

Índice

1. Como Ler Estas Instruções Operacionais	3
Direitos Autorais, Responsabilidade Limitada e Direitos de Revisão	3
Aprovações	4
Símbolos	4
2. Segurança	5
Advertência Geral	6
Antes de Começar o Serviço de Manutenção	6
Condições especiais	7
Evite dar Partidas acidentais	7
Parada Segura do Conversor de Frequência	8
Rede Elétrica IT	8
3. Introdução	11
String do Código do Tipo	11
4. Instalação mecânica	13
Antes de começar	13
Como instalar	14
5. Instalação elétrica	21
Como fazer a conexão	21
Visão geral da fiação de rede elétrica	24
Como fazer a conexão do motor - preâmbulo	28
Visão geral da fiação do motor	30
Conexão de motor para C1 e C2	32
Como Testar o Motor e o Sentido de Rotação.	34
6. Como operar o conversor de frequência	41
Modos de Funcionamento	41
Como trabalhar com o LCP gráfico (GLCP)	41
Como operar o LCP numérico (NLCP)	47
Dicas e truques	52
7. Como programar o conversor de frequência	55
Como programar	55
Inicialização para as Configurações Padrão	82
Opções de Parâmetro	83
Configurações padrão	83
0-** Operação/Display	85
1-** Carga/Motor	87

2-** Freios	88
3-** Referência / Rampas	89
4-** Limites/Advertêncs	90
5-** Entrad/Saíd Digital	91
6-** Entrad/Saíd Analóg	93
8-** Com. e Opcionais	95
9-** Profibus	97
10-**Fieldbus CAN	98
13-** Smart Logic	99
14-** Funções Especiais	100
15-** Informação do VLT	101
16-** Leituras de Dados	103
18-** Leitura de Dados 2	105
20-** Malha Fechada do Drive	106
21-** Ext. Malha Fechada	107
22-** Funções de Aplicação	109
23-** Funções Baseadas no Tempo	111
25-** Controlador em Cascata	112
26-** E/S Analógica do Opcional MCB 109	114
29-** Funções de Aplicação Hidráulica	115
31-** Opcionais de Bypass	116
8. Solução de Problemas	117
Lista de Alarmes/Advertências	119
9. Especificações	125
Especificações Gerais	125
Alimentação de Rede Elétrica de 3 x 200 - 240 VCA	125
Alimentação de Rede Elétrica 3 x 380 - 480 VCA	129
Condições Especiais	139
Finalidade do derating	139
Adaptações automáticas para garantir o desempenho	142
Índice	143

1. Como Ler Estas Instruções Operacionais

1

1.1.1. Direitos Autorais, Responsabilidade Limitada e Direitos de Revisão

Esta publicação contém informações proprietárias da Danfoss A/S. Ao aceitar e utilizar este manual, o usuário concorda em usar as informações nele contidas exclusivamente para a operação do equipamento da Danfoss A/S ou de equipamento de outros fornecedores, desde que tais equipamentos sejam destinados a comunicar-se com equipamentos da Danfoss através de conexão de comunicação serial. Esta publicação está protegida pelas leis de Direitos Autorais da Dinamarca e da maioria de outros países.

A Danfoss A/S não garante que um programa de software desenvolvido de acordo com as orientações fornecidas neste manual funcionará adequadamente em todo ambiente físico, em todo hardware ou software.

Embora a Danfoss A/S tenha testado e revisto a documentação deste manual, a Danfoss A/S não fornece nenhuma garantia ou declaração, expressa ou implícita, com relação a esta documentação, inclusive a sua qualidade, função ou a sua conveniência para um propósito específico.

Em nenhuma hipótese, a Danfoss A/S deverá ser responsabilizada por danos diretos, indiretos, especiais ou conseqüentes que decorram do uso ou da inaptidão de usar as informações contidas neste manual, inclusive se for advertida sobre a possibilidade de tais danos. Em particular, a Danfoss A/S não é responsável por quaisquer custos, inclusive, mas não limitados àqueles decorrentes de resultados de perda de lucros ou renda, perda ou dano de equipamentos, perda de programas de computador, perda de dados e os custos para recuperação destes ou quaisquer reclamações oriundas de terceiros.

A Danfoss A/S reserva-se o direito de revisar esta publicação sempre que necessário e implementar alterações do seu conteúdo, sem aviso prévio ou qualquer obrigação de notificar usuários antigos ou atuais dessas revisões ou alterações.

Estas Instruções Operacionais fornecerão todos os aspectos do Drive do VLT AQUA.

Literatura disponível para o Drive do VLT AQUA

- As Instruções Operacionais MG.20.MX.YY fornecem as informações necessárias para colocar o drive em funcionamento.
- O Guia de Design MG.20.NX.YY, engloba informações técnicas sobre o projeto do drive e as aplicações do cliente.
- O Guia de Programação MG.20.OX.YY, fornece as informações sobre como programar e inclui descrições completas dos parâmetros.

X = Número da revisão

YY = Código do idioma

A literatura técnica dos Drives da Danfoss também está disponível on-line no endereço www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Documentations/Technical+Documentation.

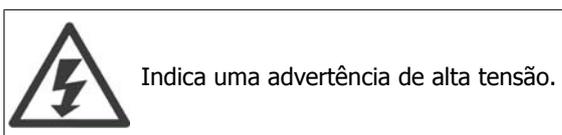
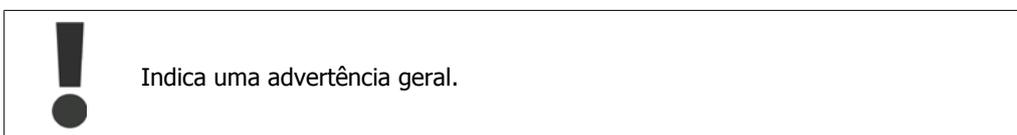
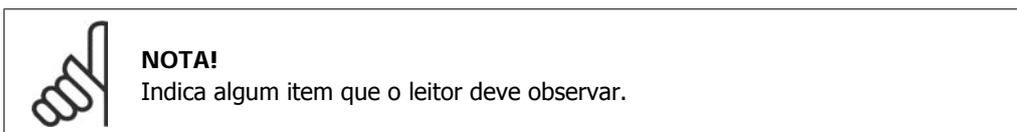
1

1.1.2. Aprovações



1.1.3. Símbolos

Símbolos usados nestas Instruções Operacionais.



2. Segurança

2

2.1.1. Observação sobre Segurança



A tensão do conversor de frequência é perigosa sempre que o conversor estiver conectado à rede elétrica. A instalação incorreta do motor, conversor de frequência ou do fieldbus pode causar danos ao equipamento, ferimentos graves ou mesmo a morte nas pessoas. Conseqüentemente, as instruções neste manual, bem como as normas nacional e local devem ser obedecidas.

Normas de Segurança

1. O conversor de frequência deve ser desligado da rede elétrica, se for necessário realizar reparos. Verifique se a alimentação da rede foi desligada e que haja passado tempo suficiente, antes de remover o motor e os plugues da rede elétrica.
2. A tecla [STOP/RESET] do painel de controle do conversor de frequência não desconecta o equipamento da rede elétrica e, portanto, não deve ser utilizada como interruptor de segurança.
3. A correta ligação à terra de proteção do equipamento deve estar estabelecida, o operador deve estar protegido contra a tensão de alimentação e o motor deve estar protegido contra sobrecarga, conforme as normas nacional e local aplicáveis.
4. As correntes de fuga para o terra são superiores a 3,5 mA.
5. A proteção contra sobrecargas do motor é programada no Par. 1-90 *Proteção Térmica do Motor*. Se desejar esta função, programe o parâmetro 1-90 com o valor de dado [ETR Trip] (valor padrão) ou com o valor de dado [ETR Warning]. Observação: A função é inicializada com 1,16 vezes a corrente nominal do motor e com a frequência nominal do motor. Para o mercado Norte Americano: As funções ETR oferecem proteção classe 20 contra sobrecarga do motor, em conformidade com a NEC.
6. Não remova os plugues do motor, nem da alimentação da rede, enquanto o conversor de frequência estiver ligado à rede elétrica. Verifique se a alimentação da rede foi desligada e se passou tempo suficiente, antes de remover esses plugues.
7. Observe que o conversor de frequência tem entradas de tensão além de L1, L2 e L3, depois que a divisão da carga (ligação do circuito intermediário de CC) e de 24V CC externo foram instaladas. Verifique se todas as entradas de tensão foram desligadas e se já decorreu o tempo necessário, antes de iniciar o trabalho de reparo.

