 o 29	301 or 305
Tensione	53 o 54	308, 309, 310 or 311, 312, 313
Corrente	60	314, 315, 316
Riferimento preimpostato	214	211, 212, 213,
Setpoint		418, 419
Riferimento bus	68+69	

Notare che il riferimento bus può essere impostato solo mediante comunicazione seriale.



#### NOTA!:

È preferibile impostare i morsetti non utilizzati su *Nessuna funzione* [0].

### ■ PID per la regolazione del processo, segue.

#### Regolazione inversa

Regolazione diretta indica che la velocità del motore aumenta quando il riferimento è maggiore del segnale di retroazione. Se è necessario utilizzare la regolazione inversa, in cui la velocità viene ridotta quando il riferimento è superiore al segnale di retroazione, programmare Inverso nel parametro 420 *Controllo normale/inverso PID*.

#### Anti-saturazione

Il regolatore di processo è preimpostato dalla fabbrica ed è munito di una funzione attiva di anti-saturazione. Questa funzione garantisce che, al raggiungimento del limite di frequenza, del limite di corrente o del limite di tensione, l'integratore venga inizializzato a una frequenza che corrisponde alla frequenza di uscita attuale. Ciò evita l'integrazione di uno scostamento tra il riferimento e l'attuale stato del processo, il cui regolatore non può essere effettuato mediante una variazione di velocità. Questa funzione può essere disabilitata nel parametro 421 *PID anti-saturazione*.

#### Condizioni di avviamento

In alcune applicazioni, l'impostazione ottimale del regolatore di processo implica un tempo eccessivamente lungo per il raggiungimento dello stato del processo richiesto. In queste applicazioni può essere conveniente fissare una frequenza di uscita alla quale il convertitore di frequenza deve portare il motore prima dell'attivazione del regolatore di processo. Ciò è possibile programmando una *Frequenza di avviamento PID* nel parametro 422.

#### Limite di guadagno derivatore

In caso di rapide variazioni in una determinata applicazione rispetto al segnale di riferimento o al segnale di retroazione, lo scostamento tra il riferimento e l'attuale stato del processo verrà modificato rapidamente. Il derivatore può in tal caso diventare predominante. Ciò avviene a causa della sua reazione allo scostamento tra riferimento e attuale stato del processo. Quanto più rapidamente varia lo scostamento, tanto maggiore sarà il contributo di frequenza risultante dal derivatore che può pertanto essere limitato per consentire l'impostazione di una completa compensazione per le variazioni lente e un adeguato contributo per le variazioni rapide. Ciò è possibile, ad esempio, nel parametro 426 *Limite di guadagno derivatore PID*.

#### Filtro passa basso

Le eventuali oscillazioni di corrente/tensione sul segnale di retroazione possono essere smorzate mediante un filtro passa-basso. Impostare un'opportuna costante di tempo del filtro passa-basso. Questa costante di tempo rappresenta la frequenza di interruzione delle ondulazioni che si verificano sul segnale di retroazione. Se il filtro passa basso è stato impostato a 0,1 s, la frequenza di interruzione sarà di 10 RAD/s, corrispondente a  $(10/2 \times \pi) = 1,6$  Hz. Ciò significa che tutte le correnti/tensioni che superano 1,6 oscillazioni al secondo verranno eliminate dal filtro.

In altre parole, la regolazione verrà effettuata solo su segnali di retroazione che variano con una frequenza inferiore a 1,6 Hz. Scegliere una costante di tempo opportuna nel parametro 427, *Tempo filtro passa-basso PID*.

#### Ottimizzazione del regolatore di processo

Le impostazioni di base sono state effettuate; tutto ciò che rimane da fare è l'ottimizzazione del guadagno proporzionale, del tempo di integrazione e del tempo di differenziazione (parametri 423, 424 e 425). Nella maggior parte dei processi, ciò è possibile seguendo la procedura riportata sotto.

1. Avviare il motore.
2. Impostare il parametro 423 *Guadagno proporzionale PID* a 0,3 e aumentarne il valore finché il processo mostra che il segnale di retroazione è instabile. Ridurre quindi il valore finché il segnale di retroazione si stabilizza. Ora abbassare il guadagno proporzionale del 40-60%.
3. Impostare il parametro 424 *Tempo di integrazione PID* a 20s e ridurre il valore finché il processo mostra che il segnale di retroazione è instabile. Aumentare il tempo di integrazione finché il segnale di retroazione non si stabilizza, quindi aumentarlo nuovamente del 15-50%.
4. Il parametro 425 *Tempo di derivazione PID* viene utilizzato solo in sistemi a reazione molto rapida. Il valore tipico è 1/4 del valore impostato nel parametro 424 *Tempo di integrazione PID*. È opportuno usare il derivatore solo quando le impostazioni del guadagno proporzionale e del tempo di integrazione sono state ottimizzate completamente.

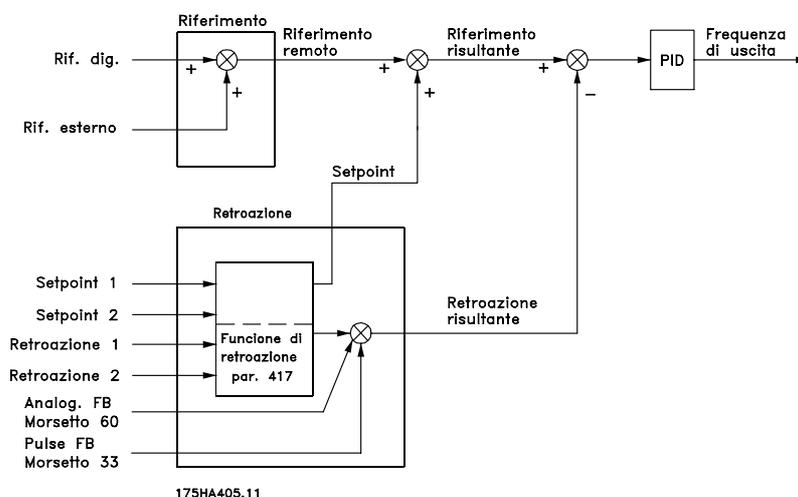


#### **NOTA!:**

Se necessario, è possibile attivare ripetutamente l'avviamento e l'arresto per provocare un segnale di retroazione instabile.

### ■ Panoramica PID

Lo schema a blocchi sottostante illustra il riferimento in relazione al segnale di retroazione.



175HA405.11

Come si può vedere, il riferimento remoto viene sommato al setpoint 1 o al setpoint 2. Vedere anche *Gestione dei riferimenti* a pagina 61. Quale dei

due riferimenti deve essere sommato al riferimento remoto dipende dalla selezione effettuata nel parametro 417 *Funzione di retroazione*.

### ■ Gestione della retroazione

La gestione della retroazione viene illustrata nello schema a blocchi riportato nella pagina seguente. Lo schema a blocchi illustra i parametri che influiscono sulla gestione della retroazione e le relative modalità. Opzioni dei segnali di retroazione sono: i segnali retroazione tensione, corrente e bus. In caso di regolazione a zone, i segnali di retroazione devono essere selezionati come ingressi di tensione (morsetti 53 e 54). Notare che *Retroazione 1* è costituito dalla somma di Bus retroazione 1 (parametro 535) e del valore del segnale di retroazione del morsetto 53. *Retroazione 2* è costituito dalla somma di retroazione del bus 2 (parametro 536) e del valore del segnale di retroazione del morsetto 54.

Inoltre, il convertitore di frequenza ha una calcolatrice integrata in grado di convertire un segnale di pressione in un segnale di retroazione "a flusso lineare". Questa funzione viene attivata nel parametro 416 *Conversione retroazione*.

I parametri di gestione della retroazione sono attivi sia in modo anello chiuso che anello aperto. In *anello aperto* è possibile visualizzare la temperatura attuale collegando un trasmettitore di temperatura a un ingresso di retroazione.

In un anello chiuso esistono tre differenti possibilità di utilizzo del regolatore PID integrato e della gestione riferimento/retroazione:

1. 1 Setpoint e 1 retroazione
2. 1 Setpoint e 2 retroazioni
3. 2 Setpoint e 2 retroazioni

#### 1 Setpoint e 1 retroazione

Se vengono utilizzati solamente 1 setpoint e 1 segnale di retroazione, il parametro 418 *Setpoint 1* viene aggiunto al riferimento remoto. La somma del riferimento remoto e di *Setpoint 1* rappresenta il riferimento risultante che verrà quindi confrontato con il segnale di retroazione.

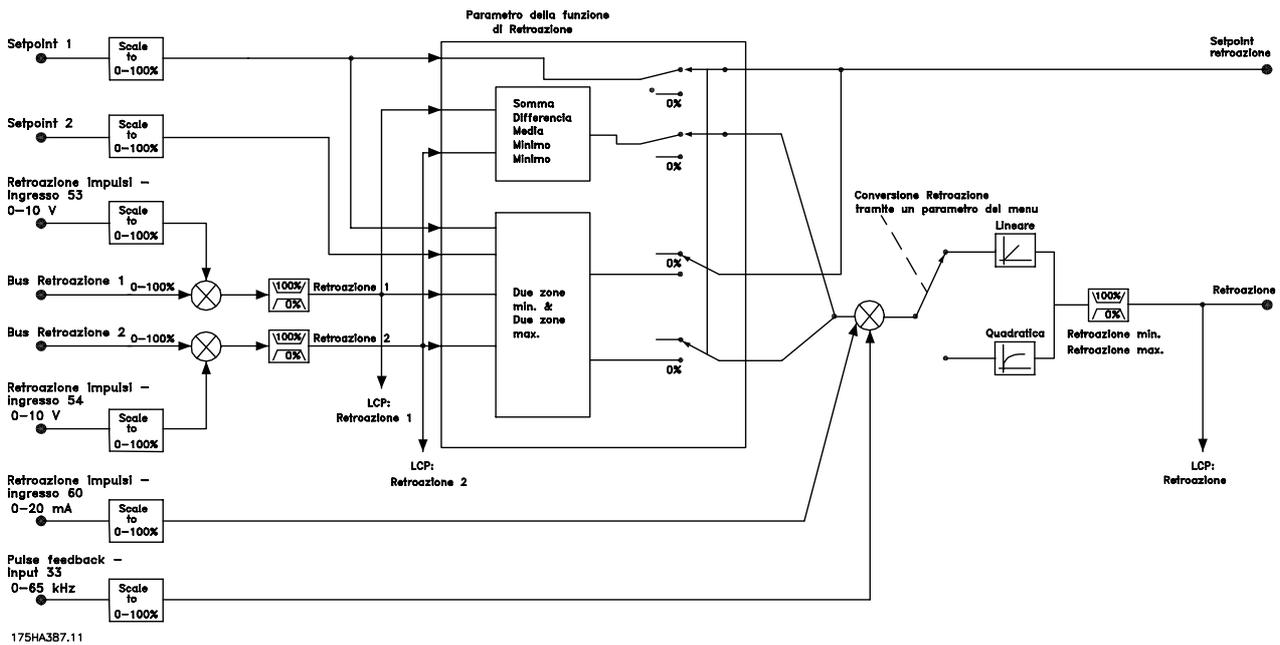
#### 1 Setpoint e 2 retroazioni

Come nel caso precedente, il riferimento remoto viene aggiunto a *Setpoint 1* nel parametro 418. A seconda della funzione di retroazione selezionata nel parametro 417 *Funzione di retroazione*, viene eseguito un calcolo del segnale di retroazione con il quale deve essere confrontata la somma dei riferimenti e il setpoint. Nel parametro 417 *Funzione di retroazione* sono descritte le singole funzioni di retroazione.

#### 2 Setpoint e 2 retroazioni

Utilizzato nella regolazione a due zone, dove la funzione selezionata nel parametro 417 *Funzione di retroazione* calcola il setpoint da aggiungere al riferimento remoto.

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale



### 416 Conv. retroazione (CONV RETROAZIONE)

#### Valore:

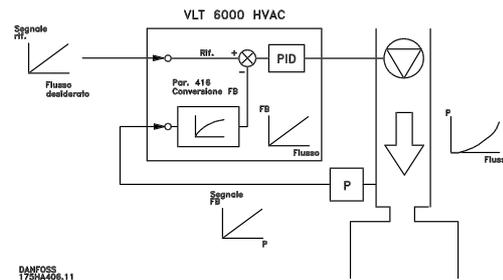
- ★Lineare (LINEARE) [0]
- Radice quadrata (QUADRATICA) [1]

#### Funzione:

In questo parametro viene selezionata una funzione che converte un segnale di retroazione proveniente dal processo in un valore di retroazione uguale alla radice quadrata del segnale stesso. Questo si utilizza, per esempio, laddove occorre regolare la portata (volume) in base alla pressione come segnale di retroazione (portata = costante  $\times \sqrt{\text{pressione}}$ ). Questa conversione consente di impostare il riferimento in modo tale che vi sia un collegamento lineare tra il riferimento e la portata richiesta. Vedere il disegno nella colonna successiva. È opportuno non utilizzare la conversione retroazione, se nel parametro 417 *Funzione di retroazione* è stata selezionata la regolazione a 2 zone.

#### Descrizione:

Se viene selezionato *Lineare* [0], il segnale di retroazione e il valore di retroazione saranno proporzionali. Se viene selezionato *Radice quadrata* [1], il convertitore di frequenza converte il segnale di retroazione in un valore di retroazione quadratico.



### 417 Funzione di retroazione (2 RETROAZIONI)

#### Valore:

- Minimo (MINIMO) [0]
- ★Massimo (MASSIMO) [1]
- Somma (SOMMA) [2]
- Differenza (DIFFERENZA) [3]
- Media (MEDIA) [4]
- 2 zone minimo (2 ZONE MIN) [5]
- 2 zone massimo (2 ZONE MAX) [6]
- Solo retroazione 1 (SOLO RETROAZ. 1) [7]
- Solo retroazione 2 (SOLO RETROAZ. 2) [8]

#### Funzione:

Questo parametro consente di scegliere metodi di calcolo diversi, quando vengono utilizzati due segnali di retroazione.

#### Descrizione:

Se viene selezionato *Minimo* [0], il convertitore di frequenza confronta *retroazione 1* e *retroazione 2* e utilizza il valore di retroazione più basso.

*Retroazione 1* = Somma del parametro 535 *Retroazione bus 1* e del valore del segnale di retroazione del morsetto 53. *Retroazione 2* = Somma del parametro 536 *Retroazione bus 2* e del valore del segnale di retroazione del morsetto 54.

Se viene selezionato *Massimo* [1], il convertitore di frequenza confronta *retroazione 1* e *retroazione 2* e utilizza il valore di retroazione più alto. Se viene selezionato *Somma* [2], il convertitore di frequenza somma *retroazione 1* e *retroazione 2*. Notare che il riferimento remoto verrà aggiunto a *Setpoint 1*. Se viene selezionato *Differenza* [3], il convertitore di frequenza sottrae *retroazione 1* a *retroazione 2*. Se viene selezionato *Media* [4], il convertitore di frequenza calcola la media tra *retroazione 1* e *retroazione 2*. Notare che il riferimento remoto verrà aggiunto a *Setpoint 1*.

Se viene selezionato *2 zone minimo* [5], il convertitore di frequenza calcola la differenza tra *Setpoint 1* e *retroazione 1* e tra *Setpoint 2* e *retroazione 2*. Dopo aver effettuato questo calcolo, il convertitore di frequenza utilizza la differenza maggiore. Una differenza positiva, ad esempio un setpoint maggiore della retroazione, è sempre più elevata di una differenza negativa.

Se tra le due maggiore la differenza tra *Setpoint 1* e *retroazione 1* il parametro 418 *Setpoint 1* viene aggiunto al riferimento remoto.

Se tra le due maggiore la differenza tra *Setpoint 2* e *feedback 2* e *retroazione 2*, il riferimento remoto viene aggiunto al parametro 419 *Setpoint 2*. Se viene selezionato *2 zone massimo* [6], il convertitore di frequenza calcola la differenza tra *Setpoint 1* e *retroazione 1* e tra *Setpoint 2* e *retroazione 2*. Dopo aver effettuato questo calcolo, il convertitore di frequenza utilizza la differenza minore. Una differenza negativa, ad esempio una in cui il setpoint inferiore alla retroazione, è sempre minore di una differenza positiva. Se tra le due minore la differenza tra *Setpoint 1* e *retroazione 1*, il riferimento remoto viene aggiunto al parametro 418 *Setpoint 1*. Se tra le due minore la differenza tra *Setpoint 2* e *retroazione 2*, il riferimento remoto viene aggiunto al parametro 419 *Setpoint 2*.

Se viene selezionato *Solo retroazione 1* [7], il morsetto 53 viene letto come segnale di riferimento e il morsetto 54 viene ignorato. *Retroazione 1* viene confrontato con *Setpoint 1* per il controllo del convertitore di frequenza. Se viene selezionato *Solo retroazione 2* [8], il morsetto 54 viene letto come segnale di riferimento e il morsetto

53 viene ignorato. *Retroazione 2* viene confrontato al *Setpoint 2* per il controllo del convertitore di frequenza.

### 418 Setpoint 1

#### (RIFERIMENTO 1)

#### Valore:

Rif<sub>MIN</sub> - Rif<sub>MAX</sub>

★ 0.000

#### Funzione:

*Setpoint 1* viene usato in anello chiuso come riferimento con cui confrontare i valori di retroazione. Vedere la descrizione del parametro 417 *Funzione di retroazione*. Il setpoint può essere sbilanciato tramite riferimenti digitali, analogici o bus. Vedere *Gestione dei riferimenti*. Usato in *Anello chiuso* [1] parametro 100 *Configurazione*.

#### Descrizione:

Impostare il valore desiderato. L'unità di processo viene selezionata nel parametro 415 *Unità di processo*.

### 419 Setpoint 2

#### (SETPOINT 2)

#### Valore:

Rif<sub>MIN</sub> - Rif<sub>MAX</sub>

★ 0.000

#### Funzione:

*Setpoint 2* viene usato in anello chiuso come riferimento a cui confrontare i valori di retroazione. Vedere la descrizione del parametro 417 *Funzione di retroazione*. Il setpoint può essere sbilanciato tramite segnali digitali, analogici o bus; vedere la sezione sulla gestione dei riferimenti. Utilizzato in *Anello chiuso* [1] nel parametro 100 *Configurazione* e solo se nel parametro 417 *Funzione di retroazione* viene selezionato il valore *2 zone minimo/massimo*.

#### Descrizione:

Impostare il valore desiderato. L'unità di processo viene selezionata nel parametro 415 *Unità di processo*.

### 420 Controllo normale/inverso PID

#### (PID NOM/ INVER)

#### Valore:

★ Normale (NORMALE)

[0]

Inverso (INVERSO)

[1]

### Funzione:

È possibile scegliere se il regolatore di processo deve aumentare/ridurre la frequenza di uscita in presenza di uno scostamento tra il riferimento/set-point e l'attuale stato del processo.

Usato in *Anello chiuso* [1] (parametro 100).

### Descrizione:

Se il convertitore di frequenza deve ridurre la frequenza di uscita in caso di aumento del segnale di retroazione, selezionare *Normale* [0].

Se il convertitore di frequenza deve aumentare la frequenza di uscita in caso di aumento del segnale di retroazione, selezionare *Inverso* [1].

### 421 Anti inseguimento PID

#### (PID GUAD. P.)

#### Valore:

Disabilitato (DISABILITATO) [0]  
 ★Abilitato (ABILITATO) [1]

### Funzione:

Questa funzione impedisce al regolatore di continuare a funzionare quando viene richiesto al motore di lavorare oltre alcuni limiti operativi impostati.

Ad esempio se la frequenza max è 60 Hz ed il PID richiede al motore di superare i 60 Hz, la funzione anti inseguimento blocca il PID. Gli viene così impedito di continuare a richiedere valori di frequenza che il motore non può raggiungere. Usato in *Anello chiuso* [1] (parametro 100).

### Descrizione:

L'impostazione di fabbrica è *Abilitato* [1], che significa che il processo di integrazione viene attivato in relazione alla frequenza di uscita attuale, qualora sia stato raggiunto il limite di corrente, il limite di tensione o la frequenza max/min. Il regolatore di processo non si modificherà finché l'errore è zero o il suo segno è cambiato. Selezionare *Disabilitato* [0] se l'integratore deve continuare a integrare l'errore, nonostante non sia possibile eliminarlo mediante una regolazione.



#### NOTA!:

Se è selezionato *Disabilitato* [0], quando il il segno dell'errore cambia, l'integratore dovrà integrare a partire dal livello raggiunto in seguito alla precedente variazione, prima che si verifichino altre modifiche alla frequenza di uscita.

### 422 Frequenza di avviamento PID

#### (FREQ RIAVVIAMEN)

#### Valore:

$f_{MIN}$ - $f_{MAX}$  (parametri 201 e 202) ★ 0 Hz

### Funzione:

Quando il convertitore di frequenza riceve un segnale di avviamento, reagisce nella forma di Anello aperto [0]. Solo al raggiungimento della frequenza di avviamento programmata, passerà a Anello chiuso[1]. Inoltre, è possibile impostare una frequenza che corrisponda alla velocità alla quale il processo funziona normalmente, in modo da consentire un più rapido raggiungimento delle condizioni di processo richieste.

Usato in *Anello chiuso* [1] (parametro 100).

### Descrizione:

Impostare la frequenza di avviamento necessaria.



#### NOTA!:

Se il convertitore di frequenza funziona al limite di corrente prima di raggiungere la frequenza di avviamento desiderata, il regolatore di processo non sarà attivato. Per far sì che il regolatore venga comunque attivato, è necessario abbassare la frequenza di avviamento alla frequenza di uscita richiesta. Ciò può essere effettuato durante il funzionamento.