Instalação em Altitudes Elevadas



Para altitudes acima de 2 km, entre em contacto com a Danfoss Drive, com relação à PELV.

Advertência contra Partida Acidental

1. O motor pode ser parado por meio de comandos digitais, comandos pelo barramento, referências ou parada local, durante o período em que o conversor de frequência estiver ligado à rede. Se, por motivos de segurança pessoal, for necessário garantir que não ocorra nenhuma partida acidental, estas funções de parada não são suficientes.
2. Enquanto os parâmetros estiverem sendo alterados, o motor pode dar partida. Conseqüentemente, a tecla de parada [STOP/RESET] deverá estar sempre ativada; após o que os dados poderão ser alterados.
3. Um motor que foi parado poderá dar partida, se ocorrerem defeitos na eletrônica do conversor de frequência ou se houver uma sobrecarga temporária ou uma falha na alimentação de rede elétrica ou se a conexão do motor for interrompida.

**Warning (Advertência):**

Evite tocar as partes elétricas, pois podem até causar morte - mesmo depois que o equipamento tenha sido desconectado da rede elétrica.

Além disso, certifique-se de que as outras entradas de tensão foram desconectadas, como a alimentação externa de 24 V CC, divisão de carga (ligação de circuito CC intermediário), bem como a conexão de motor para backup cinético.

2.1.2. Advertência Geral

**Warning (Advertência):**

Evite tocar as partes elétricas, pois podem até causar morte - mesmo depois que o equipamento tenha sido desconectado da rede elétrica.

Além disso, certifique-se de que as outras entradas de tensão tenham sido desconectadas, (conexão de circuito CC intermediário) bem como a conexão do motor para o backup cinético.

Antes de tocar em qualquer peça elétrica do Drive FC 200 do VLT AQUA, aguarde pelo menos os minutos discriminados abaixo:

200 - 240 V, 0,25 - 3,7 kW: espere pelo menos 4 minutos.

200 - 240 V; 5,5 - 45 kW: espere pelo menos 15 minutos.

380 - 480 V, 0,37 - 7,5 kW: espere pelo menos 4 minutos.

380 - 480 V, 11 - 90 kW, espere pelo menos 15 minutos.

Um tempo menor somente será permitido, se estiver especificado na plaqueta de identificação da unidade em questão.

**Corrente de Fuga**

A corrente de fuga para o terra do Drive FC 200 do VLT AQUA excede 3,5 mA. Em conformidade com a IEC 61800-5-1, uma conexão do Ponto de Aterramento de proteção deve ser garantida por meio de: um fio de cobre com seção de 10 mm² mín. ou de Al PE com 16 mm², ou um fio PE adicional - com a mesma seção transversal que a da fiação da Rede Elétrica - e com terminação separada.

Dispositivo de Corrente Residual

Este produto pode gerar uma corrente CC no condutor de proteção. Onde um dispositivo de corrente residual (RCD) for utilizado como proteção extra, somente um RCD do Tipo B (de retardo) deverá ser usado, no lado da alimentação deste produto. Consulte também a Nota MN.90.GX.02 sobre a Aplicação do RCD.

O aterramento de proteção do Drive FC 200 do VLT AQUA e a utilização de RCD's devem sempre estar em conformidade com as normas nacionais e locais.

2.1.3. Antes de Começar o Serviço de Manutenção

1. Desconecte o conversor de frequência da rede elétrica
2. Desconecte os terminais 88 e 89 do bus CC
3. Espere pelo menos o tempo mencionado na seção 2.1.2
4. Remova o cabo do motor

2.1.4. Condições especiais

Valores elétricos nominais:

Os valores nominais especificados na plaqueta de identificação do conversor de frequência, baseiam-se em uma alimentação de rede elétrica trifásica, dentro das faixas de tensão, corrente e temperatura especificadas que, espera-se, sejam utilizados na maioria das aplicações.

Os conversores de frequência também suportam outras aplicações especiais, que afetam os valores elétricos nominais do conversor.

As condições especiais que afetam os valores elétricos nominais podem ser:

- Aplicações monofásicas
- Aplicações de alta temperatura que necessitam de derating dos valores elétricos nominais
- Aplicações Marinhas com condições ambientais mais severas.

Consulte as cláusulas pertinentes no **Guia de Design do Drive do VLT® AQUA**, para informações detalhadas sobre os valores elétricos nominais.

Requisitos de instalação:

A segurança elétrica geral do conversor de frequência requer considerações de instalação especiais com relação a:

- Fusíveis e disjuntores para proteção contra sobre corrente e curto-circuito
- Seleção dos cabos de energia (rede elétrica, motor, freio, divisão de carga e relé)
- Grade de configuração (rede elétrica IT, TN, perna aterrada, etc.)
- Segurança das portas de baixa-tensão (condições da PELV).

Consulte as cláusulas apropriadas nestas instruções e no **Guia de Design do Drive do VLT® AQUA**, para informações detalhadas sobre os requisitos de instalação.

2.1.5. Cuidado!

Os capacitores do barramento CC do conversor de frequência permanecem com carga elétrica, mesmo depois que a energia foi desconectada. Para evitar o perigo de choque elétrico, desconecte o conversor de frequência da rede elétrica, antes de executar a manutenção. Antes de executar qualquer serviço de manutenção no conversor de frequência, aguarde alguns minutos, como recomendado a seguir:

Tensão	Tempo de Espera Mín.	
	4 min.	15 min.
200 - 240 V	0,25 - 3,7 kW	5,5 - 45 kW
380 - 480 V	0,37 - 7,5 kW	11 - 90 kW

Cuidado, pois pode haver alta tensão presente no barramento CC, mesmo quando os LEDs estiverem apagados.

2.1.6. Evite dar Partidas acidentais

Enquanto o conversor de frequência estiver conectado à rede elétrica, pode-se dar partida/parar o motor por meio de comandos digitais, comandos de barramento, referências, ou então, pelo Painel de Controle Local.

- Desligue o conversor de frequência da rede elétrica, sempre que houver necessidade de precauções de segurança pessoal, a fim de evitar partidas acidentais.
- Para evitar partidas acidentais, acione sempre a tecla [OFF] antes de fazer alterações nos parâmetros.
- A menos que o terminal 37 esteja desligado, um defeito eletrônico, uma sobrecarga temporária, um defeito na alimentação de rede elétrica ou a perda de conexão do motor, pode provocar a partida de um motor parado.

2.1.7. Parada Segura do Conversor de Frequência

Para versões instaladas com o terminal de entrada 37 Parada Segura, o conversor de frequência pode executar a função de segurança *Torque Seguro Desligado* (conforme definida no rascunho CD IEC 61800-5-2), ou *Categoria de Parada 0* (como definida na EN 60204-1).

Foi projetado e aprovado como adequado para os requisitos da Categoria de Segurança 3 na EN 954-1. Esta funcionalidade é denominada Parada Segura. Antes da integração e uso da Parada Segura, em uma instalação, deve-se conduzir uma análise de risco completa na instalação, a fim de determinar se a funcionalidade da Parada Segura e a categoria de segurança são apropriadas e suficientes. Com a finalidade de instalar e utilizar a função Parada Segura, em conformidade com os requisitos da Categoria de Segurança 3, constantes da EN 954-1, as informações e instruções relacionadas ao Guia de Design MG.20.NX.YY do Drive do VLT AQUA devem ser seguidas à risca! As informações e instruções, contidas nas Instruções Operacionais, não são suficientes para um uso correto e seguro da funcionalidade da Parada Segura!



2.1.8. Rede Elétrica IT



Rede Elétrica IT

Não conecte conversores de frequência de 400 V, que tenham filtros de RFI, em alimentações de rede elétrica com uma tensão superior a 440 V, entre fase e terra. Em redes elétricas IT, com ponto de aterramento em ligação delta (perna aterrada), a tensão de rede entre a fase e o terra poderá ultrapassar 440 V.

O par. 14-50 *RFI 1* pode ser utilizado, para desconectar os capacitores de RFI internos do seu filtro de RFI para o terra. Esta providência reduzirá o desempenho do RFI para o nível A2.

2.1.9. Versão do software e Aprovações: Drive do VLT AQUA

Drive do VLT AQUA
Instruções Operacionais
Versão do software: 1.00

Estas Instruções Operacionais podem ser utilizadas em todos os conversores de frequência do Drive do VLT AQUA com a versão de software 1.00.
O número da versão de software pode ser encontrado no parâmetro 15-43.

2.1.10. Instruções para Descarte



O equipamento que contiver componentes elétricos não pode ser descartado junto com o lixo doméstico.
Deve ser coletado separadamente, junto com o lixo de material elétrico e eletrônico, em conformidade com a legislação local e atual em vigor.

3. Introdução

3.1. Introdução

3.1.1. Identificação do Conversor de Frequência

Em seguida, há um exemplo de etiqueta de identificação. Esta etiqueta está localizada no conversor de frequência e exibe o tipo e os opcionais instalados na unidade. Consulte a tabela 2.1 para obter detalhes sobre como ler os Dígitos do código do tipo (T/C).

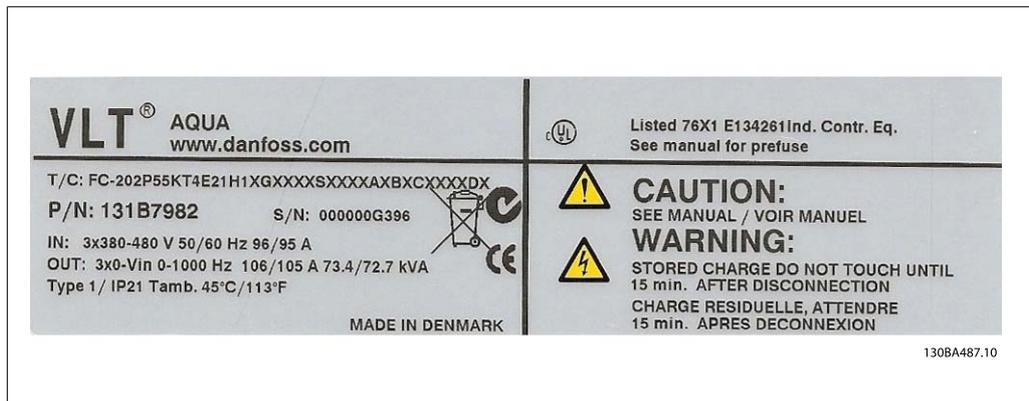
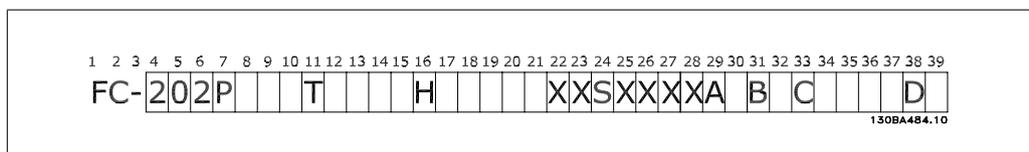


Ilustração 3.1: Este exemplo exibe uma etiqueta de identificação do Drive do VLT AQUA.

Ao entrar em contacto com a Danfoss, tenha o número do T/C (código do tipo) e o número de série à mão.

3.1.2. String do Código do Tipo



Descrição	Posição	Escolha possível
Grupo de produtos & Série do VLT	1-6	FC 202
Potência nominal	8-10	0,25 - 90 kW
Número de fases	11	Trifásico (T)
Tensão de rede	11-12	T 2: 200-240 V CA T 4: 380-480 V CA
Gabinete metálico	13-15	E20: IP20 E21: IP21/NEMA Tipo 1 E55: IP55/NEMA Tipo 12 E66: IP66 P21: IP21/NEMA Tipo 1 c/ tampa traseira P55: IP55/NEMA Tipo 12 c/tampa traseira
Filtro de RFI	16-17	H1: Filtro de RFI classe A1/B H2: Classe A2 H3: Filtro de RFI A1/B (comprimento de cabo reduzido)
Freio	18	X: Circuito de frenagem não incluso B: Circuito de frenagem incluso T: Parada Segura U: Segura + freio
Display	19	G: Painel de Controle Local Gráfico (GLCP) N: Painel de Controle Local Numérico (NLCP) X: Sem Painel de Controle Local

Descrição	Posição	Escolha possível
Revestimento de PCB	20	X: Sem revestimento de PCB C: Com revestimento de PCB
Opcional de rede elétrica	21	X: Sem Chave de desconexão da rede elétrica 1: Com Chave de desconexão da rede elétrica (somente para IP55)
Adaptação	22	Reservado
Adaptação	23	Reservado
Release de software	24-27	Software real
Idioma do software	28	
Opcionais A	29-30	AX: Sem opcionais A0: MCA 101 Profibus DP V1 A4: MCA 104 DeviceNet AG: MCA 108 LonWorks
Opcionais B	31-32	BX: Sem opcionais BK: Opcional de E/S uso geral do MCB 101 BP: Opcional de relé do MCB 105 BY: Controle em Cascata Estendido do MCO-101
Opcionais C0 do MCO	33-34	CX: Sem opcionais
Opcionais C1	35	X: Sem opcionais
Software do opcional C	36-37	XX: Software padrão
Opcionais D	38-39	DX: Sem opcionais D0: Backup CC

Tabela 3.1: Descrição do código do tipo.

Os diversos opcionais estão descritos em detalhes no **Guia de Design do Drive do VLT® AQUA**.

3.1.3. Abreviações e Normas

Termos:	Abreviações:	Unidades SI:	Unidades I-P:
Aceleração		m/s ²	pé/s ²
American wire gauge	AWG		
Ajuste Automático do Motor	AMT		
Corrente		A	Amp
Limite de corrente	I _{LIM}		
Energia		J = N.m	pé-lb, Btu
Fahrenheit	°F		
Conversor de Frequência	FC		
Frequência		Hz	Hz
Kilohertz	kHz		
Painel de Controle Local	LCP		
Miliampère	mA		
Milissegundo	ms		
Minuto	min		
Ferramenta de Controle de Movimento	MCT		
Dependente do Tipo de Motor	M-TYPE		
Newton metro	Nm		
Corrente nominal do motor	I _{M,N}		
Frequência nominal do motor	f _{M,N}		
Potência nominal do motor	P _{M,N}		
Tensão nominal do motor	U _{M,N}		
Parâmetro	par.		
Tensão Extra Baixa Protetiva	PELV		
Potência		W	Btu/h, hp
Pressão		Pa = N/m ²	psi, psf, pés de água
Corrente de Saída Nominal do Inversor	I _{INV}		
rotações Por Minuto	RPM		
Relativo à Potência	SR		
Temperatura		°C	°F
Tempo		s	s,h
Limite de torque	T _{LIM}		
Tensão		V	V

Tabela 3.2: Tabela de Abreviações e Normas.

4. Instalação mecânica

4.1. Antes de começar

4.1.1. Lista de verificação

Ao desembalar o conversor de frequência, assegure-se de que a unidade está intacta e completa. Utilize a tabela a seguir para identificar a embalagem:

4

Tipo de gabinete metálico:	A2 (IP 20/IP 21)	A3 (IP 20/IP 21)	A5 (IP 55/IP 66)	B1 (IP 21/IP 55/IP 66)	B2 (IP 21/IP 55/IP66)	C1 (IP21/IP 55/66)	C2 (IP21/IP 55/66)
Potência da unidade:							
200-240 V	0.25-3.0 kW	3.7 kW	0.25-3.7 kW	5.5-7.5 kW	11-15 kW	18.5 - 22 kW	30 - 45 kW
380-480 V	0.37-4.0 kW	5,5-7,5 kW	0.37-7.5 kW	11-18.5 kW	22-30 kW	37 - 55 kW	75 - 90 kW

Tabela 4.1: Tabela para desembalagem

Recomenda-se ter à mão diversos tipos de chaves de fenda (chave phillips ou de rosca cruzada e torx), alicate de corte, furadeira e faca para desembalagem e montagem do conversor de frequência. A embalagem para estes gabinetes metálicos contém: Sacola(s) de acessórios, documentação e o equipamento propriamente dito. Dependendo dos opcionais instalados, poderá haver uma ou duas sacolas e um ou mais livretos explicativos.