#### NOTA!:

La frequenza di avviamento PID è sempre applicata in senso orario.

### 423 Guadagno proporzionale PID

#### (GUAD. PROP PID)

#### Valore:

0.00 - 10.00 ★ 0.01

### Funzione:

Il guadagno proporzionale indica quante volte deve essere applicato l'errore tra il riferimento/setpoint e il segnale di retroazione.

Usato in *Anello chiuso* [1] (parametro 100).

### Descrizione:

Una regolazione rapida si ottiene con un guadagno elevato; tuttavia, se il guadagno è troppo elevato, il processo può diventare instabile.

**424 Frequenza di avviamento PID**
**(TEMPO INTEGRAZ)**
**Valore:**

0.01 - 9999.00 s (OFF) ★ OFF

**Funzione:**

L'integratore fornisce un cambiamento costante della frequenza di uscita durante la variazione cos-tante tra riferimento/setpoint e segnale di retroazione. Tanto maggiore è la differenza, tanto più rapidamente aumenterà la frequenza dell'integratore. Il tempo di integrazione è il tempo necessario all'integratore per raggiungere un valore uguale al guadagno proporzionale di una determinata deviazione. Usato in *Anello chiuso* [1] (parametro 100).

**Descrizione:**

È possibile ottenere una regolazione rapida in concomitanza con un tempo integrale breve. Tuttavia, se questo tempo è troppo breve, il processo può diventare instabile a causa della sovr modulazione.

Se il tempo integrale è lungo, si possono verificare scostamenti rilevanti dal setpoint desiderato, in quanto il tempo necessario al regolatore di processo per effettuare la regolazione in relazione a un determinato errore sarà lungo.


**NOTA!:**

Per il corretto funzionamento del controller PID, è necessario impostare un valore diverso da OFF.

**425 Tempo differenziale PID**
**(TEMPO DIFFERENZ)**
**Valore:**

0.00 (OFF) - 10.00 s ★ OFF

**Funzione:**

Il differenziale non reagisce a una variazione cos-tante, ma contribuisce solo quando la variazione avviene. Quanto più rapidamente avviene la variazione, tanto maggiore sarà il contributo del differenziale. L'influenza è proporzionale alla velocità di variazione dello scostamento. Usato in *Anello chiuso* [1] (parametro 100).

**Descrizione:**

È possibile ottenere una regolazione rapida mediante un tempo di differenziale lungo. Tuttavia, se questo tempo è troppo lungo, il processo può diventare instabile a causa della sovr modulazione.

**426 Limite di guadagno differenziale PID**
**(LIMITE GUAD PID)**
**Valore:**

5.0 - 50.0 ★ 5.0

**Funzione:**

È possibile impostare un limite per il guadagno differenziale. Poiché il guadagno differenziale aumenterà in caso di variazioni improvvise, è opportuno limitarlo in modo da ottenere un guadagno regolare in caso di variazioni lente e un guadagno costante in caso di variazioni rapide. Usato in *Anello chiuso* [1] (parametro 100).

**Descrizione:**

Selezionare il limite di guadagno del differenziale desiderato.

**427 Tempo filtro passa-basso PID**
**(FILTRO RETROAZ)**
**Valore:**

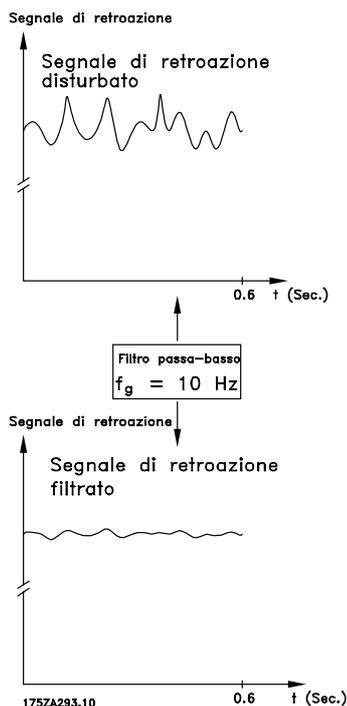
0.01 - 10.00 ★ 0.01

**Funzione:**

Le ondulazioni sul segnale di retroazione sono smorzate da un filtro passa-basso, in modo da ridurre il loro impatto sulla regolazione del processo. Ciò può essere vantaggioso, ad esempio in caso di forte variazione sul segnale. Usato in *Anello chiuso* [1] (parametro 100).

**Descrizione:**

Selezionare la costante di tempo desiderata ( $\tau$ ). Ad esempio, se viene programmata una costante di tempo ( $\tau$ ) di 0,1, la frequenza di interruzione del filtro passa-basso sarà di  $1/0,1 = 10 \text{ rad/s}$ , corrispondente a  $(10/(2 \times \pi)) = 1,6 \text{ Hz}$ . Il regolatore di processo regolerà pertanto solo un segnale di retroazione che varia con una frequenza inferiore a 1,6 Hz. Se il segnale di retroazione varia con una frequenza superiore a 1,6 Hz, il regolatore di processo non reagirà.



### NOTA!:

Il convertitore di frequenza è solo un componente del sistema HVAC. Un corretto funzionamento in modalità incendio dipende dalla bontà del progetto e della selezione dei componenti del sistema. I sistemi di ventilazione per applicazioni di sicurezza devono essere sottoposti all'approvazione dell'autorità competente in materia di norme antincendio. **Il mancato arresto del convertitore di frequenza durante il funzionamento in modalità incendio può causare una sovrappressione e danneggiare i componenti, il sistema HVAC e quindi gli smorzatori e i condotti aria. Il convertitore di frequenza stesso può danneggiarsi e provocare danni o incendi. Danfoss A/S non si ritiene assolutamente responsabile di errori, malfunzionamenti, lesioni personali o di qualsiasi altro danno al convertitore di frequenza stesso o ai suoi componenti, ai sistemi HVAC e ai loro componenti o ad altre proprietà dopo che il convertitore di frequenza è stato programmato per funzionare in modalità incendio. In nessun caso Danfoss sarà responsabile nei confronti dell'utente finale o di parti terze per ogni danno o perdita diretti, indiretti o speciali a carico di terze parti se si sono verificati in seguito alla programmazione del convertitore di frequenza in modalità incendio**

### 430 Modalità incendio

#### (FUNZ. INCENDIO)

##### Valore:

★ Off (DISABILITATO)	[0]
Anello aperto avanti (ANELLO APERTO AV.)	[1]
Anello aperto indietro (ANELLO APERTO IND.)	[2]
Bypass anello aperto avanti (SALTO ANELLO APERTO AVANTI)	[3]

##### Funzione:

La funzione di modalità incendio è tale da garantire che il VLT 6000 può funzionare in modo continuo. Significa che nessun allarme o avviso potrà causare uno scatto e lo scatto bloccato è disabilitato. Questa funzione è utile in caso di incendi o altre emergenze. Il funzionamento è garantito fino alla completa distruzione dei cavi del motore o del convertitore di frequenza stesso.

##### Descrizione:

Selezionando Disabilitato [0], la Modalità incendio viene disattivata indipendentemente dalla selezione fatta nei parametri 300 e 301. Selezionando Anello aperto avanti [1], il convertitore di frequenza funzionerà in modalità anello aperto avanti, con la velocità selezionata nel parametro 431. Selezionando Anello aperto indietro [2], il convertitore di frequenza funzionerà in modalità anello aperto in direzione opposta, con la velocità selezionata nel parametro 431. Selezionando Bypass anello aperto avanti [3], il convertitore di frequenza funzionerà in modalità anello aperto avanti, con la velocità selezionata nel parametro 431. In presenza di un allarme, il convertitore di frequenza scatterà al termine del tempo morto selezionato nel parametro 432.

### 431 Frequenza di riferimento modalità incendio, Hz

#### (FREQ. FUNZ. INCENDIO)

##### Valore:

0,0 -  $f_{max}$  ★ 50,0 Hz

##### Funzione:

La frequenza della modalità incendio è la frequenza fissa di uscita utilizzata quando la Modalità incendio viene attivata tramite il morsetto 16 o 17.

##### Descrizione:

Impostare la frequenza di uscita richiesta da utilizzare durante la Modalità incendio.

**432 Ritardo bypass modalità incendio, s**
**(RIT. BYP. FUNZ. INCENDIO)**
**Valore:**

 0 - 600 sec. ★ 0 sec.
**Funzione:**

Questo tempo morto viene utilizzato nel caso in cui il convertitore di frequenza scatti a causa di un allarme. Dopo uno scatto e, una volta trascorso il tempo di ritardo, viene impostata un'uscita. Per maggiori informazioni, vedere la descrizione della Modalità incendio e i parametri 319, 321, 323 e 326.

**Descrizione:**

Impostare il tempo morto richiesto prima dello scatto e dell'impostazione dell'uscita.

---

**483 Compensazione dinamica collegamento CC**
**(COMP. COLLEGAMENTO CC)**
**Valore:**

Disabilitato	[0]
★Abilitato	[1]

**Funzione:**

Il convertitore di frequenza dispone di una funzione la quale garantisce che la tensione di uscita sia priva di qualsiasi fluttuazione di tensione nel collegamento CC, ad esempio una fluttuazione rapida nella tensione dell'alimentazione di rete. Il vantaggio è costituito da una coppia molto stabile sull'albero motore (bassa ondulazione della coppia) alle principali condizioni di rete.

**Descrizione:**

In alcuni casi, questa compensazione dinamica può provocare risonanze nel collegamento CC e deve essere pertanto disattivata. I casi tipici sono quelli in cui viene montato un riduttore di linea o un filtro antiarmoniche passivo (ad esempio, i filtri AHF005/010) nell'alimentazione di rete del convertitore di frequenza per sopprimere le armoniche. Può verificarsi anche sulle reti con basso rapporto di corto circuito.

---

**500 - 566 Comunicazione seriale**
**Valore:**

Tutte le informazioni relative all'uso dell'interfaccia seriale RS 485 non sono incluse in questo manuale. Contattare la Danfoss e richiedere la Guida alla progettazione del VLT Serie 6000 HVAC.

---

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

**■ Funzioni di servizio 600-631**

Questo gruppo di parametri contiene funzioni come dati di funzionamento, registro dati e registro guasti.

Fornisce inoltre informazioni sui dati di targa del convertitore di frequenza VLT.

Tali funzioni di servizio, utilizzate unitamente ad analisi del funzionamento e degli errori, sono di grande utilità in un'installazione.

**600-605 Dati di funzionamento**
**Valore:**

Parametro no.	Descrizione	Testo visualizzato	Unità	Campo
<b>Dati di funzionamento:</b>				
600	Ore di funzionamento	(ORE FUN INVERTER)	Ore	0 - 130,000.0
601	Ore di esercizio	(ORE FUNZ MOTORE)	Ore	0 - 130,000.0
602	Contatore kWh	(CONTATORE di kWh)	kWh	-
603	Numero di accensioni	(NUMERO ACCENS.)	N.	0 - 9999
604	N. di surriscaldamenti	(NUM SOVRATEMP.)	N.	0 - 9999
605	Numero di sovratensioni	(NUM SOVRATENS.)	N.	0 - 9999

**Funzione:**

È possibile visualizzare questi parametri mediante la porta di comunicazione seriale oppure mediante il display.

**Descrizione:**
**Parametro 600 Tempo di funzionamento:**

Fornisce il numero di ore di funzionamento del convertitore di frequenza. Il valore viene salvato ogni ora e a ogni disinserimento dell'apparecchio dalla rete di alimentazione. Questo valore non può essere ripristinato.

**Parametro 601 Tempo di esercizio:**

Fornisce il numero di ore di funzionamento del motore a partire dall'ultimo ripristino eseguito nel parametro 619 *Ripristino contaore di esercizio*. Il valore viene salvato ogni ora e a ogni disinserimento dell'apparecchio dalla rete di alimentazione.

**Parametro 602 Contatore kWh:**

Fornisce la corrente di uscita del convertitore di frequenza. Il calcolo si basa sul valore medio in kWh nell'arco di un'ora. Questo valore può essere azzerato nel parametro 618 *Ripristino del contatore kWh*.

**Parametro 603 N. di inserimenti:**

Fornisce il numero di accensioni del convertitore di frequenza.

**Parametro 604 N. di surriscaldamenti:**

Fornisce il numero di errori di surriscaldamento nel dissipatore del convertitore di frequenza.

**Parametro 605 N. di sovratensioni:**

Fornisce il numero di sovratensioni rispetto alla tensione del circuito intermedio del convertitore di frequenza. La rilevazione viene effettuata solo quando è attivo l'Allarme 7 *Sovratensione*.

### 606 - 614 Log Dati

#### Valore:

Parametro no.	Descrizione	Testo del Log dati	Unità di display	Campo misura
606	Ingresso digitale	(LOG: INGR. DIGIT.)	Decimale	0 - 255
607	Parola di controllo	(LOG: CONTROLWORD.)	Decimale	0 - 65535
608	Parola di stato	(LOG: STATUSWORD.)	Decimale	0 - 65535
609	Riferimento	(LOG: RIFERIMENTO)	%	0 - 100
610	Retroazione	(LOG: RETROAZIONE)	Par. 414	-999,999.999 - 999,999.999
611	Frequenza di uscita	(LOG: FREQ.MOTORE)	Hz	0.0 - 999.9
612	Tensione di uscita	(LOG: TENS.MOTORE)	Volt	50 - 1000
613	Corrente di uscita	(LOG: CORR.MOTORE)	A	0.0 - 999.9
614	Tens. collegamento CC	(LOG: TENSIONE CC)	V	0.0 - 999.9

#### Funzione:

Questi parametri consentono di visualizzare fino a venti valori (registri dati) salvati in ordine cronologico a partire dal primo [20] fino ad arrivare al più recente [1]. Dopo un comando di avviamento, viene immessa una nuova voce nel registro dati ogni 160 ms. In caso di scatto o di arresto del motore, vengono salvate le ultime 20 voci del registro dati e i relativi valori vengono visualizzati sul display. Questa funzione è utile per eseguire un intervento di manutenzione dopo uno scatto. Il numero di registro dati viene visualizzato tra parentesi quadre; [1].



Per visualizzare i registri dati [1] - [20], premere prima [CHANGE DATA], quindi i tasti [+/-] per scorrere i numeri del registro. È inoltre possibile visualizzare i parametri 606-614 Log dati mediante la porta di comunicazione seriale.

#### Descrizione:

##### Parametro 606 Log dati: Ingresso digitale:

Questo parametro mostra i dati di registro più recenti, in cifre decimali, che rappresentano lo stato degli ingressi digitali. Tradotto in codice binario, il morsetto 16 corrisponde al bit all'estrema sinistra e alla cifra decimale 128. Il morsetto 33 corrisponde al bit all'estrema destra e alla cifra decimale 1. La tabella può essere utilizzata per convertire un numero decimale in un codice binario. Ad esempio, il numero 40 corrisponde al codice binario 00101000. Il numero decimale più piccolo e con

maggior approssimazione è 32, che corrisponde a un segnale sul morsetto 18.  $40 - 32 = 8$ , che corrisponde a un segnale sul morsetto 27.

Morsetti	16	17	18	19	27	29	32	33
Numeri decimali	128	64	32	16	8	4	2	1

##### Parametro 607 Log dati: Parola di controllo:

Questo parametro indica in cifre decimali i dati di registro più recenti, relativi alla parola di controllo del convertitore di frequenza. È possibile modificare il valore della parola di controllo visualizzata solo mediante comunicazione seriale. La parola di controllo viene letta come numero decimale da convertire in esadecimale (hex). Vedere il profilo della parola di controllo nella sezione *Comunicazione seriale* nella Guida di progettazione.

##### Parametro 608 Log dati: Parola di stato:

Fornisce i dati di registro più recenti in cifre decimali relativi alla parola di stato. La parola di stato viene letta come numero decimale da convertire in esadecimale (hex). Vedere il profilo della parola di stato nella sezione *Comunicazione seriale* nella Guida di progettazione.

##### Parametro 609 Log dati: Riferimento:

Fornisce i dati di registro più recenti relativi al riferimento risultante.

##### Parametro 610 Log dati: Retroazione:

Fornisce i dati di registro più recenti relativi al segnale di retroazione.

##### Parametro 611 Log dati: Frequenza di uscita:

Fornisce i dati di registro più recenti relativi alla frequenza di uscita.

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

### Parametro 612 Log dati: Tensione di uscita:

Fornisce i dati di registro più recenti relativi alla tensione di uscita.

### Parametro 613 Log dati: Corrente di uscita:

Fornisce i dati di registro più recenti relativi alla corrente di uscita.

### Parametro 614 Log dati: Tensione collegamento CC:

Fornisce i dati di registro più recenti relativi alla tensione del circuito intermedio.

### 615 Log guasti: Codice guasto (LOG CODICI GUASTI)

#### Valore:

[Indice 1-10] Codice guasto: 0-99

#### Funzione:

Questo parametro consente di identificare le ragioni per cui si verifica uno scatto (disinserimento del convertitore di frequenza).

Vengono memorizzati dieci valori di registro 10 [1-10]. Il numero di registro più basso [1] contiene il valore dati più recente, il numero di registro più alto [10] contiene il valore dati meno recente.

Quando si verifica uno scatto del VFD serie TR1, è possibile identificarne la causa, l'ora e possibilmente anche i valori della corrente o della tensione di uscita.

#### Descrizione:

Fornito come codice guasto, in cui il numero fa riferimento alla tabella a pagina 100.

Il registro guasti viene ripristinato solo in seguito all'inizializzazione manuale. Vedere *Inizializzazione manuale*.

### 616 Log guasti: Tempo (LOG TEMPO GUASTO)

#### Valore:

[Indice 1-10] Hours: 0 - 130,000.0

#### Funzione:

Questo parametro consente di identificare il numero totale di ore di esercizio relativi ai 10 scatti più recenti. Vengono memorizzati dieci valori di registro 10 [1-10]. Il numero di registro più basso [1] contiene il valore dati più recente, il numero di registro più alto [10] contiene il valore dati meno recente.

#### Descrizione:

Il registro guasti viene ripristinato solo in seguito all'inizializzazione manuale. Vedere *Inizializzazione manuale*.

### 617 Log guasti: Valore (F. LOG: VALUE)

#### Valore:

[Indice 1-10] Value: 0 - 9999

#### Funzione:

Questo parametro consente di identificare il valore raggiunto nel momento in cui si è verificato lo scatto. L'unità di misura del valore dipende dall'allarme attivo nel parametro 615 *Log guasti: Codice guasto*.

#### Descrizione:

Il registro guasti viene ripristinato solo in seguito all'inizializzazione manuale. Vedere *Inizializzazione manuale*.

### 618 Ripristino del contatore kWh (RESET CONTA KWH)

#### Valore:

★Nessun ripristino (NESSUNA OPERAZIONE) [0]  
Ripristino (RESET CONTATORE) [1]

#### Funzione:

Azzeramento del parametro 602 *Contatore kWh*.

#### Descrizione:

Se è stato selezionato *Ripristino* [1] ed è stato premuto il tasto [OK], il contatore kWh del convertitore di frequenza viene ripristinato. Questo parametro non può essere selezionato mediante la porta seriale RS 485.



#### NOTA!:

Il ripristino è stato eseguito in seguito all'attivazione del tasto [OK].

### 619 Ripristino contatore tempo di esercizio (RESET ORE ESERC.)

#### Valore:

★Nessun ripristino (NESSUNA OPERAZIONE) [0]  
Ripristino (RESET CONTATORE) [1]

#### Funzione:

Azzeramento del parametro 602 *Contatore kWh*.

### Descrizione:

Se è stato selezionato *Ripristino* [1] ed è stato premuto il tasto [OK], il contatore kWh del convertitore di frequenza viene ripristinato. Questo parametro non può essere selezionato mediante la porta seriale RS 485.



### NOTA!:

Il ripristino è stato eseguito in seguito all'attivazione del tasto [OK].

### 620 Modo di funzionamento (MODO FUNZION.)

#### Valore:

★Funzionamento normale (FUNZ. NORMALE)	[0]
Funzionamento con inverter disattivato (SOLO CONTROLLO)	[1]
Test scheda di comando (CONTROL CARD TEST)	[2]
Inizializzazione (INIZIALIZZAZIONE)	[3]

#### Funzione:

Oltre alla sua funzione normale, questo parametro può essere utilizzato per due test diversi. È anche possibile ripristinare tutte le programmazioni alle impostazioni predefinite di fabbrica, eccetto i parametri 500 *Indirizzo*, 501 *Baud rate*, da 600 a 605 *Dati di funzionamento* e i parametri da 615 a 617 *Log guasti*.

### Descrizione:

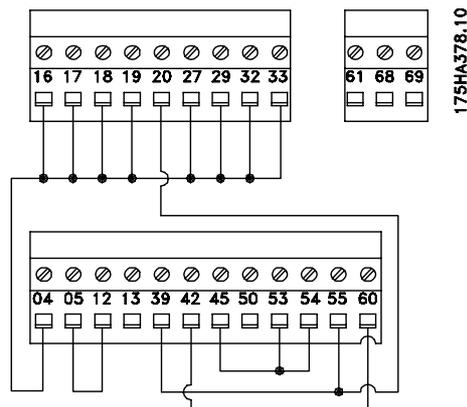
*Funzionamento normale* [0] viene utilizzato per il funzionamento normale del motore.

*Funzionamento con inverter disattivato* [1] viene selezionato per controllare l'influenza del segnale di comando sulla scheda di comando e sulle relative funzioni, senza avviare l'albero motore.

*Scheda di comando* [2] viene selezionato per con-trollare gli ingressi digitali e analogici, le uscite digitali, analogiche e di relè, e la tensione di comando +10 V. Per questo test è necessario un connettore di prova con collegamenti interni.