4.2. Como instalar

4.2.1. Lista de verificação

Utilize a tabela a seguir para seguir as instruções de montagem

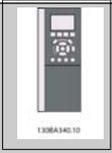
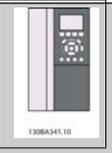
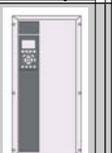
Gabinete metálico:	A2 (IP 20/ IP 21)	A3 (IP 20/ IP 21)	A5 (IP 55/ IP 66)	B1 (IP 21/ IP 55/ IP66)	B2 (IP 21/ IP 55/ IP66)	C1 (IP21/ IP 55/66)	C2 (IP21/ IP 55/66)
							
Potência da unidade:							
200-240 V	0.25-3.0 kW	3.7 kW	0.25-3.7 kW	5.5-7.5 kW	11-15 kW	18.5 - 22 kW	30 - 45 kW
380-480 V	0.37-4.0 kW	5,5-7,5 kW	0.37-7.5 kW	11-18.5 kW	22-30 kW	37 - 55 kW	75 - 90 kW

Tabela 4.2: Tabela para montagem.

A série VLT da Danfoss pode ser montada lado a lado, para todas as unidades nominais IP, e requer 100 mm de espaçamento acima e abaixo, para resfriamento. Com relação aos valores nominais da temperatura ambiente, consulte Condições Especiais.

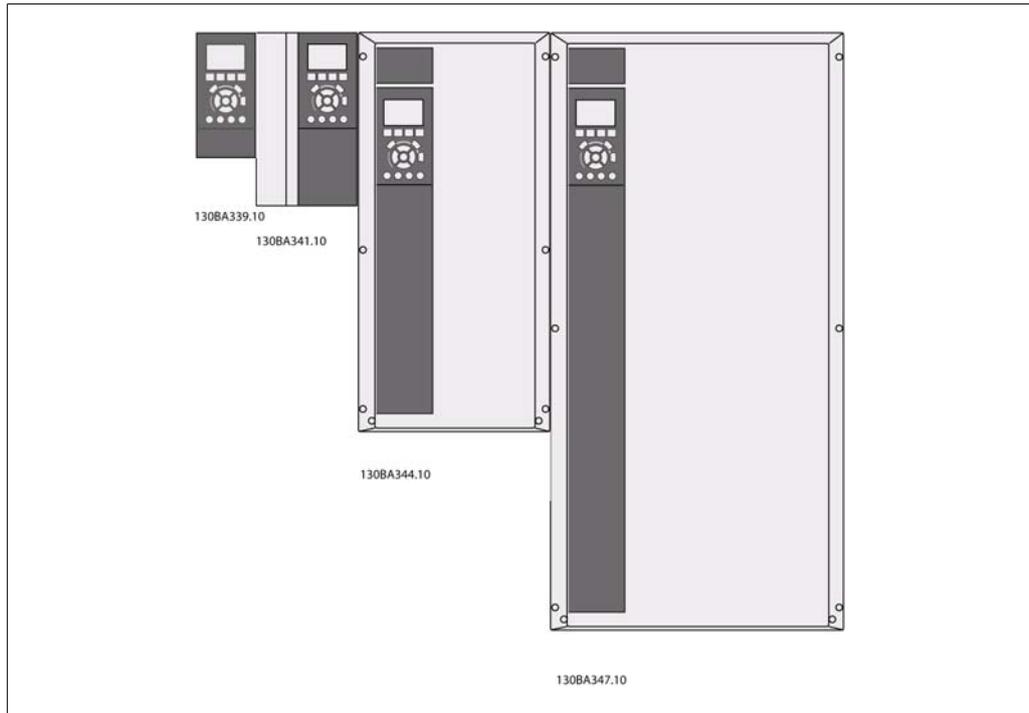


Ilustração 4.1: Montagem lado a lado de todos os tamanhos de chassi.

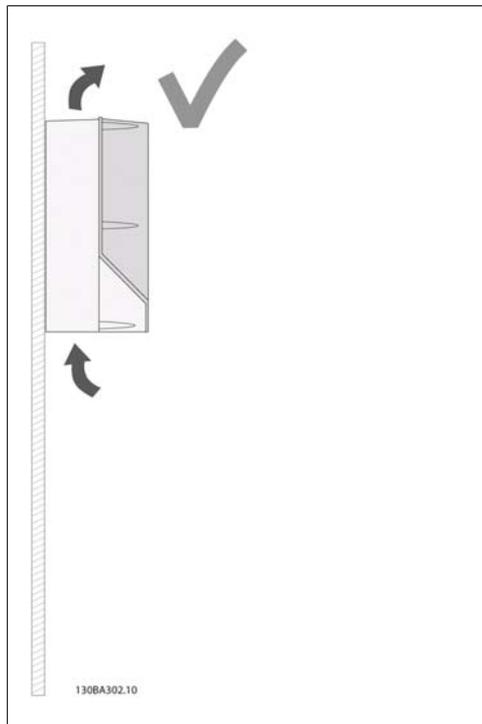


Ilustração 4.2: Esta é a maneira correta de montar a unidade.

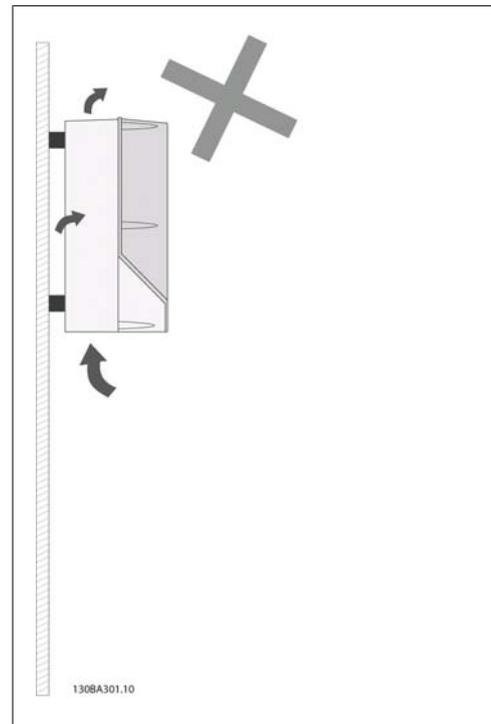


Ilustração 4.3: Para outros gabinetes metálicos, exceto para o A2 e A3, não monte as unidades como mostrado, sem a tampa traseira. O resfriamento será insuficiente e a vida útil do equipamento pode ser drasticamente encurtada.

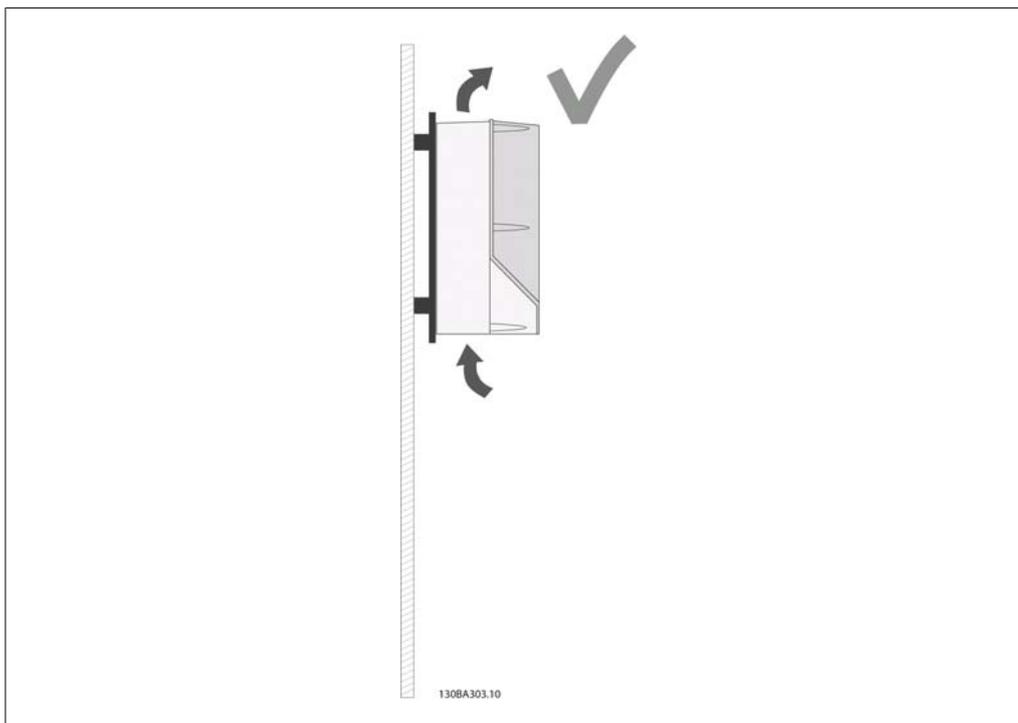


Ilustração 4.4: Se a unidade necessitar ser montada a uma distância pequena da parede, encomende a tampa traseira junto com a unidade (verifique as posições 14-15 do Código de compra do tipo). Nas unidades A2 e A3 a tampa traseira está incluída como padrão.

4.2.2. Montagem da A2 e A3.

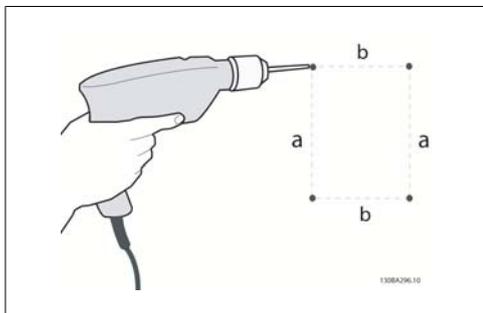


Ilustração 4.5: Furos para os parafusos

Passo 1: Faça os furos de acordo com as dimensões da seguinte tabela.

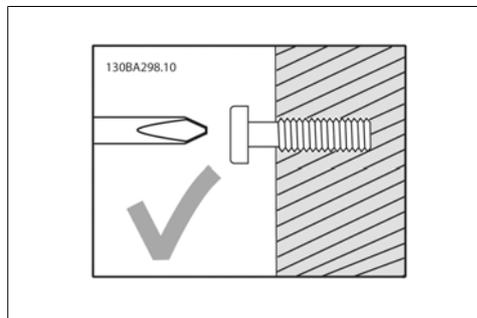


Ilustração 4.6: Montagem correta dos parafusos.

Passo 2A: É mais fácil pendurar a unidade nos parafusos, dessa maneira.

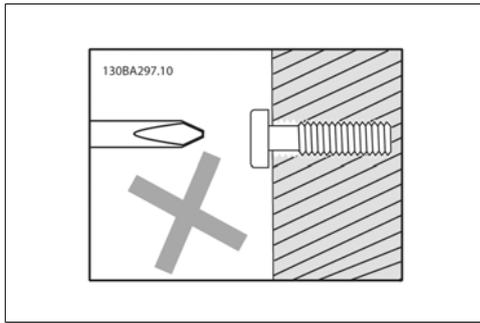


Ilustração 4.7: Montagem incorreta dos parafusos.

Passo 2B: Não aperte os parafusos completamente.

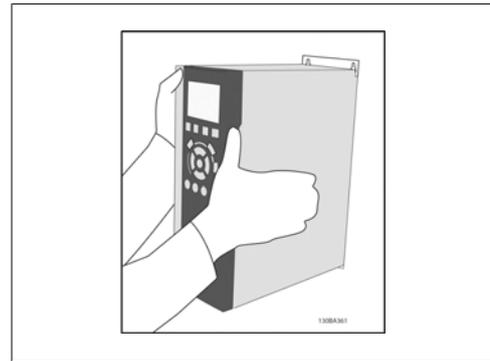


Ilustração 4.8: Montagem da unidade.

Passo 3: Erga a unidade sobre os parafusos.

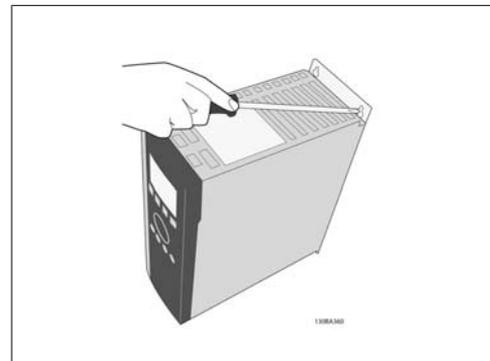
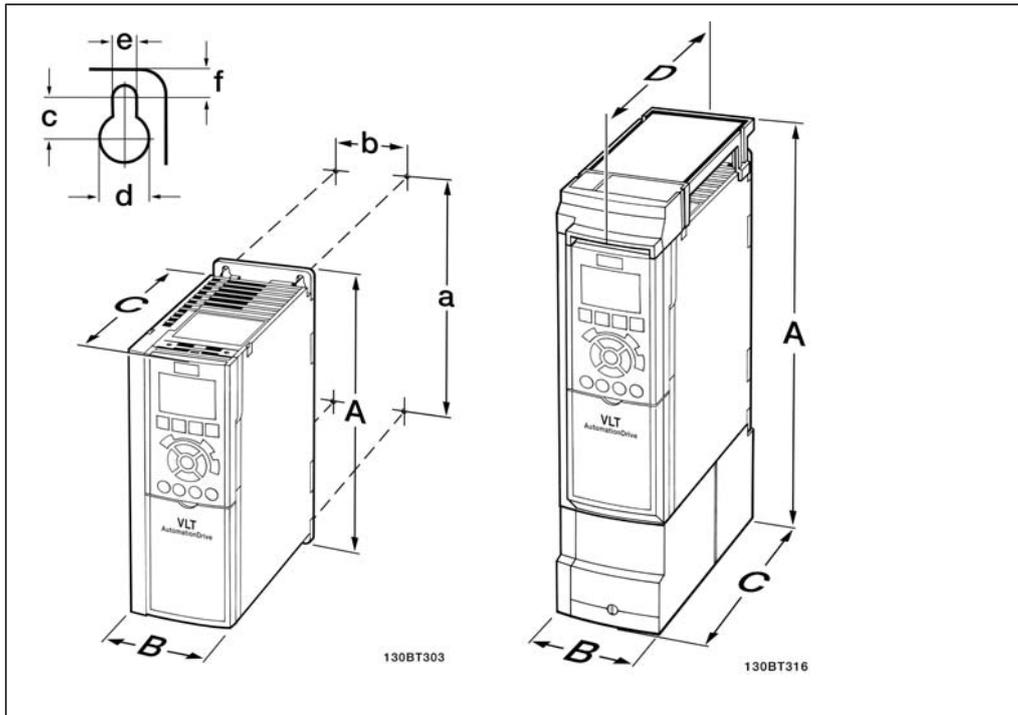


Ilustração 4.9: Aperto dos parafusos

Passo 4: Aperte completamente os parafusos.



Dimensões mecânicas					
Tensão		Tamanho de chassi A2		Tamanho de chassi A3	
200-240 V		0,25-3,0 kW		3,7 kW	
380-480 V		0,37-4,0 kW		5,5-7,5 kW	
Encapsulação		IP20	IP21/Tipo 1	IP20	IP21/Tipo 1
Altura					
Altura da tampa traseira	A	268 mm	375 mm	268 mm	375 mm
Distância entre os furos para montagem	a	257 mm	350 mm	257 mm	350 mm
Largura					
Largura da tampa traseira	B	90 mm	90 mm	130 mm	130 mm
Distância entre os furos para montagem	b	70 mm	70 mm	110 mm	110 mm
Profundidade					
Profundidade sem opcionais A/B	C	205 mm	205 mm	205 mm	205 mm
Com opcionais A/B	C	220 mm	220 mm	220 mm	220 mm
Sem opcionais A/B	D		207 mm		207 mm
Com opcionais A/B	D		222 mm		222 mm
Furos para os parafusos					
	c	8,0 mm	8,0 mm	8,0 mm	8,0 mm
	d	ø11 mm	ø11 mm	ø11 mm	ø11 mm
	e	ø5,5 mm	ø5,5 mm	ø5,5 mm	ø5,5 mm
	f	9 mm	9 mm	9 mm	9 mm
Peso máximo		4,9 kg	5,3 kg	6,6 kg	7,0 kg

Tabela 4.3: Dimensões mecânicas dos gabinetes A2 e A3

**NOTA!**

Os opcionais A/B são a comunicação serial e os opcionais de E/S que, quando instalados, aumentam a profundidade para alguns tamanhos de gabinetes metálicos.