Impostare il connettore di prova della *Scheda di comando* [2] nel modo seguente:

collegare	4-16-17-18-19-27-29-32-33;
collegare	5-12;
collegare	39-20-55;
collegare	42 - 60;
collegare	45-53-54.



Utilizzare la procedura seguente per effettuare il test della scheda di comando:

1. Selezionare *Test scheda di comando*.
2. Disinserire l'alimentazione di rete e attendere che la luce del display si spenga.
3. Inserire il connettore di prova (vedere l'elenco precedente).
4. Collegare la rete.
5. Per mettere in funzione il convertitore di frequenza premere il tasto [OK] (il test non può essere eseguito senza LCP).
6. Il convertitore di frequenza esegue automaticamente il test della scheda di comando.
7. Rimuovere il connettore di prova e premere il tasto [OK] quando il convertitore di frequenza visualizza il messaggio "TEST COMPLETATO".
8. Il parametro 620 *Modo di funzionamento* viene automaticamente impostato su *Funzionamento normale*.

Se il test della scheda di comando ha esito negativo, il convertitore di frequenza visualizza il messaggio "TEST NEGATIVO". Sostituire la scheda di comando.

*Inizializzazione* [3] viene selezionato se è necessario generare le impostazioni di fabbrica dell'apparecchio senza ripristinare i parametri 500 *Indirizzo*, 501 *Baud rate*, 600-605 *Dati di funzionamento* e 615-617 *Log guasti*.

Procedura di inizializzazione:

1. Selezionare *Inizializzazione*.
2. Premere il tasto [OK].
3. Disinserire l'alimentazione di rete e attendere che la luce del display si spenga.
4. Collegare la rete.
5. L'inizializzazione di tutti i parametri verrà eseguita in tutte le programmazioni ad eccezione dei parametri 500 *Indirizzo*, 501 *Baud rate*, 600-605 *Dati di funzionamento* e 615-617 *Log guasti*.

È inoltre disponibile l'opzione di inizializzazione ma-nuale. (Vedere *Inizializzazione manuale.*)

sull'orologio in tempo reale e non sulle ore di funzionamento da zero. Ciò significa che vengono visualizzate una data e un'ora.

### 655 Log guasti: Tempo reale (LOG GUASTI T. REALE)

#### Valore:

[Indice 1-10] Valore: 000000.0000 - 991231.2359

#### Funzione:

Questo parametro ha una funzione simile a quella del parametro 616. Solo che qui il log è basato

Valore:

Parametro	Descrizione	Testo del display
No.	Targa dati	
621	Tipo di VLT	(TIPO INVERTER)
622	Elemento di potenza	(SEZIONE POTENZA)
623	Numero d'ordine del VLT	(VLT CODICE)
624	Versione software n.	(VERSIONE SW)
625	N. identificazione LCP	(VERSIONE LCP)
626	N. identificazione database	(CODICE SEZ. POT.)
627	N. identificazione elemento di potenza	(CODICE MOT. DB)
628	Tipo di opzione dell'applicazione	(TIPO OPZIONE)
629	N. d'ordine opzione dell'applicazione	(CODICE OPZIONE 2)
630	Tipo di opzione di comunicazione	(TIPO OPZIONE 2)
631	N. d'ordine opzione di comunicazione	(CODICE OPZIONE 2)

### 621 - 631 Targa dati

**Funzione:**

È possibile leggere i dati principali dell'apparecchio, contenuti nei parametri che vanno da 621 a 631 *Targa dati*, mediante il display o la porta di comunicazione seriale.

**Parametro 631 Targa dati: Numero d'ordine opzione di comunicazione:** Fornisce il numero d'ordine dell'opzione di comunicazione.

---

**Descrizione:**
**Parametro 621 Targa dati: Tipo di VLT:**

Questo parametro fornisce le dimensioni e la tensione di alimentazione dell'unità. Ad esempio: VLT 6008 380-460 V.

**Parametro 622 Targa dati: Elemento di**

**potenza:** Fornisce il tipo di scheda di potenza adattata al convertitore di frequenza VLT. Ad esempio: STANDARD.

**Parametro 623 Targa dati: Numero d'ordine**

**del VLT:** Fornisce il numero d'ordine del modello di VLT. Ad esempio: 175Z7805.

**Parametro 624 Targa dati: Versione software**

**n.:** Fornisce il numero dell'attuale versione del software dell'unità. Ad esempio: V 1.00.

**Parametro 625 Targa dati: N. identificazione LCP:**

Fornisce il numero di identificazione dell'LCP dell'unità. Ad esempio: ID 1.42 2 kB.

**Parametro 626 Targa dati: N. identificazione**

**da-tabase:** Fornisce il numero di identificazione del database del software. Ad esempio: ID 1.14.

**Parametro 627 Targa dati: N. identificazione**

**elemento di potenza:** Fornisce il numero di identificazione del database dell'unità. Ad esempio: ID 1.15.

**Parametro 628 Targa dati: Tipo di opzione**

**dell'applicazione:** Fornisce il tipo di opzioni dell'applicazione adattate al convertitore di frequenza VLT.

**Parametro 629 Targa dati: Numero d'ordine**

**opzione dell'applicazione:** Fornisce il numero d'ordine dell'opzione dell'applicazione.

**Parametro 630 Targa dati: Tipo di opzione**

**di comunicazione:** Fornisce il tipo di opzioni di comunicazione adattate al convertitore di frequenza VLT.



### NOTA!:

I parametri 700-711 della scheda relè sono attivati solo se nel VLT 6000 HVAC è installata una scheda relè opzionale.

#### 700 Relè 6, funzione

(RELÈ 6 FUNZ.)

#### 703 Relè 7, funzione

(RELÈ 7 FUNZ.)

#### 706 Relè 8, funzione

(RELÈ 8 FUNZ.)

#### 709 Relè 9, funzione

(RELÈ 9 FUNZ.)

#### Funzione:

È possibile utilizzare le uscite di relè 6/7/8/9 per indicare lo stato e i preallarmi. Il relè viene attivato quando le condizioni relative ai valori dato corrispondenti sono state rispettate.

È possibile programmare l'attivazione/disattivazione nei parametri 701/704/707/710 *Relè 6/7/8/9, Ritardo attivazione* e nei parametri 702/705/708/711 *Relè 6/7/8/9, Ritardo disattivazione*.

#### Descrizione:

Vedere le opzioni per i dati e le connessioni in *Uscita relè*.

#### 701 Relè 6, Ritardo attivazione

(RELÈ 6 RIT. ON)

#### 704 Relè 7, Ritardo attivazione

(RELÈ 7 RIT. ON)

#### 707 Relè 8, Ritardo attivazione

(RELÈ 8 RIT. ON)

#### 710 Relè 9, Ritardo attivazione

(RELÈ 9 RIT. ON)

#### Valore:

0 - 600 s

★ 0 s

#### Funzione:

Questo parametro consente di ritardare il tempo di attivazione dei relè 6/7/8/9 (morsetti 1-2).

#### Descrizione:

Immettere il valore richiesto.

#### 702 Relè 6, Ritardo disattivazione

(RELÈ 6 RIT.)

#### 705 Relè 7, Ritardo disattivazione

(RELÈ 7 RIT.)

#### 708 Relè 8, Ritardo disattivazione

(RELÈ 8 RIT.)

#### 711 Relè 9, Ritardo disattivazione

(RELÈ 9 RIT.)

#### Valore:

0 - 600 s

★ 0 s

#### Funzione:

Questo parametro viene utilizzato per ritardare il tempo di disattivazione dei relè 6/7/8/9 (morsetti 1-2).

#### Descrizione:

Immettere il valore richiesto.

### ■ Installazione elettrica della scheda relè

I relè sono collegati come mostrato sotto.

Relè 6-9:

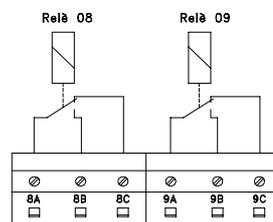
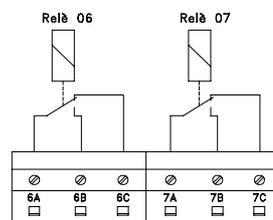
A-B chiusura, A-C apertura

Max. 240 V CA, 2 A

Sezione trasversale max: 1,5mm<sup>2</sup> (AWG 28-16).

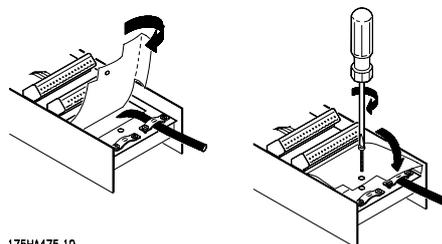
Coppia: 0,22 - 0,25 Nm.

Dimensioni viti: M2.



175HA442.11

Per ottenere un doppio isolamento, inserire la pellicola in plastica come mostrato nel disegno sottostante.



175HA475.10

### ■ Descrizione dell'orologio in tempo reale



#### NOTA!:

È necessario tener presente che i seguenti parametri vengono visualizzati soltanto se l'opzione orologio in tempo reale è installata. L'orologio in tempo reale può mostrare l'ora corrente, la data e il giorno della settimana. Le cifre disponibili stabiliscono l'ampiezza possibile della visualizzazione.

Inoltre l'RTC viene utilizzato per eseguire eventi in base all'ora. Possono essere programmati complessivamente 20 eventi. Innanzitutto è necessario che nei parametri 780 e 781 siano programmati l'ora corrente e la data (vedere la descrizione dei parametri). È importante che entrambi i parametri siano impostati. Quindi i parametri da 782 a 786 e il parametro 789 vengono utilizzati per programmare gli eventi. Prima impostare nel parametro 782 in quali giorni della settimana deve essere eseguita l'azione. Quindi impostare l'ora specifica per l'azione nel parametro 783 e poi l'azione stessa nel parametro 784. Nel parametro 785 impostare l'ora di conclusione dell'azione e nel parametro 786 l'azione off. È necessario tener presente che l'azione on e l'azione off devono essere collegate. Vale a dire che non è possibile cambiare il setup tramite l'azione on nel parametro 784 e quindi con Arresto inverter nel parametro 786. La seguente selezione si riferisce alle opzioni nei parametri 784 e 786. Quindi sono collegate le selezioni da [1] a [4], quelle da [5] a [8], quelle da [9] a [12], quelle da [13] a [16] e infine le selezioni [17] e [18].

*	NESS. AZIONE DEFINITA	[0]
	SETUP 1	[1]
	SETUP 2	[2]
	SETUP 3	[3]
	SETUP 4	[4]
	RIF. DIG. 1	[5]
	RIF. DIG. 2	[6]
	RIF. DIG. 3	[7]
	RIF. DIG. 4	[8]
	AO42 OFF	[9]
	OA42 ON	[10]
	AO45 OFF	[11]
	AO45 ON	[12]
	RELÈ 1 ON	[13]
	RELÈ 1 OFF	[14]
	RELÈ 2 ON	[15]
	RELÈ 2 OFF	[16]
	AVVIO INVERTER	[17]
	ARRESTO INVERTER	[18]

Può essere selezionato se, all'avviamento, un'azione debba essere eseguita anche se il tempo ON sia

scaduto già da un po' di tempo. Alternativamente si può scegliere di attendere la successiva azione ON prima di eseguire l'azione successiva. Ciò viene programmato nel parametro 789. Tuttavia è possibile avere più azioni RTC all'interno dello stesso periodo. Ad es. relè 1 ON viene eseguito nel primo evento alle ore 10:00 e relè 2 ON viene eseguito nel secondo evento alle ore 10:02, prima che il primo evento sia terminato. Il parametro 655 mostrerà il log guasti con l'RTC; questo parametro è collegato direttamente con il parametro 616. Solo che qui il log è basato sull'orologio in tempo reale e non sulle ore di funzionamento da zero. Ciò significa che vengono visualizzati una data e un'ora.

#### 780 Impostare l'orologio

##### (IMPOSTA OROLOGIO)

#### Valore:

000000.0000 - 00.01.991231.2359 ★ 000000.0000

#### Funzione:

L'ora e la data vengono impostati e visualizzati in questo parametro.

#### Descrizione:

Immettere la data e l'ora corrente per avviare l'orologio nel modo seguente: YYMMDD.HHMM  
Ricordarsi di impostare anche il parametro 781.

#### 781 Impostare il giorno della settimana

##### (IMPOSTA GIORNO SETTIM.)

#### Valore:

★LUNEDÌ	[1]
MARTEDÌ	[1]
MERCOLEDÌ	[3]
GIOVEDÌ	[4]
VENERDÌ	[5]
SABATO	[6]
DOMENICA	[7]

#### Funzione:

Il giorno della settimana viene impostato e visualizzato in questo parametro.

#### Descrizione:

Immettere il giorno della settimana per avviare l'orologio insieme al parametro 780.

#### 782 Giorni della settimana

##### (GIORNI SETTIM.)

#### Valore:

★OFF	[0]
LUNEDÌ	[1]

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

MARTEDÌ	[1]
MERCOLEDÌ	[3]
GIOVEDÌ	[4]
VENERDÌ	[5]
SABATO	[6]
DOMENICA	[7]
QUALSIASI GIORNO	[8]
LUNEDÌ A VENERDÌ	[9]
SAB. E DOMENICA	[10]
LUNEDÌ A GIOVEDÌ	[11]
VENERDÌ A DOMENICA	[12]
DOMENICA A VENERDÌ	[13]

### Funzione:

Impostare il giorno della settimana per eseguire determinate azioni.

### Descrizione:

La selezione del giorno della settimana viene utilizzata per determinare il giorno della settimana in cui deve essere eseguita un'azione.

### 783 Orologio ON

#### (OROLOGIO ON)

### Valore:

[Indice 00 - 20] 00.00 - 23.59 ★ 00.00

### Funzione:

L'impostazione Orologio ON definisce a quale ora del giorno avrà luogo la corrispondente azione ON.

### Descrizione:

Immettere l'ora alla quale l'azione ON dovrà avvenire.

### 784 Azione ON

#### (AZIONE ON)

### Valore:

★NESS. AZIONE DEFINITA	[0]
SETUP 1	[1]
SETUP 2	[2]
SETUP 3	[3]
SETUP 4	[4]
RIF. DIG. 1	[5]
RIF. DIG. 2	[6]
RIF. DIG. 3	[7]
RIF. DIG. 4	[8]
AO42 OFF	[9]
AO42 ON	[10]
AO45 OFF	[11]
AO45 ON	[12]
RELÈ 1 ON	[13]

RELÈ 1 OFF	[14]
RELÈ 2 ON	[15]
RELÈ 2 OFF	[16]
AVVIO INVERTER	[17]
ARRESTO INVERTER	[18]

### Funzione:

Qui viene selezionata un'azione da eseguire.

### Descrizione:

Una volta trascorso il tempo nel parametro 782, viene eseguita l'azione nell'indice corrispondente. Setup da 1 a 4 [1] - [4] è solo per selezionare i setup. L'RTC esclude la selezione del setup tramite gli ingressi digitali e l'ingresso bus. Rif. dig. [5] - [8] seleziona il riferimento preimpostato. L'RTC esclude la selezione del riferimento preimpostato tramite gli ingressi digitali e l'ingresso bus. AO42 e AO45 e i relè 1 e 2 [9] - [16] attivano o disattivano semplicemente le uscite. Avvio inverter [17] avvia il convertitore di frequenza, mentre il comando viene combinato in AND o OR con i comandi dell'ingresso digitale e il comando bus. Tuttavia ciò dipende dalla selezione effettuata nel parametro 505. Arresto inverter [18] semplicemente arresta nuovamente il convertitore di frequenza.

### 785 Orologio OFF

#### (OROLOGIO OFF)

### Valore:

[Indice 00 - 20] 00.00 - 23.59 ★ 00.00

### Funzione:

L'ingresso Orologio OFF definisce a quale ora del giorno avrà luogo la corrispondente azione OFF.

### Descrizione:

Immettere l'ora alla quale dovrà aver luogo l'azione OFF.

### 786 Azione OFF

#### (AZIONE OFF)

### Valore:

★NESS. AZIONE DEFINITA	[0]
SETUP 1	[1]
SETUP 2	[2]
SETUP 3	[3]
SETUP 4	[4]
RIF. DIG. 1	[5]
RIF. DIG. 2	[6]
RIF. DIG. 3	[7]
RIF. DIG. 4	[8]
AO42 OFF	[9]

AO42 ON	[10]
AO45 OFF	[11]
AO45 ON	[12]
RELÈ 1 ON	[13]
RELÈ 1 OFF	[14]
RELÈ 2 ON	[15]
RELÈ 2 OFF	[16]
AVVIO INVERTER	[17]
ARRESTO INVERTER	[18]

**Funzione:**

Qui viene selezionata un'azione da eseguire.

**Descrizione:**

Una volta scaduto il tempo nel parametro 784, viene eseguita l'azione nell'indice corrispondente. Per rendere la funzione sicura, è solo possibile eseguire un comando legato al parametro 783.

**789 Avviamento RTC  
(AVVIAMENTO RTC)**

**Valore:**

Eseguire azioni ON (ESEG. AZIONI ON)	[0]
★Attendere nuova azione ON (ATTENDERE NUOVA AZIONE ON)	[1]

**Funzione:**

Determina come il convertitore di frequenza debba reagire alle azioni dopo l'avviamento.

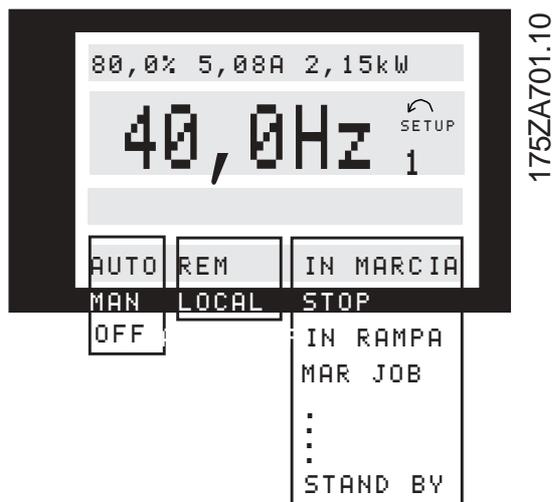
**Descrizione:**

È possibile scegliere se, all'avviamento, debba essere eseguita un'azione sebbene il tempo ON sia scaduto già da un po' di tempo [0]. Altrimenti si può scegliere di attendere la successiva azione ON prima dell'esecuzione [1]. Quando l'RTC è abilitato, è necessario definire come ciò debba avvenire.

★ = imp. pred. () = testo del display [] = valore per la comunic. mediante la porta di comunic. seriale

### ■ Messaggi di stato

I messaggi di stato sono visualizzati nella quarta riga del display, come illustrato nell'esempio seguente. Nella parte sinistra della riga di stato viene visualizzato il tipo di controllo del convertitore di frequenza attivo. Nella parte centrale della riga di stato viene mostrato il riferimento attivo. Nella parte finale della riga di stato viene indicato lo stato attuale, ad esempio "Funzionamento", "Arresto" o "Stand by".



#### Modo auto (AUTO)

Se il convertitore di frequenza viene posto in modo Auto, il controllo viene eseguito mediante i morsetti di comando e/o la porta di comunicazione seriale. Vedere inoltre *Avviamento automatico*.

#### Modo manuale (MAN)

Se il convertitore di frequenza viene posto in modo Manuale, il controllo viene eseguito mediante i tasti di comando. Vedere inoltre *Avviamento manuale*.

#### OFF (OFF)

È possibile attivare OFF/STOP sia mediante i tasti di comando che con gli ingressi digitali *Avviamento manuale e Avviamento automatico*, dove entrambi corrispondono a uno '0' logico. Vedere inoltre OFF/STOP.

#### Riferimento locale (LOCALE)

Selezionando LOCALE, il riferimento viene impostato mediante i tasti [+/-] del quadro di comando. Vedere inoltre *Modi Display*.

#### Riferimento remoto (REM.)

Selezionando REMOTO, il riferimento viene impostato mediante i morsetti di comando o la porta di comunicazione seriale. Vedere inoltre *Modi Display*.

#### Funzionamento (TR1 MARCIA)

La velocità del motore corrisponde ora al riferimento risultante.

#### Funzionamento rampa (IN RAMP)

La frequenza di uscita è stata modificata in base alle rampe preimpostate.

#### Rampa automatica (RAMP AUTO)

Se è stato abilitato il parametro 208 *Rampa di decelerazione automatica*, il convertitore di frequenza cercherà di evitare uno scatto causato da sovratensione aumentando la frequenza di uscita.

#### Modo pre-pausa (PRE-PAUSA)

La funzione pre-pausa del parametro 406 *Riferimento pre-pausa* è abilitata. Tale funzione è possibile solo durante il funzionamento ad *Anello chiuso*.

#### Blocco motore (MOD PAUSA)

La funzione per il risparmio di energia del parametro 403 *Funzione pausa motore* è abilitata. Ciò significa che il motore è momentaneamente fermo e sarà riavviato automaticamente nel momento in cui si rende necessario.

#### Ritardo all'avviamento (RITAR. AVV.)

Nel parametro 111 *Ritardo all'avviamento* è stato programmato un tempo di ritardo dell'avviamento del motore. Allo scadere del tempo impostato, la frequenza di uscita inizierà l'accelerazione di rampa al riferimento.

#### Ritardo all'avviamento (RITAR. AVV.)

Nel parametro 111 *Ritardo all'avviamento* è stato programmato un tempo di ritardo dell'avviamento del motore. Allo scadere del tempo impostato, la frequenza di uscita inizierà l'accelerazione di rampa al riferimento.

#### Marcia jog (JOG)

La funzione Jog è stata abilitata mediante un ingresso digitale o la comunicazione seriale.

#### Richiesta di jog (RICH. JOG)

È stato inviato un comando JOG ma il motore rimarrà arrestato fino al ricevimento di un segnale di *consenso al funzionamento* mediante un ingresso digitale.

#### Uscita congelata (CONG USC)

L'uscita congelata è stata abilitata mediante un ingresso digitale.

**Richiesta di uscita bloccata (RICH CONG)**

È stato inviato un comando di uscita bloccata ma il motore rimarrà arrestato fino al ricevimento di un segnale di *consenso al funzionamento* mediante un ingresso digitale.

**Inversione e avviamento (START FWD/REW)**

*Inversione e avviamento* [2] sul morsetto 19 (parametro 303 *Ingressi digitali*) e *Avviamento* [1] sul morsetto 18 (parametro 302 *Ingressi digitali*) sono attivati contemporaneamente. Il motore non viene avviato finché uno dei segnali non si trasforma in uno '0' logico.

**Adattamento automatico motore attivo (AMA ATTIV)**

È stato abilitato l'Adattamento automatico motore nel parametro 107 *Adattamento automatico motore, AMA*.

**Adattamento automatico motore completato (AMA STOP)**

L'adattamento automatico motore è stato completato. Il convertitore di frequenza è pronto per entrare in funzione in seguito generazione di un segnale di *ripristino*. È importante notare che il motore verrà avviato solo dopo che il convertitore di frequenza ha ricevuto il segnale di *ripristino*.

**Stand by (STANDBY)**

Il convertitore di frequenza è pronto per avviare il motore nel momento in cui riceve un comando di avvio.

**Arresto (STOP)**

Il motore è stato arrestato mediante un segnale di stop ricevuto da un ingresso digitale, dal pulsante [OFF/STOP] o dalla porta di comunicazione seriale.

**Arresto CC (CC STOP)**

È stato attivato il freno CC nei parametri 114-116.

**Inverter pronto (PRONTO)**

Il convertitore di frequenza è pronto per entrare in funzione, ma il morsetto 27 è uno '0' logico e/o è stato ricevuto un *Comando di evoluzione libera* mediante la comunicazione seriale.

**Controllo pronto (CONT PRON)**

Questo stato è attivo solo se è stata installata una scheda opzionale profibus.

**Non pronto (NO PRONTO)**

Il convertitore di frequenza non è pronto per entrare in funzione in seguito ad uno scatto oppure perché OFF1, OFF2 o OFF3 corrispondono a uno '0' logico.

**Avviamento disattivato (START IN)**

Questo messaggio di stato viene visualizzato solo se nel parametro 599 *Statemachine*, è

stato selezionato *Profidrive* [1] e OFF2 o OFF3 corrispondono a uno '0' logico.

**Eccezioni XXXX (EXCEPTION XXXX)**

Il microprocessore della scheda di comando si è arrestato e il convertitore di frequenza non funziona. Il microprocessore della scheda di comando potrebbe essersi arrestato a causa di disturbi nel cavo di rete, nel cavo motore o nel cavo di comando. Controllare che i collegamenti di questi cavi siano conformi ai requisiti EMC.

**Elenco degli avvisi e allarmi**

La tabella mostra i diversi avvisi e allarmi e indica se il guasto blocca il convertitore di frequenza. Dopo uno Scatto bloccato, scollegare l'alimentazione di rete ed eliminare il guasto. Inserire nuovamente l'alimentazione di rete e ripristinare il convertitore di frequenza. Sono disponibili tre modi per ripristinare uno Scatto.

1. Mediante i tasti di comando [RESET]
2. Mediante un ingresso digitale
3. Mediante comunicazione seriale. È inoltre possibile selezionare un ripristino automatico nel parametro 400 *Funzione di ripristino*.

Se Avviso e Allarme riportano entrambi una croce, ciò può indicare che l'allarme è preceduto da un preallarme. Può anche indicare la possibilità di programmare se un dato guasto deve generare un preallarme o un allarme. Ciò è possibile, ad esempio, nel parametro 117 *Protezione termica motore*. Dopo uno scatto, il motore gira a ruota libera e sul convertitore di frequenza lampeggiano l'allarme e l'avviso. Se il guasto viene eliminato lampeggerà solo l'allarme. Dopo un ripristino, il convertitore di frequenza è nuovamente pronto per il funzionamento.

N.	Descrizione	Avviso	Allarme	Scatto bloccato
1	Sotto 10 Volt (ALIMENTAZ.10 V BASSA)	x		
2	Guasto tensione zero (ERRORE ZERO VIVO)	x	x	
4	Squilibrio di rete (TENSIONE SBILANCIATA)	x	x	x
5	Avviso tensione alta (TENSIONE CC ALTA)	x		
6	Avviso tensione bassa (TENSIONE CC BASSA)	x		
7	Sovratensione (SOVRATENSIONE CC)	x	x	
8	Sottotensione (SOTTOTENSIONE CC)	x	x	
9	Inverter sovraccarico (TEMPO TERM INVERTER)	x	x	
10	Motore sovraccarico (TEMPO TERMICA MOTORE)	x	x	
11	Termistore motore (TERMISTORE MOTORE)	x	x	
12	Limite di corrente (CORRENTE LIMITE)	x	x	
13	Sovracorrente (SOVRACORRENTE)	x	x	x
14	Guasto di terra (GUASTO A TERRA)		x	x
15	Guasto modo di commutazione (GUASTO INVERTER)		x	x
16	Cortocircuito (CORTOCIRCUITO)		x	x
17	Timeout della comunicazione seriale (SERIALE TIMEOUT)	x	x	
18	Timeout bus HPFB (PROFIBUS TIMEOUT)	x	x	
19	Guasto nella EEprom della scheda di potenza (SCHEDA POWER GUASTA)	x		
20	Guasto nella EEprom della scheda di comando (SCHEDA CONTR. GUASTA)	x		
22	Ottimizzazione automatica non OK (GUASTO AMA)		x	
29	Temperatura dissipatore eccessiva (SOVRATEMP. DISSIPAT.)		x	
30	Fase U del motore mancante (MANCA FASE MOTORE U)		x	
31	Fase V del motore mancante (MANCA FASE MOTORE V)		x	
32	Fase W del motore mancante (MANCA FASE MOTORE W)		x	
34	Guasto di comunicazione HPFB (HPFB COMM. FAULT)	x	x	
37	Guasto inverter (GATE DRIVE FAULT)		x	x
39	Controllare i parametri 104 e 106 (CONTROL.P104 & P.106)	x		
40	Controllare i parametri 103 e 105 (CONTROL.P103 & P.105)	x		
41	Motore troppo grande (MOTORE TROPPO GRANDE)	x		
42	Motore troppo piccolo (MOT. TROPPO PICCOLO)	x		
60	Arresto di sicurezza (INTERBLOCCO SICUR)		x	
61	Frequenza di uscita bassa (SOTTO FREQ. BASSA)	x		
62	Frequenza di uscita alta (SOPRA FREQ. ALTA)	x		
63	Corrente di uscita bassa (CORRENTE MOT BASSA)	x	x	
64	Corrente di uscita alta (CORRENTE MOT ALTA)	x		
65	Retroazione bassa (RETROAZIONE BASSA)	x		
66	Retroazione alta (RETROAZIONE ALTA)	x		
67	Reference low (RIFERIMENTO BASSO)	x		
68	Riferimento alto (RIFERIMENTO ALTA)	x		
69	Riduzione automatica della temperatura (TEMP. AUTO DECLASSA)	x		
80	Modalità incendio era attiva (FUNZ. INCENDIO ERA ATTIVA)	x	x	
81	RTC non pronto (RTC NON PRON)	x		
99	Guasto non identificato (ALLARME NON IDENTIF.)		x	x

### ■ Preallarmi

I preallarmi lampeggiano nella riga 2, mentre la nota applicativa viene visualizzata nella riga 1.



### ■ Allarmi

In caso di allarme, il numero relativo all'allarme viene visualizzato nella riga 2, mentre nelle righe 3 e 4 del display viene visualizzata una nota esplicativa.



#### PREALLARME 1

##### Sotto 10 Volt (ALIMETAZ. 10 V BASSA)

La tensione di 10 V dal morsetto 50 sulla scheda di controllo è inferiore a 10 V.

Rimuovere parte del carico dal morsetto 50 a causa del sovraccarico dell'alimentazione a 10 V. Max. 17 mA/min. 590 .

#### PREALLARME/ALLARME 2

##### Guasto tensione zero (ERRORE ZERO VIVO)

Il segnale di tensione o di corrente sui morsetti 53, 54 o 60 è inferiore al 50% del valore preimpostato nei parametri 309, 312 e 315 *Morsetto, scala min.*

#### PREALLARME/ALLARME 4

##### Squilibrio di rete (TENSIONE SBILANCIATA)

Forte squilibrio o fase mancante dal lato alimentazione. Controllare la tensione di alimentazione al convertitore di frequenza.

#### PREALLARME 5

##### Avviso tensione alta (TENSIONE CC ALTA)

La tensione del circuito intermedio (CC) è superiore a *Avviso tensione alta*, come illustrato in seguito nella tabella. I controlli del convertitore di frequenza sono ancora attivi.

#### PREALLARME 6

##### Avviso tensione bassa (TENSIONE CC BASSA)

La tensione del circuito intermedio (CC) è inferiore a *Avviso tensione bassa*, come illustrato in seguito nella tabella. I controlli del convertitore di frequenza sono ancora attivi.

#### PREALLARME/ALLARME 7

##### Sovratensione (SOVRATENSIONE CC)

Se la tensione del circuito intermedio (CC) è superiore al *Limite di sovratensione* dell'inverter (vedere la tabella seguente), il convertitore di frequenza scatterà dopo un tempo prefissato. La lunghezza di questo periodo dipende dall'unità.

Limiti di allarme/avviso:

VLT 6000 HVAC	3 x 200 - 240 V [VCC]	3 x 380 - 460 V [VCC]	3 x 525-600 V [VCC]
Sottotensione	211	402	557
Avviso tensione bassa	222	423	585
Avviso tensione alta	384	769	943
Sovratensione	425	855	975

Le tensioni indicano la tensione del circuito intermedio del convertitore di frequenza con una tolleranza di  $\pm 5$  %. La tensione di rete corrispondente è data dalla tensione del circuito intermedio divisa per 1,35.

**Avvisi e Allarmi, segue.****PREALLARME/ALLARME 8****Sottotensione (SOTTOTENSIONE)**

Se la tensione del circuito intermedio (CC) scende al di sotto del *limite di sottotensione* dell'inverter, il convertitore di frequenza scatterà dopo un tempo prefissato, la cui lunghezza dipende dall'unità. Inoltre la tensione verrà indicata sul display. Controllare se la tensione di rete è adatta per il convertitore di frequenza, vedere *Dati tecnici*.

**PREALLARME/ALLARME 9****Sovraccarico inverter (TEMPO TERM INVERTER)**

La protezione termica elettronica dell'inverter riporta che il convertitore di frequenza sta per disinserirsi a causa di un sovraccarico (corrente troppo elevata per un periodo troppo lungo). Il contatore della protezione termica elettronica dell'inverter invia un avviso al 98% e scatta al 100%, emettendo un allarme. Il convertitore di frequenza non può essere ripristinato finché il contatore non mostra un valore inferiore al 90%. Il guasto è dovuto al fatto che il convertitore di frequenza è stato sovraccaricato oltre il 100% troppo a lungo.

**PREALLARME/ALLARME 10****Sovratemperatura motore (TEMPO TERMICA MOTORE)**

Secondo la protezione termica elettronica (ETR), il motore è surriscaldato. Grazie al parametro 117 *Protezione termica motore* è possibile scegliere se il convertitore di frequenza dovrà inviare un avviso o un allarme quando il valore *Protezione termica motore* raggiunge il 100%. Il guasto si verifica perché il motore è stato sovraccaricato oltre il 100% della corrente nominale preimpostata per un periodo troppo lungo. Controllare che i parametri motore 102-106 siano stati impostati correttamente.

**PREALLARME/ALLARME 11****Termistore motore (TERMISTORE MOTORE)**

Il termistore o il collegamento al termistore è stato scollegato. Il parametro 117 *Protezione termica motore* consente di scegliere se il convertitore di frequenza dovrà inviare un avviso o un allarme. Controllare che il collegamento del termistore fra il morsetto 53 o 54 (ingresso tensione analogico) e il morsetto 50 (alimentazione + 10 V) sia corretto.

**PREALLARME/ALLARME 12****Limite di corrente (CORRENTE LIMITE)**

Poiché la corrente è superiore al valore del parametro 215 *Limite di corrente*  $I_{LIM}$ , il convertitore di frequenza scatta una volta superato il tempo impostato nel parametro 412 *Sovracorrente ritardo scatto*,  $I_{LIM}$ .

**PREALLARME/ALLARME 13****Sovracorrente (SOVRACORRENTE)**

Il limite corrente di picco dell'inverter (circa 200% della corrente nominale) è stato superato. Il preallarme dura circa 1-2 s, prima che il convertitore di frequenza scatti emettendo un allarme. Spegnerne il convertitore di frequenza e controllare se l'albero motore può essere ruotato e se la portata del motore è adatta al convertitore di frequenza.

**ALLARME: 14****Guasto di terra (GUASTO A TERRA)**

È presente una scarica dalle fasi di uscita a terra, o nel cavo tra il convertitore di frequenza e il motore o nel motore stesso. Spegnerne il convertitore di frequenza e rimuovere il guasto di terra.

**ALLARME: 15****Guasto modo commutazione (GUASTO INVERTER)**

Guasto nell'alimentazione in modo commutazione (alimentazione interna  $\pm 15$  V). Contattare il proprio rivenditore Danfoss.

**ALLARME: 16****Corto circuito (CORTOCIRCUITO)**

È presente un cortocircuito sui morsetti del motore o nel motore stesso. Disinserire il convertitore di frequenza dalla rete di alimentazione e rimuovere il cortocircuito.

**PREALLARME/ALLARME 17****Timeout della comunicazione seriale (SERIALE TIMEOUT)**

Non c'è alcuna comunicazione seriale con il convertitore di frequenza.

Questo avviso è attivo solo se il parametro 556 *Funzione intervallo tempo bus* è stato impostato su un valore diverso da OFF.

Se il parametro 556 *Funzione intervallo tempo bus* è stato impostato su *Arresto e scatto* [5], il convertitore di frequenza invia prima un allarme, quindi decelera e infine scatta emettendo contemporaneamente un allarme. Il parametro 555 *Intervallo tempo bus* può eventualmente essere aumentato.

**Avvisi e Allarmi, segue.****PREALLARME/ALLARME 18****Timeout bus HPFB (TIMEOUT BUS HPFB)**

Non c'è alcuna comunicazione seriale con la scheda opzione di comunicazione o con il convertitore di frequenza. Questo avviso è attivo solo se il parametro 804 *Funzione intervallo tempo bus* è stato impostato su un valore diverso da OFF. Se il parametro 804 *Funzione intervallo tempo bus* è stato impostato su *Arresto e scatto*, il convertitore di frequenza invia un avviso, decelera e infine scatta emettendo contemporaneamente un allarme.

Il parametro 803 *Intervallo tempo bus* può eventualmente essere aumentato.

**PREALLARME 19**

**Guasto nella EEPROM della scheda di potenza (SCHEDA POWER GUASTA)** Si è verificato un guasto nella EEPROM della scheda di potenza. Il guasto non è tale da arrestare il convertitore di frequenza, tuttavia è probabile che l'apparecchio non funzioni alla prossima accensione. Contattare il proprio rivenditore Danfoss.

**PREALLARME 20**

**Guasto nella EEPROM della scheda di comando (SCHEDA CONTR. GUASTA)** Si è verificato un guasto nella EEPROM della scheda di comando. Il guasto non è tale da arrestare il convertitore di frequenza, tuttavia è probabile che l'apparecchio non funzioni alla prossima accensione. Contattare il proprio rivenditore Danfoss.

**ALLARME: 22**
**Auto-adattamento non OK**

**(GUASTO AMA)** È stato rilevato un guasto durante l'adattamento automatico del motore. Il testo visualizzato sul display segnala un messaggio di guasto.


**NOTA!:**

AMA può essere eseguito solo in assenza di allarmi durante la regolazione.

**CONTROL. P. 103, 105 [0]**

Il parametro 103 o 105 non è impostato correttamente. Correggere l'impostazione e ripetere l'AMA.

**P.105 TROPPO BASSO [1]**

Il motore è troppo piccolo per poter eseguire l'AMA. Per abilitare AMA, la corrente nominale motore (parametro 105) deve essere superiore al 35% della corrente di uscita nominale del convertitore di frequenza.

**IMPEDENZA ASIMMETRICA [2]**

AMA ha rilevato un'impedenza asimmetrica nel motore collegato al sistema. Il motore potrebbe essere difettoso.

**MOTORE TROPPO GRANDE [3]**

Il motore collegato al sistema è troppo grande per poter eseguire AMA. L'impostazione nel parametro 102 non corrisponde al motore utilizzato.

**MOT. TROPPO PICCOLO [4]**

Il motore collegato al sistema è troppo piccolo per poter eseguire l'AMA. L'impostazione nel parametro 102 non corrisponde al motore utilizzato.

**TEMPO SCADUTO [5]**

Esito negativo di AMA a causa di segnali di misurazione disturbati. Tentare di avviare l'AMA più volte, finché l'esecuzione non ha esito positivo. Notare che l'esecuzione ripetuta di AMA può causare il riscaldamento del motore ad un livello tale da determinare l'aumento di resistenza dello statore R<sub>s</sub>. Non si tratta comunque di un problema critico.

**INTERRUZIONE DELL'UTENTE [6]**

AMA è stato interrotto dall'utente.

**GUASTO INTERNO [7]**

Nel convertitore di frequenza si è verificato un guasto interno. Contattare il proprio rivenditore Danfoss.

**GUASTO VALORE LIMITE [8]**

I valori parametrici del motore sono al di fuori del campo accettabile entro cui il convertitore di frequenza è in grado di funzionare.

**ROTAZIONE DEL MOTORE [9]**

L'albero del motore ruota. Verificare che il carico non sia in grado di far ruotare l'albero motore. Quindi riavviare l'AMA.

**Avvisi e Allarmi, segue.**
**ALLARME 29**
**Temp. dissipatore troppo elevata (SOVRATEMP. DISSIPAT.):**

Se si dispone di protezioni IP 00, IP 20 o NEMA 1, la temperatura di disinserimento del dissipatore è 90°C. In caso di utilizzo di IP 54, la temperatura di disinserimento è 80°C. La tolleranza è ± 5 °C. Un guasto dovuto alla temperatura non può essere ripristinato finché la temperatura non scende al di sotto dei 60°C. Il guasto può essere dovuto a:

- Temperatura ambiente troppo elevata
- Cavo motore troppo lungo
- Frequenza di commutazione troppo alta.

**ALLARME: 30**
**Fase U del motore mancante (MANCA FASE MOTORE U):**

La fase U del motore fra il convertitore di frequenza e il motore è assente. Spegner il convertitore di frequenza e controllare la fase U del motore.

**ALLARME: 31**
**Fase V del motore mancante (MANCA FASE MOTORE V):**

La fase V del motore fra il convertitore di frequenza e il motore è assente.

Spegnere il convertitore di frequenza e controllare la fase V del motore.

**ALLARME: 32**

**Fase W del motore mancante (MANCA FASE MOTORE W):**

La fase motore W tra il convertitore di frequenza e il motore è assente.

Spegnere il convertitore di frequenza e controllare la fase W del motore.

**PREALLARME/ALLARME: 34**

**Guasto di comunicazione HPFB (HPFB COMM. FAULT)**

La comunicazione seriale sulla scheda di comunicazione opzionale non funziona.

**ALLARME: 37**

**Guasto inverter (GATE DRIVE FAULT):**

IGBT o scheda di potenza difettosi. Contattare il proprio rivenditore Danfoss.

**Avvisi di auto-adattamento 39-42**

Il processo di adattamento automatico motore non è stato completato perché alcuni parametri potrebbero contenere impostazioni errate oppure perché il motore utilizzato è troppo grande/piccolo per eseguire AMA. Effettuare quindi una scelta premendo [MODIFICA DATI] e selezionando 'Continua' + [OK] o 'Stop' + [OK]. Se i parametri devono essere modificati, selezionare 'Stop'; quindi riavviare l'AMA.

**PREALLARME: 39**

**CONTROL. P. 104,106**

Le impostazioni dei parametri 104 *Frequenza motore*  $f_{M,N}$ , o 106 *Velocità nominale motore*  $n_{M,N}$ , potrebbero essere errate. Verificare le impostazioni e selezionare 'Continua' o [STOP].

**PREALLARME: 40**

**CONTROL.P. 103, 105**

Le impostazioni dei parametri 103 *Tensione motore*,  $U_{M,N}$  o 105 *Corrente motore*  $I_{M,N}$  potrebbero essere errate. Correggere le impostazioni e riavviare AMA.

**PREALLARME: 41**

**MOTORE TROPPO GRANDE (MOTORE TROPPO GRANDE)**

Probabilmente il motore utilizzato è troppo grande per poter eseguire l'AMA. L'impostazione del parametro 102 *Potenza motore*,  $P_{M,N}$  potrebbe non corrispondere al motore. Controllare il motore e scegliere 'Continua' o [STOP].

**PREALLARME: 42**

**MOTORE TROPPO PICCOLO (MOT. TROPPO PICCOLO)**

Probabilmente il motore utilizzato è troppo piccolo per poter eseguire l'AMA. L'impostazione del parametro 102 *Potenza motore*,  $P_{M,N}$  potrebbe non corrispondere al motore. Controllare il motore e selezionare 'Continua' o [STOP].