4.2.3. Montagem da A5, B1, B2, C1 e C2.

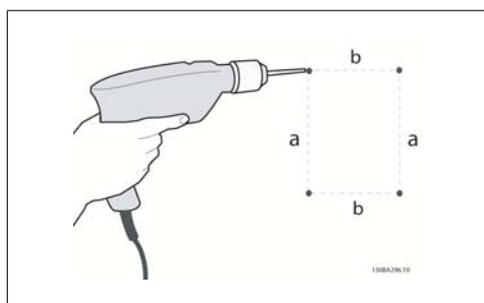


Ilustração 4.10: Furos para montagem.

Passo 1: Faça os furos de acordo com as dimensões da seguinte tabela.

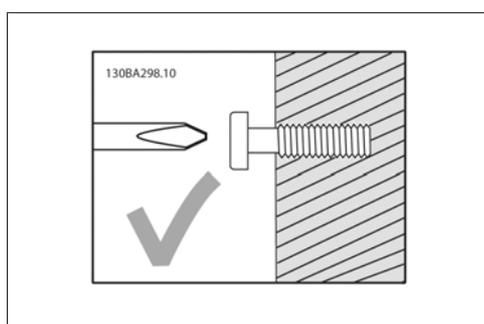


Ilustração 4.11: Montagem correta dos parafusos

Passo 2A: É mais fácil pendurar a unidade nos parafusos, dessa maneira.

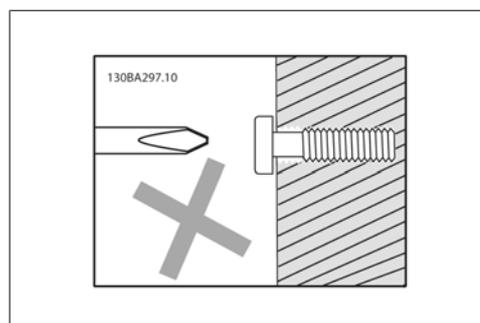


Ilustração 4.12: Modo incorreto de montagem dos parafusos

Passo 2B: Não aperte os parafusos completamente.

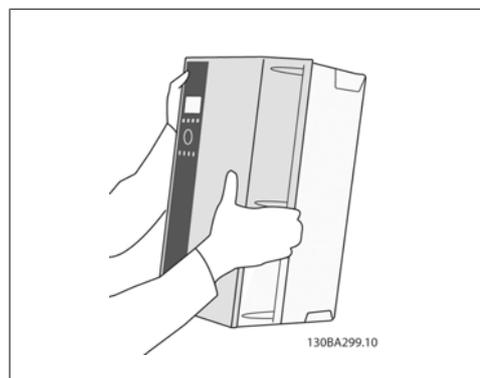


Ilustração 4.13: Montagem da unidade.

Passo 3: Erga a unidade sobre os parafusos.

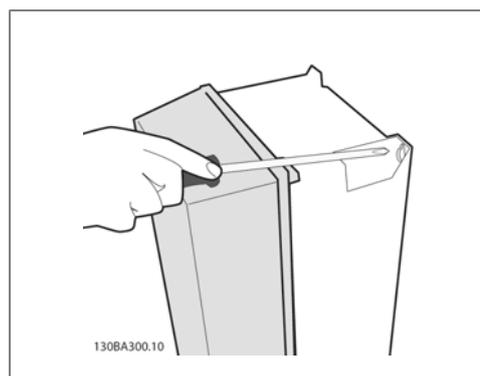
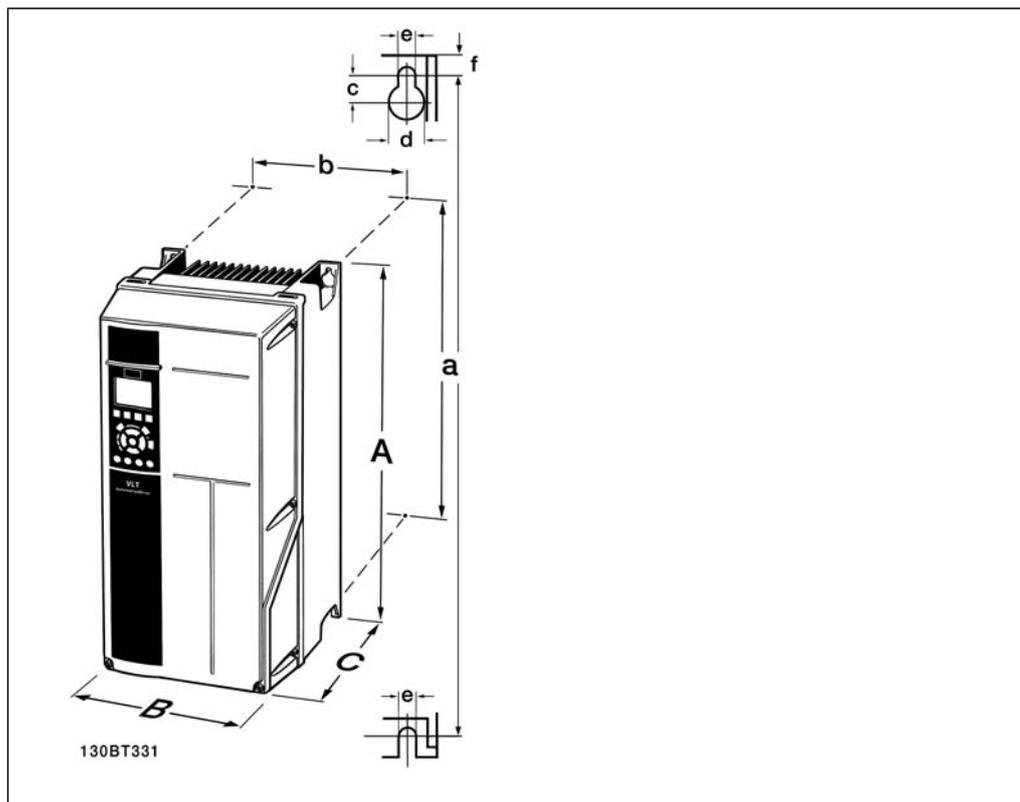


Ilustração 4.14: Aperto dos parafusos

Passo 4: Aperte completamente os parafusos.



Dimensões mecânicas						
Tensão: 200-240 V 380-480 V	Tamanho de chassi A5 0,25-3,7 kW 0,37-7,5 kW	Tamanho de chassi B1 5,5-7,5 kW 11-18,5 kW	Tamanho de chassi B2 11-15 kW 22-30 kW	Tamanho de chassi C1 18,5 - 22 kW 37 - 55 kW	Tamanho de chassi C2 30 - 45 kW 75 - 90 kW	
Encapsulação	IP55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	IP21/55/66	
Altura¹⁾						
Altura	A	420 mm	480 mm	650 mm	680 mm	770 mm
Distância entre os furos para montagem	a	402 mm	454 mm	624 mm	648 mm	739 mm
Largura¹⁾						
Largura	B	242 mm	242 mm	242 mm	308 mm	370 mm
Distância entre os furos para montagem	b	215 mm	210 mm	210 mm	272 mm	334 mm
Profundidade						
Profundidade	C	195 mm	260 mm	260 mm	310 mm	335 mm
Furos para os parafusos						
	c	8,25 mm	12 mm	12 mm	12,5 mm	12,5 mm
	d	ø12 mm	ø19 mm	ø19 mm	ø19 mm	ø19 mm
	e	ø6,5 mm	ø6,5 mm	ø6,5 mm	ø9	ø9
	f	9 mm	9 mm	9 mm	ø9,8	ø9,8
Peso máx.		13.5 / 14.2	23 kg	27 kg	45 kg	65 kg

Tabela 4.4: Dimensões mecânicas da A5, B1 e B2.