**ALLARME: 60**

**Arresto di sicurezza (GUASTO ESTERNO)**

Il morsetto 27 (parametro 304 *Ingressi digitali*) è stato programmato per eseguire un *Interblocco sicurezza* [3] e corrisponde a uno '0' logico.

**PREALLARME: 61**

**Frequenza di uscita bassa (SOTTO FREQ. BASSA)**

La frequenza di uscita è inferiore al valore impostato nel parametro 223 *Avviso: Frequenza bassa*,  $f_{LOW}$ .

**PREALLARME: 62**

**Frequenza di uscita alta (SOPRA FREQ. ALTA)**

La frequenza di uscita è superiore al parametro 224 *Avviso: Alta frequenza*,  $f_{HIGH}$ .

**PREALLARME/ALLARME: 63**

**Corrente di uscita bassa (CORRENTE MOT BASSA)**

La corrente di uscita pi bassa del valore del parametro 221 *Avviso: corrente bassa*,  $I_{LOW}$ . Selezionare la funzione richiesta nel parametro 409 *Funzione in assenza di carico*.

**ALLARME: 64**

**Corrente di uscita alta (CORRENTE MOT ALTA)**

La corrente di uscita è superiore al parametro 222 *Avviso: Corrente alta*,  $I_{HIGH}$ .

**PREALLARME: 65**

**Retroazione bassa (RETROAZIONE BASSA)**

Il valore di retroazione risultante inferiore al parametro 227 *Avviso: Retroazione bassa*  $FB_{LOW}$ .

**PREALLARME: 66**

**Feedback high (RETROAZIONE ALTA)**

Il valore di retroazione risultante superiore al parametro 228 *Avviso: Retroazione alta*  $FB_{HIGH}$ .

**PREALLARME: 67**

**Riferimento remoto basso RIFERIMENTO BASSO)**

Il riferimento remoto è inferiore al parametro 225 *Avviso: Riferimento basso*,  $RE_{FLOW}$ .

**PREALLARME: 68**

**Riferimento remoto alto RIFERIMENTO ALTA)**

Il riferimento remoto è superiore al parametro 226 *Avviso: Riferimento alto*,  $RE_{HIGH}$ .

**PREALLARME: 69****Riduzione automatica della temperatura  
(TEMP. AUTO DECLASSA)**

La temperatura del dissipatore ha superato il valore massimo e la funzione di riduzione automatica (par. 411) è attiva. *Avviso: Temp. auto declassa.*

**PREALLARME/ALLARME: 80****Modalità incendio era attiva (FUNZ.  
INCENDIO ERA ATTIVA)**

La modalità incendio è stato attivato tramite il morsetto 16 o 17. Se l'avviso viene visualizzato dopo un ciclo di accensione, contattare il proprio rivenditore Danfoss.

**PREALLARME: 81****RTC non pronto (RTC NON PRONTO)**

Il convertitore di frequenza è rimasto diseccitato per oltre 4 giorni circa oppure non è rimasto acceso almeno 24 ore al primo utilizzo per poter caricare l'alimentazione ausiliaria. Non appena un utente riprogramma l'ora e il giorno della settimana, questo avviso viene annullato

**PREALLARME: 99****Guasto non identificato (ALLARME NON IDENTIF.)**

Si è verificato un guasto non identificato che il software non è in grado di gestire.  
Contattare il proprio rivenditore Danfoss.

### ■ Ambienti aggressivi

Come tutte le apparecchiature elettroniche, i convertitori di frequenza contengono numerosi componenti meccanici ed elettronici che sono in varia misura vulnerabili all'impatto ambientale.



Evitare di installare il convertitore di frequenza in ambienti con liquidi, particelle o gas sospesi nell'aria che potrebbero danneggiare i componenti elettronici. La mancata applicazione di misure protettive adeguate aumenta il rischio di interruzioni del servizio e contemporaneamente riduce la durata del convertitore di frequenza.

I liquidi trasportati attraverso l'aria possono condensarsi all'interno del convertitore di frequenza. I liquidi possono inoltre causare la corrosione dei componenti e delle parti metalliche. Anche il vapore, l'olio e l'acqua salata possono favorire la corrosione dei componenti e delle parti metalliche. In questi ambienti, si raccomanda di installare unità dotate di protezione IP 54.

Alcune particelle sospese nell'aria, come la polvere, possono provocare guasti meccanici, elettrici o termici al convertitore di frequenza.

Un tipico indicatore di livello eccessivo di particelle sospese nell'aria è la presenza di particelle di polvere intorno alla ventola del convertitore di frequenza. In ambienti molto polverosi, si consiglia di installare unità dotate di protezione IP 54 o di montare

gli apparecchi all'interno di armadi adatti a garantire una protezione IP 00/20.

In ambienti con temperature e tassi di umidità elevati, i gas corrosivi, quali ad esempio i composti di zolfo, azoto e cloro, generano dei processi chimici sui componenti del convertitore di frequenza. Tali reazioni chimiche danneggiano in breve tempo i componenti elettronici.

In questi ambienti, si consiglia di montare gli apparecchi in armadi ben ventilati, in modo da allontanare i gas aggressivi dal convertitore di frequenza.



### NOTA!

L'installazione dei convertitori di frequenza in ambienti aggressivi aumenta il rischio di interruzioni del servizio e riduce notevolmente la durata dell'apparecchio.

Prima di installare il convertitore di frequenza, verificare la presenza di liquidi, particelle e gas presenti nell'aria ambientale. Tale operazione può essere eseguita osservando le installazioni esistenti nell'ambiente. La presenza di liquidi

dannosi trasportati dall'aria è indicata da depositi di acqua od olio sulle parti metalliche o dalla corrosione delle stesse.

Spesso si riscontra un eccessivo accumulo di polvere sugli armadi e sulle installazioni elettriche esistenti. Collettori di rame ed estremità dei cavi di unità già installate anneriti, normalmente indicano la presenza di gas aggressivi sospesi nell'aria.

### ■ Calcolo del riferimento risultante

Il calcolo riportato di seguito fornisce il riferimento risultante quando il parametro 210 *Tipo di riferimento* viene programmato rispettivamente per *Somma* [0] e *Relativo* [1].

Eseguire il calcolo del riferimento esterno come segue:

$$\text{Rif. esterno} = \frac{(\text{Par. 205 Max. ref.} - \text{Par. 204 Min. ref.}) \times \text{Segnale ana. Mors. 53 [V]} + \frac{(\text{Par. 205 Max. ref.} - \text{Par. 204 Min. ref.}) \times \text{Rif. 314 Term. 60 [mA]}}{\text{Par. 310 Mors. 53 Valore max} - \text{Par. 309 Mors. 53 Valore min}} + \frac{(\text{Par. 205 Max. ref.} - \text{Par. 204 Min. ref.}) \times \text{Segnale ana. Mors. 54 [V]} + \frac{\text{Rifer.com. seriale} \times (\text{Par. 205 Max. ref.} - \text{Par. 204 Min. ref.})}{\text{Par. 313 Mors. 54 Valore max} - \text{Par. 312 Mors. 54 Valore min}}}{\text{Par. 316 Mors. 60 Valore max} - \text{Par. 315 Mors. 60 Valore min}} + \frac{16384 (4000 \text{ esadecimale})}{16384 (4000 \text{ esadecimale})}$$

Par. 210 Tipo di riferimento è programmato = *Somma* [0].

$$\text{Rif. risultante} = \frac{(\text{Par. 205 Max. ref.} - \text{Par. 204 Min. ref.}) \times \text{Par. 211-214 Rif. preimpostato}}{100} + \frac{\text{Rif. esterno} + \text{Par. 204 Rif. min.} + \text{Par. 418/419 Setpoint (solo in anello chiuso)}}{100}$$

Par. 210 Tipo di riferimento è programmato = *Relativo* [1].

$$\text{Rif. risultante} = \frac{\text{Riferimento esterno} \times \text{Par. 211-214 Rif. preimpostato}}{100} + \frac{\text{Par. 204 Min. ref.} + \text{Par. 418/419 Setpoint (solo in anello chiuso)}}{100}$$

Il riferimento esterno è dato dalla somma dei riferimenti dei morsetti 53, 54, 60 e della comunicazione seriale. Tale somma non può mai superare il valore del parametro 205 *Riferimento massimo*.

### ■ Isolamento galvanico (PELV)

La protezione offerta da PELV consiste nell'uso di una tensione estremamente bassa. La protezione da shock elettrici è garantita qualora l'alimentazione elettrica è di tipo PELV e l'installazione venga effettuata in conformità con le norme locali e nazionali relative all'alimentazione PELV.

Nel VLT 6000 HVAC tutti i morsetti di comando e i morsetti 1-3 (relè AUX) vengono alimentati o sono collegati ad una tensione estremamente bassa (PELV). L'isolamento galvanico è garantito a condizione che vengano soddisfatti i requisiti relativi ad un isolamento superiore e che vengano assicurate le corrispondenti distanze di dispersione. Tali requisiti sono descritti nello standard EN 50178. Per ulteriori informazioni relative a PELV, vedere *Interruttore di esclusione del filtro RFI*.

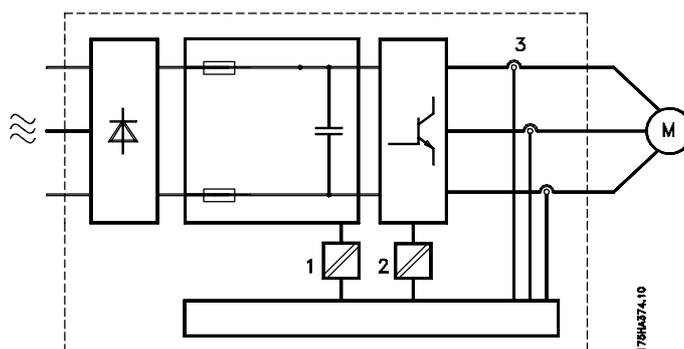
Isolamento galvanico

I componenti dell'isolamento termico descritto di seguito sono inoltre conformi ai requisiti relativi all'isolamento superiore e al test corrispondente descritto in EN 50178.

L'isolamento galvanico può essere presente in tre posizioni (vedere il disegno sotto riportato) e precisamente:

- Alimentatore (SMPS) compreso l'isolamento del segnale  $U_{DC}$ , che indica la tensione del circuito intermedio.
- Comando Gate che aziona gli IGBT (trasformatori/isolatori ottici).
- Trasduttori di corrente (trasformatori di corrente ad effetto "Hall").

NOTA: Gli apparecchi 550 - 600 V non soddisfano i requisiti PELV in conformità con EN 50178.



### ■ Corrente di dispersione a terra

La corrente di dispersione a terra è soprattutto causata dalla capacità tra le fasi del motore e dalla schermatura del cavo motore. Un eventuale filtro RFI determina l'ulteriore formazione di corrente di dispersione, in quanto il circuito del filtro è collegato a terra mediante condensatori. Vedere il disegno a pagina seguente. L'entità della corrente di dispersione a terra dipende dai seguenti fattori, in ordine di priorità:

1. Lunghezza del cavo motore
2. Cavo motore con o senza schermatura
3. Frequenza di commutazione
4. Eventuale utilizzo del filtro RFI
5. Motore eventualmente messo a terra in locale.

La corrente di dispersione è importante per la sicurezza durante la gestione e il funzionamento

del convertitore di frequenza nel caso in cui, per errore, non sia stato collegato a massa.

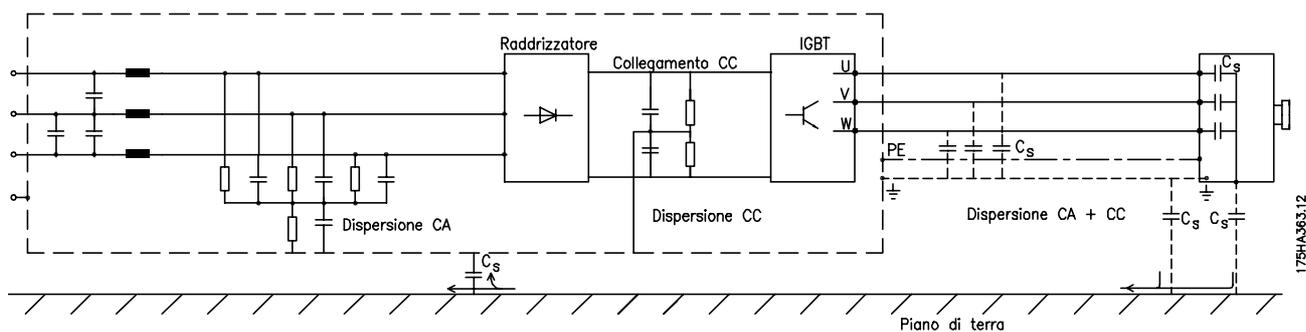


### NOTA!

Dal momento che la corrente di dispersione è  $> 3,5 \text{ mA}$ , è necessario effettuare una messa a terra rinforzata per garantire la conformità con lo standard EN 50178. Non usare mai interruttori differenziali (tipo A), che non sono adatti per correnti di guasto CC provenienti da raddrizzatori trifase.

Se vengono utilizzati interruttori differenziali, questi dovranno essere adatti:

- a proteggere apparecchiature con una componente continua (CC) nella corrente di guasto (raddrizzatore a ponte trifase)
- a un'accensione con una breve scarica a impulsi a terra,
- a correnti di dispersione elevate (300 mA).



### ■ Condizioni limite di funzionamento

#### Cortocircuiti

Grazie alle misure di corrente effettuate in ognuna delle tre fasi di motore, il VLT Serie 6000 HVAC risulta protetto contro i cortocircuiti. Un cortocircuito tra due fasi di uscita provoca sovracorrente nell'inverter. Tuttavia, ogni transistor dell'inverter viene disinserito singolarmente quando la corrente di cortocircuito supera il valore ammesso.

Dopo pochi microsecondi la scheda di comando spegne l'inverter e il convertitore di frequenza visualizza un codice di errore, in base all'impedenza e alla frequenza del motore.

#### Guasto di terra

L'inverter si disinserisce entro pochi microsecondi in caso di guasto di terra su una fase del motore, in base all'impedenza e alla frequenza del motore.

#### Commutazione sull'uscita

La commutazione sull'uscita tra motore e convertitore di frequenza è sempre possibile. Non è possibile che una commutazione sull'uscita danneggi in alcun modo il VLT Serie 6000 HVAC. Tuttavia, è possibile che venga visualizzato un messaggio di errore.

#### Sovratensione generata dal motore

La tensione presente sul circuito intermedio aumenta quando il motore funge da generatore. Ciò avviene in due casi:

1. Il carico fa funzionare il motore (con frequenza di uscita costante dal convertitore di frequenza) e cioè il carico genera energia.

2. Durante la decelerazione ("ramp-down") se il momento di inerzia è elevato, il carico è basso e il tempo di rampa di decelerazione è troppo breve per consentire che l'energia venga dissipata come perdita nel convertitore di frequenza VLT, nel motore e nell'installazione.

L'unità di comando cerca, se possibile, di correggere il valore di rampa.

Quando viene raggiunto un determinato livello di tensione, l'inverter si disinserisce per proteggere i transistor e i condensatori del circuito intermedio.

#### Caduta della tensione di rete

Durante la caduta di tensione di rete, il VLT Serie 6000 HVAC continua a funzionare fino a quando la tensione sul circuito intermedio non scende al di sotto del livello minimo di funzionamento, di norma il 15% al di sotto della tensione di alimentazione nominale minima del VLT Serie 6000 HVAC.

Il tempo che precede l'arresto dell'inverter dipende dalla tensione di rete prima della caduta e dal carico del motore.

#### Sovraccarico statico

Se il VLT Serie 6000 HVAC è sovraccarico (è stato raggiunto il limite di corrente nel parametro 215 *Corrente limite, I<sub>LIM</sub>*), i dispositivi di comando riducono la frequenza di uscita nel tentativo di ridurre il carico. Se il sovraccarico è estremo, può verificarsi una corrente che causa il disinserimento del convertitore di frequenza VLT dopo circa 1,5 s.

Il funzionamento entro il limite di corrente può essere limitato nel tempo (0-60 s) nel parametro 412 *Sovracorrente ritardo allarme*,  $I_{LIM}$ .

### ■ Tensione di picco sul motore

Se un transistor dell'inverter viene aperto, la tensione applicata al motore aumenterà in base a un rapporto  $dV/dt$  che dipende da:

- il cavo motore (tipo, sezione trasversale, lunghezza con o senza schermatura)
- induttanza

Le induttanze intrinseche generano picchi  $U_{PEAK}$  della tensione del motore prima che si stabilizzi a un livello determinato dalla tensione nel circuito intermedio. Il tempo di salita e la tensione di picco  $U_{PEAK}$  influenzano la durata del motore. Valori troppo elevati influenzano principalmente i motori senza isolamento della bobina di fase. Se il cavo motore è corto (qualche metro), il tempo di salita e la tensione di picco sono più bassi. Se il cavo è lungo (100 m), il tempo di salita e la tensione di picco aumentano.

Se vengono usati motori molto piccoli senza isolamento della bobina di fase, si consiglia di montare un filtro LC dopo il convertitore di frequenza. I valori tipici del tempo di salita e della tensione di picco  $U_{PEAK}$  misurati sui morsetti motore fra le fasi:

VLT 6002-6006 200 V, VLT 6002-6011 400 V			
Lunghezza del cavo	Tensione di rete	Tempo salita	Tensione di picco
50 metri	380 V	0,3 $\mu$ sec.	850 V
50 metri	460 V	0,4 $\mu$ sec.	950 V
150 metri	380 V	1,2 $\mu$ sec.	1000 V
150 metri	460 V	1,3 $\mu$ sec.	1300 V

VLT 6008-6027 200 V, VLT 6016-6122 400 V			
Lunghezza del cavo	Tensione di rete	Tempo salita	Tensione di picco
50 metri	380 V	0,1 $\mu$ sec.	900 V
150 metri	380 V	0,2 $\mu$ sec.	1000 V
VLT 6152-6352 380-460 V			
Lunghezza del cavo	Tensione di rete	Tempo salita	Tensione di picco
30 m	460 V	0,20 $\mu$ sec.	1148 V
VLT 6042-6062 200-240 V			
Lunghezza del cavo	Tensione di rete	du/dt	Tensione di picco
13 metri	460 V	670 V/ $\mu$ sec.	815 V
20 metri	460 V	620 V/ $\mu$ sec.	915 V
VLT 6400-6550 380-460 V			
Lunghezza del cavo	Tensione di rete	du/dt	Tensione di picco
20 metri	460 V	1,41 $\mu$ sec.	730 V
VLT 6002-6011 525-600 V			
Lunghezza del cavo	Tensione di rete	Tempo di salita	Tensione di picco
35 m	600 V	0,36 $\mu$ sec.	1360 V
VLT 6016-6072 525-600 V			
Lunghezza del cavo	Tensione di rete	Tempo di salita	Tensione di picco
35 m	575 V	0,38 $\mu$ sec.	1430 V
VLT 6100-6275 525-600 V			
Lunghezza del cavo	Tensione di rete	Tempo di salita	Tensione di picco
13 m	600 V	0,80 $\mu$ sec.	1122 V

### ■ Commutazione sull'ingresso

Questo valore dipende dalla tensione di rete. La tabella indica il tempo di attesa fra gli inserimenti.

Tensione di rete	380 V	415 V	460 V
Tempo di attesa	48 s	65 s	89 s

### ■ Rumorosità acustica

Le interferenze acustiche dal convertitore di frequenza provengono da due fonti:

1. Bobine del circuito intermedio CC
2. Ventilatore integrato.

Qui di seguito sono riportati i valori tipici, misurati ad una distanza di 1 m dall'apparecchio a pieno carico, e i valori nominali massimi:

#### VLT 6002-6006 200-240 V, VLT 6002-6011 380-460 V

Apparecchi IP 20: 50 dB(A)  
Apparecchi IP 54: 62 dB(A)

#### VLT 6008-6027 200-240 V, VLT 6016-6122 380-460 V

Apparecchi IP 20: 61 dB(A)  
Apparecchi IP 54: 66 dB(A)

#### VLT 6042-6062 200-240 V

Apparecchi IP 00/20: 70 dB(A)  
Apparecchi IP 54: 65 dB(A)

#### VLT 6152-6352 380-460 V

IP 00/21/NEMA 1/IP 54: 74 dB(A)

#### VLT 6400-6550 380-460 V

Apparecchi IP 00: 71 dB(A)  
Apparecchi IP 20/54: 82 dB(A)

#### VLT 6002-6011 525-600 V

Apparecchi IP 20/NEMA 1: 62 dB

#### VLT 6016-6072 525-600 V

Apparecchi IP 20/NEMA 1: 66 dB

#### VLT 6100-6275 525-600 V

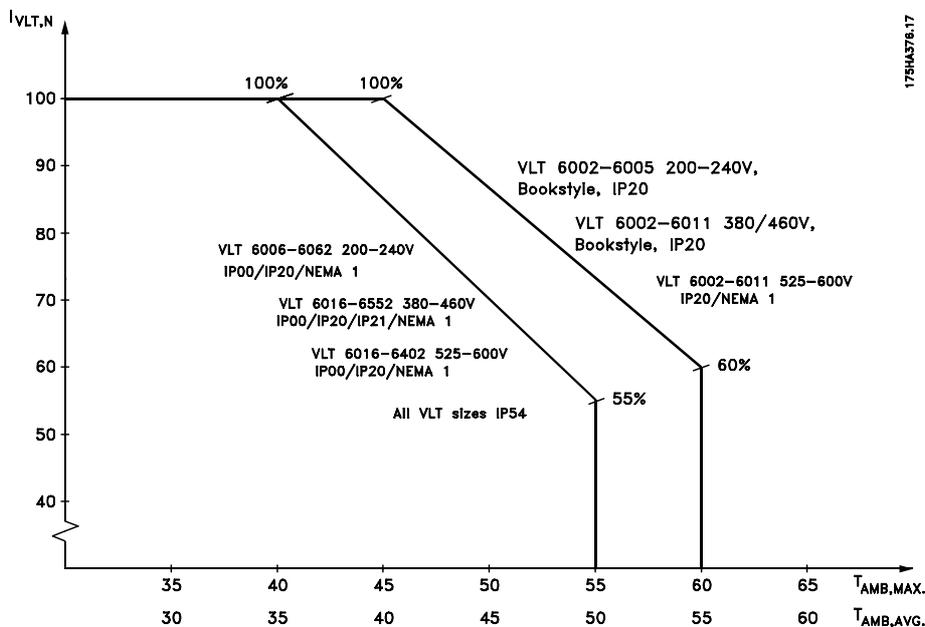
Apparecchi IP 20/NEMA 1: 75 dB

\* Misurati a una distanza di 1 metro dall'apparecchio a pieno carico.

### ■ Declassamento in base alla temperatura ambiente

La temperatura ambiente ( $T_{AMB,MAX}$ ) corrisponde alla massima temperatura ammessa. La temperatura media ( $T_{AMB,AVG}$ ) calcolata nelle 24 ore, deve essere inferiore di almeno 5 °C.

Se il VLT 6000 HVAC funziona a temperature superiori a 45 °C, è necessario procedere a una riduzione della corrente di uscita continua.



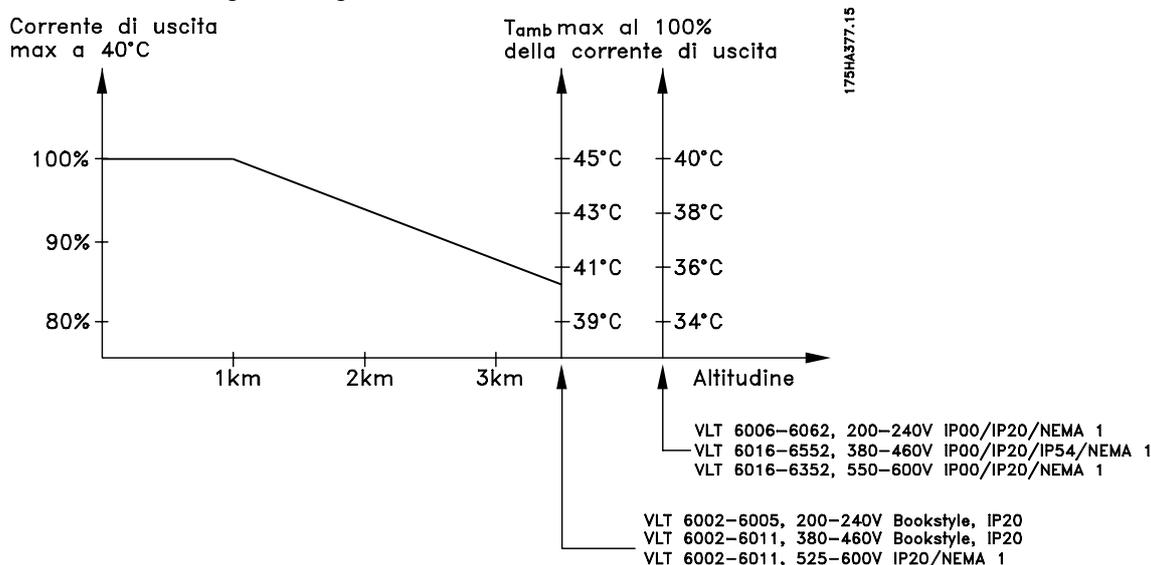
La corrente del VLT 6152-6352, 380-460 V, deve essere ridotta di 1%/°C oltre i 40 °C.

### ■ Riduzione della potenza in relazione alla pressione dell'aria

Al di sotto dei 1000 m di altitudine non è necessario procedere ad alcuna riduzione di potenza.

Sopra i 1000 m la temperatura ambiente ( $T_{AMB}$ ) o la corrente di uscita massima ( $I_{VLT,MAX}$ ) devono essere ridotte in base al grafico seguente:

1. Riduzione della corrente di uscita rispetto all'altitudine, con  $T_{AMB} = \max. 45^{\circ}\text{C}$
2. Riduzione della temperatura max.  $T_{AMB}$  rispetto all'altitudine, al 100% della corrente di uscita.



### ■ Riduzione della potenza in relazione alla pressione dell'aria

Se ad un convertitore di frequenza VLT Serie 6000 HVAC vengono collegati una pompa centrifuga o un ventilatore, non è necessario ridurre la corrente di uscita a bassa velocità dal momento che la caratteristica di carico delle pompe centrifughe e dei ventilatori garantisce automaticamente la riduzione necessaria.

### ■ Declassamento in relazione ad alte frequenze di commutazione

Una frequenza di commutazione superiore (da impostare nel parametro 407 *Frequenza di commutazione*) porta a maggiori perdite nell'elettronica del convertitore di frequenza.

Sulla base della sequenza di impulsi generata nel VLT 6000 HVAC è possibile impostare la frequenza di commutazione da 3,0 a 10,0/14,0 kHz.

### ■ Riduzione della potenza in relazione all'installazione di cavi motore lunghi o di cavi con sezione trasversale maggiore

Il VLT Serie 6000 HVAC è stato collaudato con un cavo non schermato lungo 300 m e con un cavo schermato lungo 150 m.

Il VLT Serie 6000 HVAC è stato progettato per funzionare con un cavo motore con sezione nominale. Se si deve utilizzare un cavo con sezione maggiore, si consiglia di ridurre la corrente di uscita del 5% per ogni taglia in più della sezione trasversale del cavo. (Una sezione trasversale maggiore del cavo comporta una maggiore capacità per la terra e quindi una maggiore corrente di dispersione a terra).

Il convertitore di frequenza riduce automaticamente la corrente di uscita nominale  $I_{VLT,N}$ , quando la frequenza di commutazione supera 4,5 kHz.

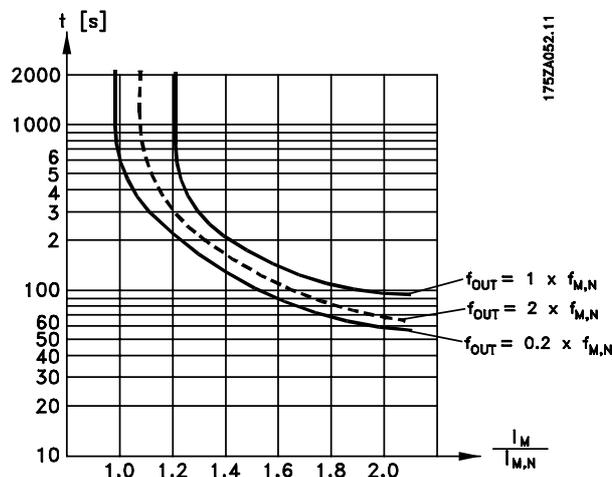
In entrambi i casi, la riduzione è lineare, fino al 60% di  $I_{VLT,N}$ .

La tabella indica le frequenze di commutazione min., max. e l'impostazione di fabbrica per le unità VLT 6000 HVAC.

Frequenza di commutazione [kHz]	Min.	Max.	Fabb.
VLT 6002-6005, 200 V	3.0	10.0	4.5
VLT 6006-6032, 200 V	3.0	14.0	4.5
VLT 6042-6062, 200 V	3.0	4.5	4.5
VLT 6002-6011, 460 V	3.0	10.0	4.5
VLT 6016-6062, 460 V	3.0	14.0	4.5
VLT 6072-6122, 460 V	3.0	4.5	4.5
VLT 6152-6352, 460 V	4.5	4.5	4.5
VLT 6400-6550, 460 V	3.0	4.5	4.5
VLT 6002-6011, 600 V	4.5	7.0	4.5
VLT 6016-6032, 600 V	3.0	14.0	4.5
VLT 6042-6062, 600 V	3.0	10.0	4.5
VLT 6072-6275 600 V	3.0	4.5	4.5

### ■ Protezione termica motore

La temperatura del motore è calcolata in base alla corrente del motore, alla frequenza di uscita e al tempo. Vedere parametro 117, *Protezione termica motore*.



### ■ Vibrazioni e urti

Il VLT Serie 6000 HVAC è stato collaudato in base ad una procedura conforme ai seguenti standard:

- IEC 68-2-6: Vibrazioni (sinusoidali) - 1970
- IEC 68-2-34: Prescrizioni generali relative a vibrazioni persistenti su frequenze a banda larga
- IEC 68-2-35: Alta riproducibilità di vibrazioni persistenti su frequenze a banda larga
- IEC 68-2-36: Media riproducibilità di vibrazioni persistenti su frequenze a banda larga

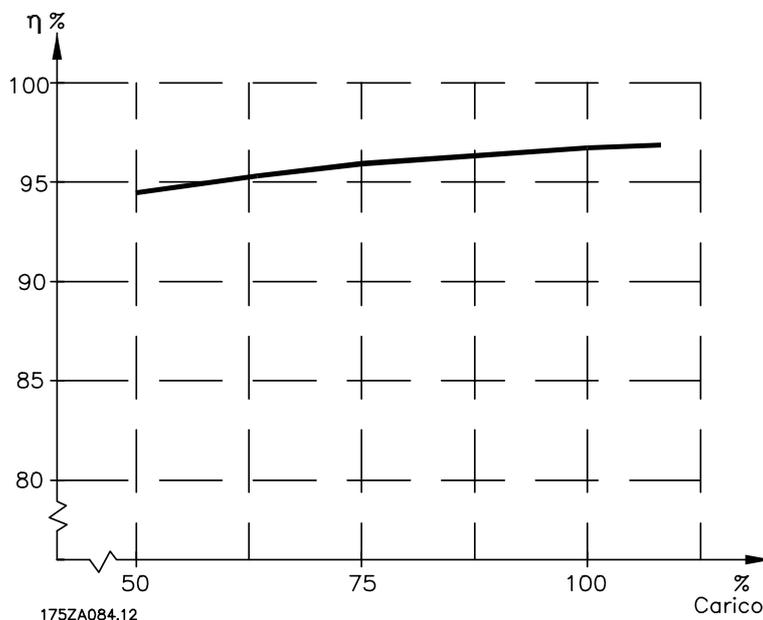
Il VLT Serie 6000 HVAC è conforme ai requisiti vigenti se è installato a muro o sul pavimento di stabilimenti di produzione, nonché su pannelli fissati al muro o al pavimento.

### ■ Umidità dell'aria

Il VLT Serie 6000 HVAC è stato progettato in conformità agli standard CEI 68-2-3, EN 50178 punto 9.4.2.2/DIN 40040, classe E, a 40°C. Per ulteriori informazioni relative alle specifiche, vedere la sezione *Dati tecnici generali*.

### ■ Prestazioni

La riduzione del consumo energetico è molto importante per ottimizzare le prestazioni di un sistema. Le prestazioni di ogni singolo elemento del sistema dovrebbe essere le più elevate possibili.



#### Prestazioni del VLT Serie 6000 HVAC ( $\eta_{VLT}$ )

Il carico applicato sul convertitore di frequenza ha poca influenza sulle prestazioni. In generale, le prestazioni del motore  $F_{M,N}$  sono le stesse sia quando il motore fornisce il 100% della coppia nominale dell'albero, che quando essa è pari a soltanto il 75%, come in caso di cariche parziali.

Le prestazioni degradano lievemente impostando la frequenza di commutazione a un valore superiore a 4 kHz (parametro 407 *Frequenza di commutazione*).

Le prestazioni degradano leggermente anche se la tensione di rete è 460 V o se la lunghezza del cavo motore è superiore a 30 m.

#### Prestazioni del motore ( $\eta_{MOTOR}$ )

Le prestazioni di un motore collegato al convertitore di frequenza dipendono dalla forma sinusoidale della corrente. In generale le prestazioni sono buone esattamente come il funzionamento di rete. Le prestazioni del motore dipendono dal tipo di motore.

In un campo pari al 75-100% della coppia nominale, le prestazioni del motore sono praticamente costanti, sia con il motore controllato da un convertitore di frequenza, sia collegato direttamente alla rete. Utilizzando motori di piccole dimensioni, l'influenza della caratteristica U/f sulle prestazioni risulta marginale, mentre utilizzando motori da 11 kW o superiori, i vantaggi sono notevoli. In generale, la frequenza di commutazione non influisce sulle prestazioni dei motori di piccole dimensioni. Con motori di potenza superiore a 11 kW le prestazioni sono più elevate (1-2%). Ciò è dovuto alla corrente sinusoidale del motore che è quasi perfetta a frequenze di commutazione alte.

#### Prestazioni del sistema ( $\eta_{SYSTEM}$ )

Per calcolare le prestazioni del sistema, è necessario moltiplicare le prestazioni del motore (  $\eta_{MOTORE}$  ) per le prestazioni del VLT Serie 6000 HVAC (  $\eta_{VLT}$  ):

$$\eta_{SYSTEM} = \eta_{VLT} \times \eta_{MOTOR}$$

Non base al grafico sopra riportato, è possibile calcolare le prestazioni del sistema a velocità differenti.

### ■ Interferenze di rete/armoniche

Un convertitore di frequenza assorbe una corrente non sinusoidale dalla rete, destinata ad aumentare la corrente di ingresso  $I_{RMS}$ . Una corrente non sinusoidale può essere trasformata mediante l'analisi di Fourier e suddivisa in correnti ad onde sinusoidali di frequenza differente, quindi con differenti correnti armoniche  $I_N$  aventi una frequenza di base di 50 Hz:

Correnti armoniche	$I_1$	$I_5$	$I_7$
Hz	50 Hz	250 Hz	350 Hz

Le armoniche non contribuiscono direttamente all'assorbimento di corrente, ma aumentano le perdite di calore nell'installazione (trasformatore, cavi). Di conseguenza, negli impianti con una percentuale piuttosto elevata di carico di raddrizzamento, è importante mantenere le correnti armoniche ad un livello basso per evitare il sovraccarico del trasformatore e temperature elevate nei cavi.

Confronto tra correnti armoniche e corrente di ingresso RMS:

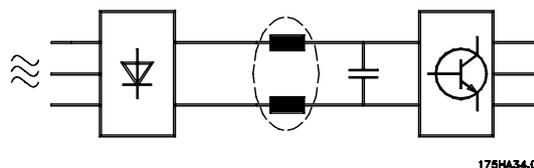
	Corrente di ingresso
$I_{RMS}$	1.0
$I_1$	0.9
$I_5$	0.4
$I_7$	0.3
$I_{11-49}$	<0,1

Per garantire correnti armoniche basse, il VLT 6000 HVAC viene fornito con bobine del circuito intermedio. Ciò riduce di norma la corrente di ingresso  $I_{RMS}$  del 40%, e fino al 40-45% di  $ThiD$ .

In alcuni casi è necessario ricorrere a un'ulteriore soppressione (ad esempio, retrofit con convertitori di frequenza). A tale proposito, Danfoss è in grado di offrire due filtri antiarmoniche avanzati, AHF05 e AHF10, che riducono la corrente armonica rispettivamente del 5% e del 10%. Per ulteriori dettagli, vedere il Manuale di funzionamento MG.80.BX.YY. Per il calcolo delle armoniche, la Danfoss mette a disposizione il tool software MCT31.

Alcune delle correnti armoniche potrebbero disturbare la comunicazione di apparecchiature collegate allo stesso trasformatore o provocare risonanze nel collegamento con batterie di rifasamento del fattore di potenza. Il VLT 6000 HVAC è stato progettato in conformità ai seguenti standard:

- IEC 1000-3-2
- IEEE 519-1992
- IEC 22G/WG4
- EN 50178
- VDE 160, 5.3.1.1.2



La distorsione di tensione sulla rete dipende dalle dimensioni delle correnti armoniche moltiplicate per l'impedenza di rete della frequenza in questione. La distorsione di tensione complessiva THD viene calcolata in base alle singole armoniche di tensione mediante la seguente formula:

$$THD\% = \frac{\sqrt{U_5^2 + U_7^2 + \dots + U_N^2}}{U_1} \quad (U_N\% \text{ di } U)$$

### ■ Fattore di potenza

Il fattore di potenza indica la relazione tra  $I_1$  and  $I_{RMS}$ . Il fattore di potenza per il controllo a 3 fasi

$$= \frac{\sqrt{3} \times U \times I_1 \times \cos\varphi_1}{\sqrt{3} \times U \times I_{RMS}}$$

$$Power \ factor = \frac{I_1 \times \cos\varphi_1}{I_{RMS}} = \frac{I_1}{I_{RMS}} \quad \text{since } \cos\varphi = 1$$

Il fattore di potenza indica il carico che il convertitore di frequenza applica sulla rete di alimentazione. Quanto minore è il fattore di potenza, tanto maggiore è la  $I_{RMS}$  per le stesse prestazioni espresse in kW.

Inoltre, un fattore di potenza elevato indica che le varie correnti armoniche sono basse.

$$I_{RMS} = \sqrt{I_1^2 + I_5^2 + I_7^2 + \dots + I_n^2}$$

### Risultati delle prove EMC ( Emissione, Immunità)

I seguenti risultati sono stati ottenuti con un sistema composto da un convertitore di frequenza (con le opzioni eventualmente pertinenti), un cavo di comando schermato, un dispositivo di comando con potenziometro, nonché un motore con relativo cavo motore.

VLT 6002- 6011/ 380- 460V VLT 6002- 6005/ 200- 240V	Emissioni					
	Ambiente	Ambiente industriale		Domestico, commerciale e industrie leggere		
	Standard di base	EN 55011 Classe A1		EN 55011 Classe B		EN 61800- 3
Setup	Cavo motore	Condotta 150 kHz- 30 MHz	Irradiata 30 MHz- 1 GHz	Condotta 150 kHz- 30 MHz	Irradiata 30 MHz- 1 GHz	Condotta/irradiata 150 kHz- 30 MHz
VLT 6000 con filtro RFI opzionale	300 m non schermato/non armato	Si <sup>2)</sup>	No	No	No	Si / No
	50 m schermato/armato intrecciato (Bookstyle 20m )	Si	Si	Si	No	Si / Si
	150m schermato/armato intrecciato	Si	Si	No	No	Si / Si
VLT 6000 con filtro RFI integrato (+ modulo LC)	300 m non schermato/non armato	Si	No	No	No	Si / No
	50 m schermato/armato intrecciato	Si	Si	Si	No	Si / Si
	150m schermato/armato intrecciato	Si	Si	No	No	Si / Si

VLT 6016- 6550/ 380- 460 V VLT 6006- 6062/ 200- 240 V	Emissioni					
	Ambiente	Ambiente industriale		Domestico, commerciale e industrie leggere		
	Standard di base	EN 55011 Classe A1		EN 55011 Classe B		
Setup	Cavo motore	Condotta 150 kHz- 30 MHz	Irradiata 30 MHz- 1 GHz	Condotta 150 kHz- 30 MHz	Irradiata 30 MHz- 1 GHz	
VLT 6000 senza filtro RFI opzionale <sup>4)</sup>	300 m non schermato/non armato	No	No	No	No	
	150 m schermato/armato intrecciato	No	Si	No	No	
VLT 6000 con modulo RFI	300 m non schermato/ non armato	Si <sup>1,2)</sup>	No	No	No	
	50 m schermato/armato intrecciato	Si	Si	Si <sup>1, 3)</sup>	No	
	150 m schermato/armato intrecciato	Si	Si	No	No	

1) Non vale per i VLT 6400 - 6550.

2) Dipende dalle condizioni di installazione

3) VLT 6042- 6062, 200- 240 V e VLT 6152-6272 con filtro esterno

4) VLT 6152-6352, 380-460 V, soddisfano la classe A2 con 50 m di cavo schermato senza filtro RFI (codice R0).

Per ridurre al minimo il disturbo condotto sull'alimentazione di rete e il disturbo irradiato dal sistema del convertitore di frequenza, i cavi motore devono essere più brevi possibile e le terminazioni schermate devono essere conformi a quanto riportato nella sezione relativa all'installazione elettrica.



VLT® Serie 6000 HVAC

**■ Immunità EMC**

Al fine di documentare l'immunità nei confronti delle interferenze derivanti da fenomeni elettrici, la seguente prova di immunità è stata effettuata su un sistema costituito da un convertitore di frequenza (con eventuali opzioni), un cavo di comando schermato, un regolatore di tensione con potenziometro, un cavo motore e un motore.

Le prove sono state eseguite in conformità ai seguenti standard di base:

**EN 61000-4-2 (IEC 1000-4-2): Scariche elettrostatiche (ESD)**

Simulazione di scariche elettrostatiche provocate da esseri umani.

**EN 61000-4-3 (IEC 1000-4-3): Radiazione di un campo elettromagnetico in entrata, a modulazione di ampiezza**

Simulazione degli effetti di apparecchiature radar e radio, nonché di apparecchiature di comunicazione mobili.

**EN 61000-4-4 (IEC 1000-4-4): Oscillazioni transitorie da scoppio**

Simulazione di interferenze provocate dall'accoppiamento con un contattore, relè o dispositivi simili.

**EN 61000-4-5 (IEC 1000-4-5): Oscillazioni transitorie da sbalzi di corrente**

Simulazione di oscillazioni transitorie causate, ad esempio, da fulmini che cadono vicino alle installazioni.

**ENV 50204: Campo elettromagnetico in entrata, a modulazione di impulsi**

Simulazione dell'impatto di telefoni GSM.

**ENV 61000-4-6: Alta frequenza via cavo**

Simulazione dell'effetto di apparecchiature radio collegate a cavi di alimentazione.