1) As dimensões especificam a altura, largura e profundidades máximas necessárias para a montagem do conversor de frequência, quando a tampa superior está montada.

5. Instalação elétrica

5.1. Como fazer a conexão

5.1.1. Geral sobre Cabos



NOTA!

Sempre garanta a conformidade com as normas nacionais e locais sobre seções transversais dos cabos.

Detalhes dos torques de aperto dos terminais.

Gabinete metálico	Potência (kW)		Torque (Nm)					
	200-240 V	380-480 V	Linha	Motor	Conexão CC	Freio	Ponto de aterramento	Relé
A2	0.25 - 3.0	0.37 - 4.0	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
A3	3.7	5.5 - 7.5	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
A5	0.25 - 3.7	0.37 - 7.5	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
B1	5.5 - 7.5	11 - 18.5	1.8	1.8	1.5	1.5	3	0.6
B2	11	22	2.5	2.5	3.7	3.7	3	0.6
	15	30	4.5	4.5	3.7	3.7	3	0.6
C1	18.5 - 22	37 - 55	10	10	10	10	3	0.6
C2	30	75	14	14	14	14	3	0.6
	45	90	24	24	14	14	3	0.6

Tabela 5.1: Aperto dos terminais.

5.1.2. Fusíveis

Proteção do circuito de ramificação:

A fim de proteger a instalação contra perigos elétricos e de incêndio, todos os circuitos de derivação em uma instalação, engrenagens de chaveamento, máquinas, etc., devem estar protegidas de curtos-circuitos e de sobre correntes, de acordo com as normas nacional/internacional.

Proteção contra curto circuito:

O conversor de frequência deve estar protegido contra curto-circuito, para evitar perigos elétricos e de incêndio. A Danfoss recomenda a utilização dos fusíveis, mencionados nas tabelas 4.3 e 4.4, para proteger o técnico de manutenção ou outro equipamento, no caso de uma falha interna na unidade. O conversor de frequência fornece proteção total contra curto-circuito, no caso de um curto-circuito na saída do motor.

Proteção contra sobrecorrente:

Fornecer proteção a sobrecarga para evitar risco de incêndio, devido a superaquecimento dos cabos na instalação. A proteção de sobrecorrente deve sempre ser executada de acordo com as normas nacionais. O conversor de frequência esta equipado com uma proteção de sobrecorrente interna que pode ser utilizada para proteção de sobrecarga, na entrada de corrente (excluídas as aplicações UL). Consulte o par. 4-18. Os fusíveis devem ser dimensionados para proteger circuitos capazes de fornecer um máximo de 100,000 A_{rms} (simétrico), 500 V/600 V máximo.

Não-conforme com o UL

Se não houver conformidade com o UL/cUL, a Danfoss recomenda utilizar os fusíveis mencionados na tabela 4.2, que asseguram a conformidade com a EN50178:

Em caso de mau funcionamento, se as seguintes recomendações não forem seguidas, poderá redundar em dano desnecessário ao conversor de frequência.

VLT AQUA	Capacidade máx. do fusível	Tensão	Tipo
200-240 V			
K25-1K1	16 A ¹	200-240 V	tipo gG
1K5	16 A ¹	200-240 V	tipo gG
2K2	25 A ¹	200-240 V	tipo gG
3K0	25 A ¹	200-240 V	tipo gG
3K7	35 A ¹	200-240 V	tipo gG
5K5	50 A ¹	200-240 V	tipo gG
7K5	63 A ¹	200-240 V	tipo gG
11K	63 A ¹	200-240 V	tipo gG
15K	80 A ¹	200-240 V	tipo gG
18K5	125 A ¹	200-240 V	tipo gG
22K	125 A ¹	200-240 V	tipo gG
30K	160 A ¹	200-240 V	tipo gG
37K	200 A ¹	200-240 V	tipo aR
45K	250 A ¹	200-240 V	tipo aR
380-480 V			
K37-1K5	10A ¹	380-480 V	tipo gG
2K2-4K0	20A ¹	380-480 V	tipo gG
5K5-7K5	32A ¹	380-480 V	tipo gG
11K	63 A ¹	380-480 V	tipo gG
15K	63 A ¹	380-480 V	tipo gG
18K	63 A ¹	380-480 V	tipo gG
22K	63 A ¹	380-480 V	tipo gG
30K	80 A ¹	380-480 V	tipo gG
37K	100 A ¹	380-480 V	tipo gG
45K	125 A ¹	380-480 V	tipo gG
55K	160 A ¹	380-480 V	tipo gG
75K	250 A ¹	380-480 V	tipo aR
90K	250 A ¹	380-480 V	tipo aR

Tabela 5.2: Fusíveis de 200 V a 480 V, Não UL

1) Fusíveis máx. - consulte as normas nacional/internacional para selecionar um fusível apropriado aplicável.

Em conformidade com o UL

VLT AQUA	Bussmann	Bussmann	Bussmann	SIBA	Fusível Littell	Ferraz-Shawmut	Ferraz-Shawmut
200-240 V							
Tipo	Tipo RK1	Tipo J	Tipo T	Tipo RK1	Tipo RK1	Tipo CC	Tipo RK1
K25-1K1	KTN-R10	JKS-10	JJN-10	5017906-010	KLN-R10	ATM-R10	A2K-10R
1K5	KTN-R15	JKS-15	JJN-15	5017906-015	KLN-R15	ATM-R15	A2K-15R
2K2	KTN-R20	JKS-20	JJN-20	5012406-020	KLN-R20	ATM-R20	A2K-20R
3K0	KTN-R25	JKS-25	JJN-25	5012406-025	KLN-R25	ATM-R25	A2K-25R
3K7	KTN-R30	JKS-30	JJN-30	5012406-030	KLN-R30	ATM-R30	A2K-30R
5K5	KTN-R50	JKS-50	JJN-50	5012406-050	KLN-R50	-	A2K-50R
7K5	KTN-R50	JKS-60	JJN-60	5012406-050	KLN-R60	-	A2K-50R
11K	KTN-R60	JKS-60	JJN-60	5014006-063	KLN-R60	-	A2K-60R
15K	KTN-R80	JKS-80	JJN-80	5014006-080	KLN-R80	-	A2K-80R
18K5	KTN-R125	JKS-150	JJN-125	2028220-125	KLN-R125	-	A2K-125R
22K	KTN-R125	JKS-150	JJN-125	2028220-125	KLN-R125	-	A2K-125R
30K	FWX-150	-	-	2028220-150	L25S-150	-	A25X-150
37K	FWX-200	-	-	2028220-200	L25S-200	-	A25X-200
45K	FWX-250	-	-	2028220-250	L25S-250	-	A25X-250

Tabela 5.3: Fusíveis 200 - 240 V UL

VLT AQUA	Bussmann	Bussmann	Bussmann	SIBA	Fusível Littell	Ferraz-Shawmut	Ferraz-Shawmut
380-480 V							
kW	Tipo RK1	Tipo J	Tipo T	Tipo RK1	Tipo RK1	Tipo CC	Tipo RK1
11K	KTS-R40	JKS-40	JJS-40	5014006-040	KLS-R40	-	A6K-40R
15K	KTS-R40	JKS-40	JJS-40	5014006-040	KLS-R40	-	A6K-40R
18K	KTS-R50	JKS-50	JJS-50	5014006-050	KLS-R50	-	A6K-50R
22K	KTS-R60	JKS-60	JJS-60	5014006-063	KLS-R60	-	A6K-60R
30K	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	2028220-100	KLS-R80	-	A6K-80R
37K	KTS-R100	JKS-100	JJS-100	2028220-125	KLS-R100	-	A6K-100R
45K	KTS-R125	JKS-150	JJS-150	2028220-125	KLS-R125	-	A6K-125R
55K	KTS-R150	JKS-150	JJS-150	2028220-160	KLS-R150	-	A6K-150R
75K	FWH-220	-	-	2028220-200	L50S-225	-	A50-P225
90K	FWH-250	-	-	2028220-250	L50S-250	-	A50-P250

Tabela 5.4: Fusíveis de 380 - 480 V, UL

Fusíveis KTS da Bussmann podem substituir KTN para conversores de frequência de 240 V.