**VDE 0160 class W2 test pulse: Oscillazioni transitorie di rete**

Simulazione di oscillazioni transitorie di energia elevata provocate dalla rottura dei fusibili, dell'accoppiamento con batterie con compensazione del fattore di potenza, ecc.

**■ Immunità, segue**

VLT 6002-6550 380-460 V, VLT 6002-6027 200-240 V

Standard di base	Scoppio IEC 1000-4-4	Sbalzi di tensione IEC 1000-4-5		Campo				
				ESD 1000-4-2	elettroma- gnetico emesso IEC 1000-4-3	Distorsione di rete VDE 0160	Tensione HF via cavo ENV 50141	Interferenza radio campi elettr. ENV 50140
Criterio di accettazione	B	B	B	B	A	A	A	A
Connessione porta	CM	DM	CM	-	-	CM	CM	
Linea	OK	OK	-	-	-	OK	OK	-
Motore	OK	-	-	-	-	-	OK	-
Linee di controllo	OK	-	OK	-	-	-	OK	-
Opzione PROFIBUS	OK	-	OK	-	-	-	OK	-
Interf. di segn. <3 m	OK	-	-	-	-	-	-	-
Protezione	-	-	-	OK	OK	-	-	OK
Condivisione carico	OK	-	-	-	-	-	OK	-
Bus standard	OK	-	OK	-	-	-	OK	-
<b>Specifiche di base</b>				-	-	-		-
Linea	4 kV/5kHz/DCN	2 kV/2Ω	4 kV/12Ω	-	-	2,3 x U <sub>N</sub> <sup>2)</sup>	10 V <sub>RMS</sub>	-
Motore	4 kV/5kHz/CCC	-	-	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-
Linee di controllo	2 kV/5kHz/CCC	-	2 kV/2Ω <sup>1)</sup>	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-
Opzione PROFIBUS	2 kV/5kHz/CCC	-	2 kV/2Ω <sup>1)</sup>	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-
Interf. di segn. <3 m	1 kV/5kHz/CCC	-	-	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-
Protezione	-	-	-	8 kV AD 6 kV CD	10 V/m	-	-	-
Condivisione carico	4 kV/5kHz/CCC	-	-	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-
Bus standard	2 kV/5kHz/CCC	-	4 kV/2 <sup>1)</sup>	-	-	-	10 V <sub>RMS</sub>	-

DM: Differential mode (modo differenziale)

CM: Common mode (modo comune)

CCC: Capacitive Clamp Coupling (accoppiamento condensatore)

DCN: Direct Coupling Network (rete accoppiamento diretto)

1 ) Iniezione sulla schermatura cavo

 2 ) 2.3 x U<sub>N</sub>: impulsi di prova max 380 V<sub>AC</sub>: Classe 2/1250 V<sub>PEAK</sub>, 415 V<sub>AC</sub>: Classe 1/1350 V<sub>PEAK</sub>

## ■ Definizioni

Le definizioni sono in ordine alfabetico.

### Adattamento automatico motore, AMA:

Algoritmo di adattamento automatico del motore, che determina i parametri elettrici relativi al motore collegato quando questo non è in funzione.

### Allarme:

Uno stato che si verifica in diverse situazioni, ad esempio se il convertitore di frequenza VLT è soggetto a un surriscaldamento. È possibile eliminare un allarme premendo il tasto Reset; in alcuni casi, l'allarme viene eliminato automaticamente.

### Allarme bloccato:

Uno stato che si verifica in diverse situazioni, ad esempio se il convertitore di frequenza VLT è soggetto a un surriscaldamento. È possibile eliminare un allarme bloccato scollegando la rete e riavviando il convertitore di frequenza VLT.

### AWG:

Acronimo di American Wire Gauge, l'unità di misura statunitense per la sezione trasversale dei cavi.

### Caratteristiche del VT:

Caratteristiche variabili della coppia, utilizzate per pompe e ventilatori.

### Comando di controllo:

È possibile avviare e arrestare il motore collegato mediante il quadro di comando e gli ingressi digitali.

Groupo 1	Ripristino, Stop a ruota libera, Ripristino e stop a ruota libera, Frenata CC, Stop e il tasto [OFF/STOP].
Groupo 2	Avviamento, Avviamento impulsi, Inversione, Avviamento inversione, Marcia jog e Uscita congelata

Le funzioni nel Gruppo 1 sono definite comandi Disattivazione avviamento. La differenza tra i due gruppi consiste nel fatto che nel gruppo 1 è necessario cancellare tutti i segnali di arresto per avviare il motore. È quindi possibile avviare il motore mediante un segnale di avviamento nel gruppo 2. Se viene fornito un comando di arresto come comando del gruppo 1, sul display viene visualizzato STOP. Se non viene fornito un comando di arresto come comando del gruppo 2, sul display viene visualizzato STAND BY.

### Comando Disattivazione avviamento:

Un comando di arresto appartenente al gruppo 1 dei comandi di controllo - vedere il gruppo.

### Comando Stop:

Vedere i comandi di Controllo.

### f<sub>JOG</sub>

La frequenza di uscita trasmessa dal convertitore di frequenza VLT al motore quando la funzione Jog viene attivata mediante i morsetti digitali o la comunicazione seriale.

### f<sub>M</sub>

La frequenza di uscita trasmessa dal convertitore di frequenza VLT al motore.

### f<sub>M,N</sub>

La frequenza nominale del motore (dati di targa).

### f<sub>MAX</sub>

La frequenza di uscita massima trasmessa al motore.

### f<sub>MIN</sub>

La frequenza di uscita minima trasmessa al motore.

### Ingressi analogici:

Consentono di controllare diverse funzioni del convertitore di frequenza VLT. Ci sono due tipi di ingressi analogici:  
Ingresso corrente, 0-20 mA  
Ingresso tensione, 0-10 V DC.

### I<sub>M,N</sub>

The rated motor current (nameplate data).

### Ingressi digitali:

Consentono di controllare diverse funzioni del convertitore di frequenza VLT.

### Inizializzazione:

Se viene eseguita l'inizializzazione (vedere il parametro 620 Modo di funzionamento), il convertitore di frequenza VLT ripristina le impostazioni di fabbrica.

### I<sub>M</sub>

La corrente trasmessa al motore.

### I<sub>M,N</sub>

La corrente nominale del motore (dati di targa).

### I<sub>VLT,MAX</sub>

La corrente di uscita massima.

### I<sub>VLT,N</sub>

La corrente di uscita nominale fornita dal convertitore di frequenza VLT.

### LCP:

Il tastierino di controllo, che fornisce un'interfaccia completa per il controllo e la programmazione del VLT Serie 6000 HVAC. Il quadro di comando è estraibile e, in alternativa, può essere installato fino a 3 m di distanza dal convertitore di frequenza VLT, ad esempio su un pannello frontale, mediante un kit di installazione opzionale.

### LSB:

Acronimo di Least Significant Bit, bit meno significativo. Utilizzato nella comunicazione seriale.

### MCM:

Acronimo di Mille Circular Mil, unità di misura statunitense per la sezione trasversale dei cavi.

### MSB:

Acronimo di Most Significant Bit, bit più significativo. Utilizzato nella comunicazione seriale.

### $n_{M,N}$

La velocità nominale del motore (dati di targa).

### $\eta_{VLT}$

Le prestazioni del convertitore di frequenza VLT vengono definite come il rapporto tra la potenza di uscita e quella di entrata.

### Parametri on-line/off-line:

I parametri on-line vengono attivati immediatamente dopo la modifica del valore dati. I parametri off-line vengono attivati inviando OK sul quadro di comando.

### PID:

Sono disponibili quattro uscite digitali, due delle quali attivano un relè. Le uscite forniscono un segnale a 24 V CC (max 40 mA).

### Programmazioni:

Sono disponibili quattro Programmazioni in cui è possibile salvare le impostazioni dei parametri. È possibile passare da una delle quattro Programmazioni all'altra e modificare una Programmazione mentre un'altra è attiva..

### PID:

Il regolatore PID mantiene la velocità desiderata (pressione, temperatura, ecc.) regolando la frequenza di uscita in base alle variazioni di carico.

### $P_{M,N}$

La potenza nominale emessa dal motore (dati di targa).

### Rif. analogico

Un segnale trasmesso all'ingresso 53, 54 o 60, tensione o corrente.

### Rif. preimpostato

Un riferimento definito in modo permanente, che può essere impostato tra -100% e + 100% dell'intervallo di riferimento. Sono disponibili quattro riferimenti preimpostati, selezionabili mediante i morsetti digitali.

### $Rif_{MAX}$

Il valore massimo consentito per il segnale di riferimento. Impostato nel parametro 205 *Riferimento massimo, Ref<sub>MAX</sub>*.

### $Rif_{MIN}$

Trip locked Il valore minimo consentito per il segnale di riferimento. Impostato nel parametro 204 *Riferimento minimo, Ref<sub>MIN</sub>*.

### Termistore:

Un resistore la cui resistenza varia secondo la temperatura, posizionato dove è necessario controllare la temperatura (VLT o motore).

### Uscite analogiche:

Sono disponibili due uscite analogiche, che forniscono un segnale di 0-20 mA, 4-20 mA o un segnale digitale.

### Uscite digitali:

Sono disponibili quattro uscite digitali, due delle quali attivano un relè. Le uscite forniscono un segnale a 24 V CC (max 40mA).

### $U_M$

La tensione trasmessa al motore.

### $U_{M,N}$

La tensione nominale del motore (dati di targa).

### $U_{VLT, MAX}$

La tensione di uscita massima.

### Caratteristiche del VT:

Caratteristiche di coppia variabili, per pompe e ventilatori.

**■ Prospetto dei parametri e impostazioni di fabbrica**

N. #	Descrizione parametro	Impostazione di fabbrica	Campo	Modifiche durante il funzionamento	4 Program- mazioni	Indice di conversione	Tipo di dati
001	Lingua	Inglese		Sì	No	0	5
002	Programmazione attiva	Programmazione 1		Sì	No	0	5
003	Copia programmazioni	Nessuna copia		No	No	0	5
004	Copia LCP	Nessuna copia		No	No	0	5
005	Visual. definita dall'utente, val. max	100.00	0-999.999,99	Sì	Sì	-2	4
006	Visual. definita dall'utente, unità	No unità		Sì	Sì	0	5
007	Display grande	Frequenza, Hz		Sì	Sì	0	5
008	Riga 1,1 del display	Reference. Unit		Sì	Sì	0	5
009	Riga 1,2 del display	Corrente motore, A		Sì	Sì	0	5
010	Riga 1,3 del display	Potenza, kW		Sì	Sì	0	5
011	Unità di riferimento locale	Hz		Sì	Sì	0	5
012	Avviamento manuale sull'LCP	Abilitato		Sì	Sì	0	5
013	STOP sull'LCP	Abilitato		Sì	Sì	0	5
014	Avviamento automatico sull'LCP	Abilitato		Sì	Sì	0	5
015	Ripristino sull'LCP	Abilitato		Sì	Sì	0	5
016	Blocco per modifica dati	Non bloccato		Sì	Sì	0	5
017	Stato di funzionamento all'accensione, controllo locale	Riavviamento automatico		Sì	Sì	0	5

N. #	Descrizione parametro	Impostazione di fabbrica	Campo	Modifiche durante il funzionamento	4 Pro- gram- mazioni	Indice di conversione	Tipo di dati
100	<b>Configurazione</b>	Anello aperto		No	Sì	0	5
101	<b>Caratteristiche di coppia</b>	Ottim. autom. dell'energia		No	Sì	0	5
102	<b>Potenza motore <math>P_{M,N}</math></b>	Dipende dall'unità	0.25-500 kW	No	Sì	1	6
103	<b>Tensione motore, <math>U_{M,N}</math></b>	Dipende dall'unità	200-575 V	No	Sì	0	6
104	<b>Frequenza motore, <math>f_{M,N}</math></b>	50 Hz	24-1000 Hz	No	Sì	0	6
105	<b>Corrente motore, <math>I_{M,N}</math></b>	Dipende dall'unità	0,01- $I_{VLT,MAX}$	No	Sì	-2	7
106	<b>Velocità nominale motore, <math>n_{M,N}</math></b>	Dipende dal par.102 Potenza motore	100-60000 giri/m.	No	Sì	0	6
107	<b>Adattamento automatico motore, AMA</b>	Ottimizzazione disabilitata		No	No	0	5
108	<b>Tens. all'avviam. di motori paralleli</b>	Dipende dal par. 103	0,0 - par. 103	Sì	Sì	-1	6
109	<b>Smorzamento della risonanza</b>	100 %	0 - 500 %	Sì	Sì	0	6
110	<b>Alta coppia di avviamento</b>	OFF	0,0 - 0,5 sec.	Sì	Sì	-1	5
111	<b>Ritardo all'avviamento</b>	0,0 sec.	0,0 - 120,0 sec.	Sì	Sì	-1	6
112	<b>Preriscaldamento motore</b>	Disabilitato		Sì	Sì	0	5
113	<b>Preriscaldamento mot. corrente CC</b>	50 %	0 - 100 %	Sì	Sì	0	6
114	<b>Corrente di frenata CC</b>	50 %	0 - 100 %	Sì	Sì	0	6
115	<b>Tempo di frenata CC</b>	OFF	0,0 - 60,0 sec.	Sì	Sì	-1	6
116	<b>Freq. di inserimento freno CC</b>	OFF	0,0-par. 202	Sì	Sì	-1	6
117	<b>Protezione termica motore</b>	ETR scatto 1		Sì	Sì	0	5
118	<b>Fattore di potenza motore</b>	0.75	0.50 - 0.99	No	Sì	-2	6

N. #	Descrizione parametro	Impostazione di fabbrica	Campo	4 Pro-gram-		Indice di conversione	Tipo di dati
				Modifiche durante il funzionamento	mazioni		
200	Frequenza di uscita, campo	0 - 120 Hz	0 - 1000 Hz	No	Sì	0	5
201	Freq. di uscita, limite basso, f <sub>MIN</sub>	0.0 Hz	0.0 - f <sub>MAX</sub>	Sì	Sì	-1	6
202	Freq. di uscita, limite alto, f <sub>MAX</sub>	50 Hz	f <sub>MIN</sub> - par. 200	Sì	Sì	-1	6
203	Posizione riferimento	Riferim. legato a Man/Aut		Sì	Sì	0	5
204	Riferimento minimo, Ref <sub>MIN</sub>	0.000	0.000-par. 100	Sì	Sì	-3	4
205	Riferimento massimo, Ref <sub>MAX</sub>	50.000	par. 100-999.999,999	Sì	Sì	-3	4
206	Tempo rampa di accelerazione	Dipende dall'unità	1 - 3600	Sì	Sì	0	7
207	Tempo rampa di decelerazione	Dipende dall'unità	1 - 3600	Sì	Sì	0	7
208	Rampa di acc. e dec. automatica	Attivato		Sì	Sì	0	5
209	Frequenza jog	10.0 Hz	0.0 - par. 100	Sì	Sì	-1	6
210	Tipo di riferimento	Somma		Sì	Sì	0	5
211	Riferimento preimpostato 1	0.00 %	-100.00 - 100.00 %	Sì	Sì	-2	3
212	Riferimento preimpostato 2	0.00 %	-100.00 - 100.00 %	Sì	Sì	-2	3
213	Riferimento preimpostato 3	0.00 %	-100.00 - 100.00 %	Sì	Sì	-2	3
214	Riferimento preimpostato 4	0.00 %	-100.00 - 100.00 %	Sì	Sì	-2	3
215	Limite di corrente, I <sub>LIM</sub>	1.0 x I <sub>VLT,N[A]</sub>	0,1-1,1 x I <sub>VLT,N[A]</sub>	Sì	Sì	-1	6
216	Amp. di banda della freq. di salto	0 Hz	0 - 100 Hz	Sì	Sì	0	6
217	Salto frequenza 1	120 Hz	0.0 - par.200	Sì	Sì	-1	6
218	Salto frequenza 2	120 Hz	0.0 - par.200	Sì	Sì	-1	6
219	Salto frequenza 3	120 Hz	0.0 - par.200	Sì	Sì	-1	6
220	Salto frequenza 4	120 Hz	0.0 - par.200	Sì	Sì	-1	6
221	Segnale: Corrente bassa, I <sub>LOW</sub>	0.0 A	0.0 - par.222	Sì	Sì	-1	6
222	Segnale: Corrente alta, I <sub>HIGH</sub>	I <sub>VLT,MAX</sub>	Par.221 - I <sub>VLT,MAX</sub>	Sì	Sì	-1	6
223	Segnale: Frequenza bassa, f <sub>LOW</sub>	0.0 Hz	0.0 - par.224	Sì	Sì	-1	6
224	Segnale: Frequenza alta, f <sub>HIGH</sub>	120.0 Hz	Par.223 - par.200/202	Sì	Sì	-1	6
225	Segnale: Riferimento basso, Ref <sub>LOW</sub>	-999,999.999	-999,999.999 - par.226	Sì	Sì	-3	4
226	Segnale: Riferimento alto, Ref <sub>HIGH</sub>	999,999.999	Par.225 - 999,999.999	Sì	Sì	-3	4
227	Segnale: Retroazione bassa,FB <sub>LOW</sub>	-999,999.999	-999,999.999 - par.228	Sì	Sì	-3	4
228	Segnale: Retroazione alta,FB <sub>HIGH</sub>	999,999.999	Par. 227 - 999,999.999	Sì	Sì	-3	4

Cambia durante il funzionamento:

"Sì" indica che è possibile modificare il parametro mentre il convertitore di frequenza VLT è in funzione. "No" indica che è necessario arrestare il convertitore di frequenza VLT prima di apportare una modifica.

4 Programmazioni:  
"Sì" indica che è possibile programmare il parametro individualmente in ciascuna delle quattro programmazioni, vale a dire che lo stesso parametro può avere quattro differenti valori dati. "No" indica che il valore dei dati sarà lo stesso in tutte le quattro programmazioni.

Indice di conversione:

Questo numero fa riferimento alla cifra di conversione da usare in caso di scrittura o lettura su o da un convertitore di frequenza VLT mediante la comunicazione seriale.

Indice di conversione	Fattore di conversione
74	0.1
2	100
1	10
0	1
-1	0.1
-2	0.01
-3	0.001
-4	0.0001

---

**Tipo di dati:**

Il tipo di dati mostra il tipo e la lunghezza del telegramma.

Tipo di dati:	Descrizione
3	Numero intero 16
4	Numero intero 32
5	Senza segno 8
6	Senza segno 16
7	Senza segno 32
9	Stringa di testo

N. #	Descrizione parametro	Impostazione di fabbrica	Campo	Modi- fiche du- 4 Program- rante mazioni Indice di Tipo di il funzionamento conversione dati			
300	<b>Morsetto 16, ingresso digitale</b>	Ripristino		Sì	Sì	0	5
301	<b>Morsetto 17, ingresso digitale</b>	Uscita congelata		Sì	Sì	0	5
302	<b>Morsetto 18, ingresso digitale</b>	Avviamento		Sì	Sì	0	5
303	<b>Morsetto 19, ingresso digitale</b>	Inversione		Sì	Sì	0	5
304	<b>Morsetto 27, ingresso digitale</b>	Arresto a ruota libera, inverso		Sì	Sì	0	5
305	<b>Morsetto 29, ingresso digitale</b>	Marcia jog		Sì	Sì	0	5
306	<b>Morsetto 32, ingresso digitale</b>	Non operativo		Sì	Sì	0	5
307	<b>Morsetto 33, ingresso digitale</b>	Non operativo		Sì	Sì	0	5
308	<b>Morsetto 53, tensione ingresso analogico</b>	Riferimento		Sì	Sì	0	5
309	<b>Morsetto 53, conv. in scala min.</b>	0,0 V	0,0 - 10,0 V	Sì	Sì	-1	5
310	<b>Morsetto 53, conv. in scala max.</b>	10,0 V	0,0 - 10,0 V	Sì	Sì	-1	5
311	<b>Morsetto 54, tensione ingresso analogico</b>	Non operativo		Sì	Sì	0	5
312	<b>Morsetto 54, conv. in scala min.</b>	0,0 V	0,0 - 10,0 V	Sì	Sì	-1	5
313	<b>Morsetto 54, conv. in scala max.</b>	10,0 V	0,0 - 10,0 V	Sì	Sì	-1	5
314	<b>Morsetto 60, corrente ingresso analogico</b>	Riferimento		Sì	Sì	0	5
315	<b>Morsetto 60, conv. in scala min.</b>	4,0 mA	0,0 - 20,0 mA	Sì	Sì	-4	5
316	<b>Morsetto 60, conv. in scala max.</b>	20,0 mA	0,0 - 20,0 mA	Sì	Sì	-4	5
317	<b>Timeout</b>	10 sec.	1 - 99 sec.	Sì	Sì	0	5
318	<b>Funzione dopo il timeout</b>	Off		Sì	Sì	0	5
319	<b>Morsetto 42, uscita</b>	0 - I <sub>MAX</sub> ⇒ 0-20 mA		Sì	Sì	0	5
320	<b>Morsetto 42, uscita, conv. in scala impulsi</b>	5000 Hz	1 - 32000 Hz	Sì	Sì	0	6
321	<b>Morsetto 45, uscita</b>	0 - f <sub>MAX</sub> ⇒ 0-20 mA		Sì	Sì	0	5
322	<b>Morsetto 45, uscita, conv. in scala impulsi</b>	5000 Hz	1 - 32000 Hz	Sì	Sì	0	6
323	<b>Relè 1, funzione uscita</b>	Allarme		Sì	Sì	0	5
324	<b>Relè 01, ritardo attivazione</b>	0,00 sec.	0 - 600 sec.	Sì	Sì	0	6
325	<b>Relè 01, ritardo disattivazione</b>	0,00 sec.	0 - 600 sec.	Sì	Sì	0	6
326	<b>Relè 2, funzione uscita</b>	In funzione		Sì	Sì	0	5
327	<b>Riferimento impulsi, frequenza max</b>	5000 Hz	Dipende dal mors. di ingresso	Sì	Sì	0	6
328	<b>Retroazione impulsi, freq. max.</b>	25000 Hz	0 - 65000 Hz	Sì	Sì	0	6
364	<b>Morsetto 42, controllo bus</b>	0	0.0 - 100 %	Sì	Sì	-1	6
365	<b>Morsetto 45, controllo bus</b>	0	0.0 - 100 %	Sì	Sì	-1	6

**Informazioni su VLT Serie 6000 HVAC**
Modifiche durante il funzionamento:

"Sì" significa che il parametro può essere modificato mentre il convertitore di frequenza è in funzione. "No" significa che il convertitore di frequenza deve essere arrestato prima di effettuare una modifica.

4 Programmazioni:

"Sì" significa che il parametro può essere programmato individualmente in ognuna delle quattro programmazioni, vale a dire che lo stesso parametro può avere quattro differenti valori dato.

"No" significa che il valore dato sarà lo stesso in tutte le quattro programmazioni.

Indice di conversione:

Questo numero fa riferimento alla cifra di conversione da usare in caso di lettura o scrittura per mezzo di un convertitore di frequenza.

Indice di conversione	Fattore di conversione
74	0.1
2	100
1	10
0	1
-1	0.1
-2	0.01
-3	0.001
-4	0.0001

**Tipo di dati:**

Il tipo di dati mostra il tipo e la lunghezza del telegramma.

Tipo di dati	Descrizione
3	Numero intero 16
4	Numero intero 32
5	Senza segno 8
6	Senza segno 16
7	Senza segno 32
9	Stringa di testo

N. PAR #	Descrizione dei parametri	Impostazione di fabbrica	Campo	Modifiche			
				durante il funzionamento	4-Setup	Indice di conversione	Tipo di dati
400	<b>Funzione di ripristino</b>	Ripristino manuale		Si	Si	0	5
401	<b>Tempo riavviamento automatico</b>	10 sec.	0 - 600 sec.	Si	Si	0	6
402	<b>Riaggancio al volo</b>	Disabilitato		Si	Si	-1	5
403	<b>Tempo pausa motore</b>	Off	0 - 300 sec.	Si	Si	0	6
404	<b>Frequenza di pausa</b>	0 Hz	$f_{MIN}$ -Par.405	Si	Si	-1	6
405	<b>Frequenza fine pausa</b>	50 Hz	Par.404 - $f_{MAX}$	Si	Si	-1	6
406	<b>Riferimento pre pausa</b>	100 %	1 - 200 %	Si	Si	0	6
407	<b>Frequenza di commutazione</b>	Dipende dall'unità	3,0 - 14,0 kHz	Si	Si	2	5
408	<b>Metodo per la riduzione delle interferenze</b>	ASFM		Si	Si	0	5
409	<b>Funzione in assenza di carico</b>	Avviso		Si	Si	0	5
410	<b>Funzionamento in caso di guasto di rete</b>	Scatto		Si	Si	0	5
411	<b>Funzionamento in caso di surriscaldamento</b>	Scatto		Si	Si	0	5
412	<b>Sovracorrente ritardo scatto, LIM</b>	60 sec.	0 - 60 sec.	Si	Si	0	5
413	<b>Retroazione minima, FB<sub>MIN</sub></b>	0.000	-999,999.999 - FB <sub>MIN</sub>	Si	Si	-3	4
414	<b>Retroazione massima, FB<sub>MAX</sub></b>	100.000	FB <sub>MIN</sub> -999,999.999	Si	Si	-3	4
415	<b>Unità associate all'anello chiuso</b>	%		Si	Si	-1	5
416	<b>Conversione della retroazione</b>	Lineare		Si	Si	0	5
417	<b>Calcolo della retroazione</b>	Massimo		Si	Si	0	5
418	<b>Riferimento 1</b>	0.000	FB <sub>MIN</sub> - FB <sub>MAX</sub>	Si	Si	-3	4
419	<b>Riferimento 2</b>	0.000	FB <sub>MIN</sub> - FB <sub>MAX</sub>	Si	Si	-3	4
420	<b>Controllo normale/inverso PID</b>	Normale		Si	Si	0	5
421	<b>PID guadagno p.</b>	On		Si	Si	0	5
422	<b>Frequenza di avviamento PID</b>	0 Hz	$F_{MIN}$ - $F_{MAX}$			-1	6
423	<b>Guadagno proporzionale PID</b>	0.01	0.0-10.00	Si	Si	-2	6
424	<b>Tempo di integrazione PID</b>	Off	0,01-9999,00 s.(off)	Si	Si	-2	7
425	<b>Tempo differenziale PID</b>	Off	0,0 (Off) - 10,00 sec.	Si	Si	-2	6
426	<b>Limite di guadagno derivatore PID</b>	5.0	5.0 - 50.0	Si	Si	-1	6
427	<b>Tempo filtro passa-basso PID</b>	0.01	0.01 - 10.00	Si	Si	-2	6
430	<b>Modalità incendio</b>	Disabilitato		Si	Si	0	5
431	<b>Frequenza di riferimento modalità incendio, Hz</b>	50 Hz 60 Hz (US)	Freq. min. (par. 201) a freq. max. (par. 202)	Si	Si	-1	3
432	<b>Ritardo bypass modalità incendio, s</b>	0 s	0 - 600 s	Si	Si	0	3
483	<b>Compensazione dinamica collegamento CC</b>	On		No	No	0	5

N. PAR #	Descrizione dei parametri	Impostazione di		Modifiche			
		fabbrica	Campo	durante il funzionamento	4-Setup	Indice di di conversione	Tipo di dati
500	<b>Protocollo</b>	Protocollo FC		Si	Si	0	5
501	<b>Indirizzo</b>	1	Dipende dal par. 500	Si	No	0	6
502	<b>Baud rate</b>	9600 Baud		Si	No	0	5
503	<b>Evoluzione libera</b>	Logica "or"		Si	Si	0	5
504	<b>Freno CC</b>	Logica "or"		Si	Si	0	5
505	<b>Avviamento</b>	Logica "or"		Si	Si	0	5
506	<b>Senso di rotazione</b>	Logica "or"		Si	Si	0	5
507	<b>Selezione del setup</b>	Logica "or"		Si	Si	0	5
508	<b>Selezione del riferimento preimpostato</b>	Logica "or"		Si	Si	0	5
509	<b>Visualizzazione dati: Riferimento %</b>			No	No	-1	3
510	<b>Visualizzazione dati: Unità di riferimento</b>			No	No	-3	4
511	<b>Visualizzazione dati: Retroazione</b>			No	No	-3	4
512	<b>Visualizzazione dati: Frequenza</b>			No	No	-1	6
513	<b>Visualizzazione definita dall'utente</b>			No	No	-2	7
514	<b>Visualizzazione dati: Corrente</b>			No	No	-2	7
515	<b>Visualizzazione dati: Potenza, kW</b>			No	No	1	7
516	<b>Visualizzazione dati: Potenza, HP</b>			No	No	-2	7
517	<b>Visualizzazione dati: Tensione motore</b>			No	No	-1	6
518	<b>Visualizzazione dati: Tensione bus CC</b>			No	No	0	6
519	<b>Visualizzazione dati: Temp. del motore.</b>			No	No	0	5
520	<b>Visualizzazione dati: Temp. VLT</b>			No	No	0	5
521	<b>Visualizzazione dati: Ingresso digitale</b>			No	No	0	5
522	<b>Visualizzazione dati: Morsetto 53, ingresso analogico</b>			No	No	-1	3
523	<b>Visualizzazione dati: Morsetto 54, ingresso analogico</b>			No	No	-1	3
524	<b>Visualizzazione dati: Morsetto 60, ingresso analogico</b>			No	No	-4	3
525	<b>Visualizzazione dati: Riferimento impulsi</b>			No	No	-1	7
526	<b>Visualizzazione dati: Riferimento esterno %</b>			No	No	-1	3
527	<b>Visualizzazione dati: Parola di stato; hex</b>			No	No	0	6
528	<b>Visualizzazione dati: Temperatura dissipatore</b>			No	No	0	5
529	<b>Visualizzazione dati: Parola di allarme, hex</b>			No	No	0	7
530	<b>Visualizzazione dati: Parola di controllo, hex</b>			No	No	0	6
531	<b>Visualizzazione dati: Parola di avviso, hex</b>			No	No	0	7
532	<b>Visualizzazione dati: Parola di stato estesa, hex</b>			No	No	0	7
533	<b>Riga libera 1</b>			No	No	0	9
534	<b>Riga libera 2</b>			No	No	0	9
535	<b>Bus retroazione 1</b>			No	No	0	3
536	<b>Bus retroazione 2</b>			No	No	0	3
537	<b>Visualizzazione dati: Stato dei relè</b>			No	No	0	5
538	<b>Visualizzazione dati: Parola di avviso 2</b>			No	No	0	7
555	<b>Intervallo tempo bus</b>	1 sec.	1 - 99 sec.	Si	Si	0	5
556	<b>Funzione intervallo tempo bus</b>	OFF		Si	Si	0	5
560	<b>Tempo sblocco esclusi N2</b>	OFF	1 - 65534 sec.	Si	No	0	6
565	<b>Intervallo tempo bus FLN</b>	60 sec.	1 - 65534 sec.	Si	Si	0	6
566	<b>Funzione intervallo tempo bus FLN</b>	OFF		Si	Si	0	5
570	<b>Parità Modbus e framing dei messaggi</b>	Nessuna parità	1 bit di stop	Si	Si	0	5
571	<b>Timeout comunicazioni Modbus</b>	100 ms	10 - 2000 ms	Si	Si	-3	6

N. PAR #	Descrizione dei parametri	Impostazione di fabbrica	Campo	Modifiche			
				durante il funzionamento	4-Setup	Indice di di conversione	Tipo di tipo
600	Dati di funzionamento: Ore di funzionamento			No	No	74	7
601	Dati di funzionamento: Ore di esercizio			No	No	74	7
602	Dati di funzionamento: Contatore kWh			No	No	3	7
603	Dati di funzionamento: N. di inserimenti			No	No	0	6
604	Dati di funzionamento: N. di surriscaldamenti			No	No	0	6
605	Dati di funzionamento: Numero di sovratensioni			No	No	0	6
606	Log dati: Ingresso digitale			No	No	0	5
607	Log dati: Parola di controllo			No	No	0	6
608	Log dati: Parola di stato			No	No	0	6
609	Log dati: Riferimento			No	No	-1	3
610	Log dati: Retroazione			No	No	-3	4
611	Log dati: Frequenza di uscita			No	No	-1	3
612	Log dati: Tensione di uscita			No	No	-1	6
613	Log dati: Corrente di uscita			No	No	-2	3
614	Log dati: Tensione CC			No	No	0	6
615	Log guasti: Codice guasto			No	No	0	5
616	Log guasti: Tempo			No	No	0	7
617	Log guasti: Valore			No	No	0	3
618	Ripristino del contatore kWh	Nessun ripristino		Si	No	0	5
619	Ripristino contatore ore di esercizio	Nessun ripristino		Si	No	0	5
620	Modo di funzionamento	Funzionamento normale		Si	No	0	5
621	Targhetta: Tipo di unità			No	No	0	9
622	Targhetta: Elemento di potenza			No	No	0	9
623	Targhetta: Numero d'ordine del VLT.			No	No	0	9
624	Targhetta: Versione software n.			No	No	0	9
625	Targhetta: N. identificazione LCP			No	No	0	9
626	Targhetta: N. identificazione database			No	No	-2	9
627	Targhetta: N. identificazione elemento di potenza			No	No	0	9
628	Targhetta: Tipo di opzione applicativa			No	No	0	9
629	Targhetta: N. d'ordine opzione applicativa			No	No	0	9
630	Targhetta: Tipo di opzione di comunicazione			No	No	0	9
631	Targhetta: N. d'ordine opzione di comunicazione			No	No	0	9
655	Log guasti: Tempo reale			No	No	-4	7

Modifiche durante il funzionamento:

"Si" significa che il parametro può essere modificato mentre il convertitore di frequenza è in funzione. "No" significa che il convertitore di frequenza deve essere arrestato prima di effettuare una modifica.

4-Setup:

"Si" significa che il parametro può essere programmato individualmente in ognuna delle quattro programmazioni, vale a dire che lo stesso parametro può avere quattro differenti valori dato. "No" significa che il valore dato sarà lo stesso in tutte le quattro programmazioni.

Indice di conversione:

Questo numero fa riferimento alla cifra di conversione da usare in caso di scrittura o lettura su o

da un convertitore di frequenza VLT mediante la comunicazione seriale.

Indice di conversione	Fattore di conversione
74	0.1
2	100
1	10
0	1
-1	0.1
-2	0.01
-3	0.001
-4	0.0001

Tipo di dati:

Il tipo di dati mostra il tipo e la lunghezza del telegramma.

Tipo di dati	Descrizione
3	Numero intero 16
4	Numero intero 32
5	Senza firma 8
6	Senza firma 16
7	Senza firma 32
9	Stringa di testo

**■ Indice**
**A**

Abilitare RTC.....	108
Abilitazione avviamento .....	108
Accelerazione e Decelerazione.....	107
Accelerazione/decelerazione digitale.....	73
Adattamento automatico motore, AMA.....	91
AEO - Ottimizzazione Automatica dell'Energia .....	11
Alimentazione 24 Volt CC esterna .....	25
Alimentazione di rete (L1, L2, L3): .....	23
Ambienti aggressivi .....	152
Ampiezza di banda della frequenza di salto.....	101
Anello chiuso .....	124
Anti inseguimento PID.....	130
Arresto a ruota libera.....	106
Avvertenza alta tensione.....	48
Avvertenza contro l'avviamento involontario .....	5
Avvertenza:.....	6
Avviamento .....	107
Avviamento automatico.....	108
Avviamento automatico su LCP .....	88
Avviamento e inversione.....	107
Avviamento manuale .....	108
Avviamento manuale sull'LCP.....	87
Avviamento/arresto unipolare.....	73
Avvisi e allarmi.....	145
Avviso generale .....	5
Avviso: Riferimento alto .....	103

**B**

Blocco per modifica dati .....	88
Blocco tastiera .....	108

**C**

comunicazione seriale.....	57
Comunicazione seriale .....	133
Corrente bassa,.....	102
Campo della frequenza di uscita.....	96
Caratteristiche di comando: .....	25
Caratteristiche di coppia.....	23, 89
Carico e motore 100-117 .....	89
Cavi.....	48
Cavi conformi ai requisiti EMC.....	56
Cavi motore.....	68
Cavi schermati .....	48
Cavo di equalizzazione .....	57
Collegamento a terra .....	68
Collegamento al motore .....	67
Collegamento al trasmettitore .....	73
Collegamento bus.....	71

Collegamento del bus CC .....	69
Collegamento di rete .....	67
Collegamento in parallelo dei motori .....	67
Commutazione sull'ingresso .....	155
Comunicazione seriale .....	17
Condizioni limite di funzionamento .....	154
Configurazione della Programmazione .....	82
Controllo locale .....	75
Copia con l'LCP .....	83
Copiatura di programmazioni.....	83
Coppia di serraggio.....	66
Corrente di dispersione a terra.....	153
Corrente motore.....	90

**D**

Declassamento in base alla temperatura ambiente.....	156
Declassamento in relazione ad alte frequenze di commutazione .....	157
dimensione delle viti .....	66
Dati di potenza dei VLT (U, V, W):.....	23
Dati parametrici .....	80
Dati tecnici .....	28
Dati tecnici generali .....	23
Definizioni.....	164
Dimensioni meccaniche.....	41
Display .....	74
Documentazione disponibile .....	9

**E**

Esempio applicativo.....	12
Esempio di collegamento,.....	72

**F**

feedback.....	123
Filtro antiarmoniche.....	133
Frenata CC, comando attivo basso.....	106
Frenatura CC.....	93
Frequenza di avviamento PID .....	131
Frequenza di commutazione.....	122
Frequenza di riferimento modalità incendio, Hz.....	132
Frequenza motore.....	90
Funzionamento in caso di guasto di rete.....	122
Funzionamento in caso di surriscaldamento .....	123
Funzione di ripristino.....	119
Funzione in assenza di carico .....	122
Funzioni di applicazione 400-427 .....	119
Funzioni di servizio .....	134
Fusibili.....	39

**G**

Gestione dei riferimenti .....	97
Gestione della retroazione .....	127
Guasto di terra .....	154

**I**

Isolamento galvanico .....	153
Immunità EMC .....	162
Impostazione della visualizzazione definita dall'utente.....	83
Impostazioni di fabbrica .....	166
Indice di conversione: .....	167
Ingressi analogici .....	109
Ingressi digitali .....	105
Ingressi e uscite 300-365 .....	105
Inizializzazione .....	138
Instalación eléctrica - messa a terra di cavi di comando.....	57
Installazione di un'alimentazione 24 Volt CC esterna.....	68
Installazione elettrica conforme ai requisiti EMC .....	52
Installazione elettrica, .....	98
Installazione elettrica, cavi di controllo .....	123
Installazione elettrica, protezioni .....	58
Installazione meccanica.....	45
Interblocco sicurezza .....	107
Inversione .....	107

**L**

La funzione di pausa motore .....	120
Limite di corrente.....	101
Lingua.....	82
Log Dati .....	135
Log guasti: Codice guasto .....	136
Luci spia.....	74, 75
Lunghezze e sezioni dei cavi:.....	25

**M**

Marchio CE .....	16
Marcia jog.....	108
Menu Rapido.....	80
Messa a terra .....	48, 57
Messaggi di stato .....	144
Metodo per la riduzione delle interferenze .....	122
Modalità di incendio .....	15
Modalità incendio.....	108, 132
Modalità incendio inversa.....	108
Modalità visualizzazione .....	76
Modifica dei dati.....	79
Modo di funzionamento .....	137
Modulo d'ordine .....	22
Motorvoltage .....	90

**N**

Nessuna funzione .....	106
------------------------	-----

Non operativo .....	109
Norme di sicurezza .....	5

**P**

Parti esterne .....	26
PELV .....	153
PID per il controllo del processo .....	125
PLC.....	57
PORTANTE F(FOUT) .....	122
Potenza dissipata dal VLT 6000 HVAC .....	52
Potenza motore.....	89
Precisione della visualizzazione su display (parametri 009-012 Visualizzazione su display):Display readout ): .....	26
Prestazioni .....	159
Principio di regolazione .....	10
Programmazione .....	82, 82
Protezione.....	26
Protezione supplementare dal contatto indiretto .....	49
Protezione termica motore.....	68, 94
Protezioni.....	59
Pulse scaling .....	114

**Q**

quadro di comando - LCP.....	74
Quadro di comando locale .....	74

**R**

rete IT .....	49
Riferimento massimo .....	98
Risultati delle prove EMC.....	161
Raffreddamento.....	45
Regolazione a due zone .....	73
Relè 1 .....	116
Relè 1, Ritardo attivazione.....	117
Relè 2 .....	116
Relè di uscita a 230 V.....	69
Retroazione .....	109
Retroazione impulsi .....	108
Riaggancio al volo.....	119
Riduzione della potenza in relazione all'installazione di cavi motore lunghi o di cavi con sezione trasversale maggiore .....	157
Riduzione della potenza in relazione alla pressione dell'aria ...	157
Riduzione della potenza in relazione alla pressione dell'aria ...	157
Riferimenti e limiti .....	96
Riferimento.....	109
Riferimento congelato .....	107
Riferimento impulsi .....	108
Riferimento legato a Hand/Auto .....	98
Riferimento potenziometro .....	73
Riferimento preimpostato.....	107
Riferimento preimpostato .....	101
Ripristino.....	106

Ripristino e arresto a ruota libera, comando attivo basso .....	106	Velocità motore .....	91
Ripristino sull'LCP .....	88	Ventilazione del VLT 6000 HVAC integrato .....	52
Ritardo bypass modalità incendio, s.....	132	Vibrazioni e urti .....	158
Rumorosità acustica .....	156	Visualizzazione ridotta del display .....	87

**S**

senso di rotazione del motore.....	67
Scatto bloccato.....	145
Scheda di comando.....	69
Scheda di comando, alimentazione 24 V CC: .....	24
Scheda di comando, comunicazione seriale RS 485:.....	25
Scheda di comando, ingressi analogici: .....	24
Scheda di comando, ingressi digitali: .....	23
Scheda di comando, uscite digitali / impulsi e analogiche: .....	24
Scheda relè.....	140
Segnale: Frequenza alta .....	103
Selezione del Setup.....	107
Senso di rotazione del motore .....	102
Setpoint.....	129
Software PC.....	17
Sovraccorrente ritardo scatto, I <sub>UM</sub> .....	123
Start + abilitazione.....	73
STOP sull'LCP .....	87
Stringa di codifica per l'ordinazione.....	18
Switch 1-4 .....	71
Switch RFI.....	49

**6**

621-631 Targa dati.....	138
-------------------------	-----

**T**

Trip locked .....	165
Targa dati .....	138
Tasti di comando .....	74
Tempo filtro passa-basso PID.....	131
Tempo rampa di accelerazione.....	98
Tempo rampa di decelerazione.....	99
Tensione di picco sul motore .....	155
Termistore.....	109
Test dell'alta tensione .....	52
Timeout .....	111
Tipo di riferimento .....	100

**U**

Umidità dell'aria .....	158
Unità.....	124
Unità di comando LCP .....	74
Uscita analogica .....	112
Uscita congelata.....	107
Uscite a relè .....	25
Uscite a relè .....	116

**V**