Fusíveis FWH da Bussmann podem substituir FWX para conversores de frequência de 240 V.

Fusíveis KLSR da LITTEL FUSE podem substituir KLNR para conversores de frequência de 240 V.

Fusíveis L50S da LITTEL FUSE podem substituir L50S para conversores de frequência de 240 V.

Fusíveis A6KR da FERRAZ SHAWMUT podem substituir A2KR para conversores de frequência de 240 V.

Fusíveis A50X da FERRAZ SHAWMUT podem substituir A25X para conversores de frequência de 240 V.

5.1.3. Aterramento e redes elétricas IT



A seção transversal do cabo de conexão do terra deve ser de no mínimo 10 mm² ou com 2 fios de rede elétrica terminados separadamente, conforme a *EN 50178* ou *IEC 61800-5-1*, a não ser que as normas nacionais determinem de outra maneira. Sempre garanta a conformidade com as normas nacionais e locais relativas às seções transversais dos cabos.

A conexão de rede é feita por meio da chave principal, se esta estiver incluída na configuração do conversor.



NOTA!

Confira se a tensão de rede é a mesma que a da plaqueta de identificação do conversor de frequência.



Rede Elétrica IT

Não conecte conversores de frequência de 400 V, com filtros de RFI, em alimentações de rede elétrica com uma tensão superior a 440 V, entre fase e terra. Em redes elétricas IT e em ligação delta (perna aterrada), a tensão de rede entre a fase e o terra poderá ultrapassar 440 V.

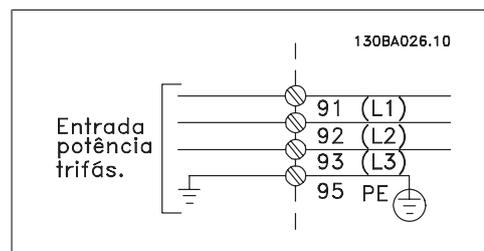


Ilustração 5.1: Terminais para rede elétrica e aterramento.

5.1.4. Visão geral da fiação de rede elétrica

Utilize a tabela a seguir para obter as informações de conexão da fiação de rede elétrica.

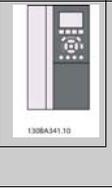
Gabinete metálico:	A2 (IP 20/ IP 21)	A3 (IP 20/ IP 21)	A5 (IP 55/ IP 66)	B1 (IP 21/ IP 55/IP 66)	B2 (IP 21/ IP 55/IP 66)	C1 (IP 21/ IP 55/66)	C2 (IP 21/ IP 55/66)
							
Potência do motor:							
200-240 V	0.25-3.0 kW	3.7 kW	0.25-3.7 kW	5.5-7.5 kW	11-15 kW	18.5-22 kW	30-45 kW
380-480 V	0.37-4.0 kW	5.5-7.5 kW	0.37-7.5 kW	11-18.5 kW	22-30 kW	37-55 kW	75-90 kW
Ir_para:	5.1.5		5.1.6	5.1.7		5.1.8	

Tabela 5.5: Tabela de fiação de rede elétrica.

5.1.5. Conexão de rede elétrica para A2 e A3

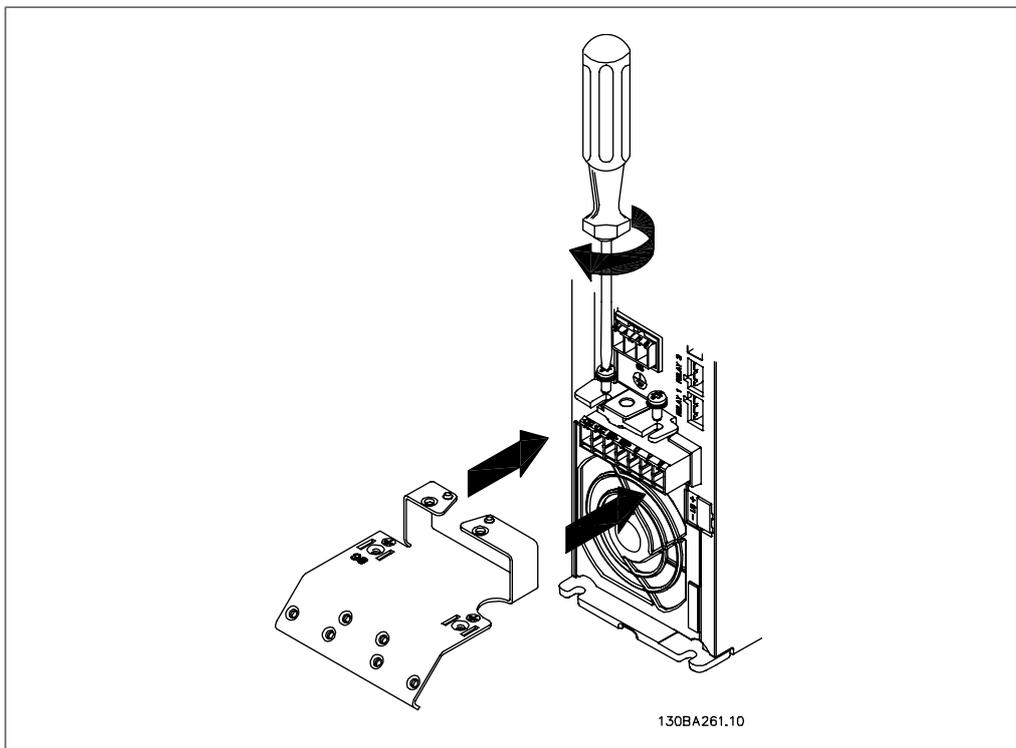


Ilustração 5.2: Primeiro monte os dois parafusos na placa de montagem, deslize-a no lugar e aperte completamente.

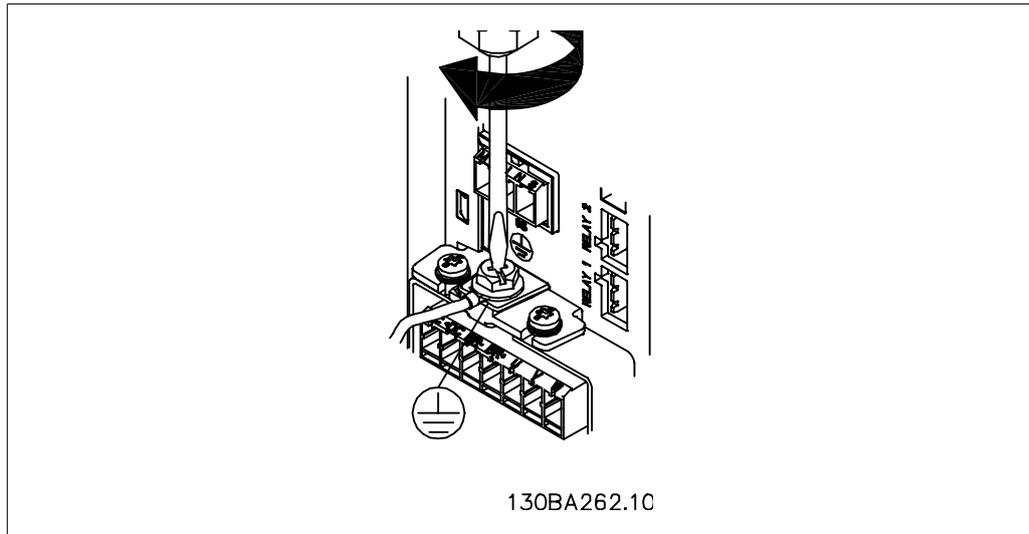


Ilustração 5.3: Ao montar cabos, primeiro instale e aperte o cabo do terra.



A seção transversal do cabo de conexão do terra deve ser de no mínimo 10 mm² ou com 2 fios de rede elétrica terminados separadamente, conforme a *EN 50178/IEC 61800-5-1*.

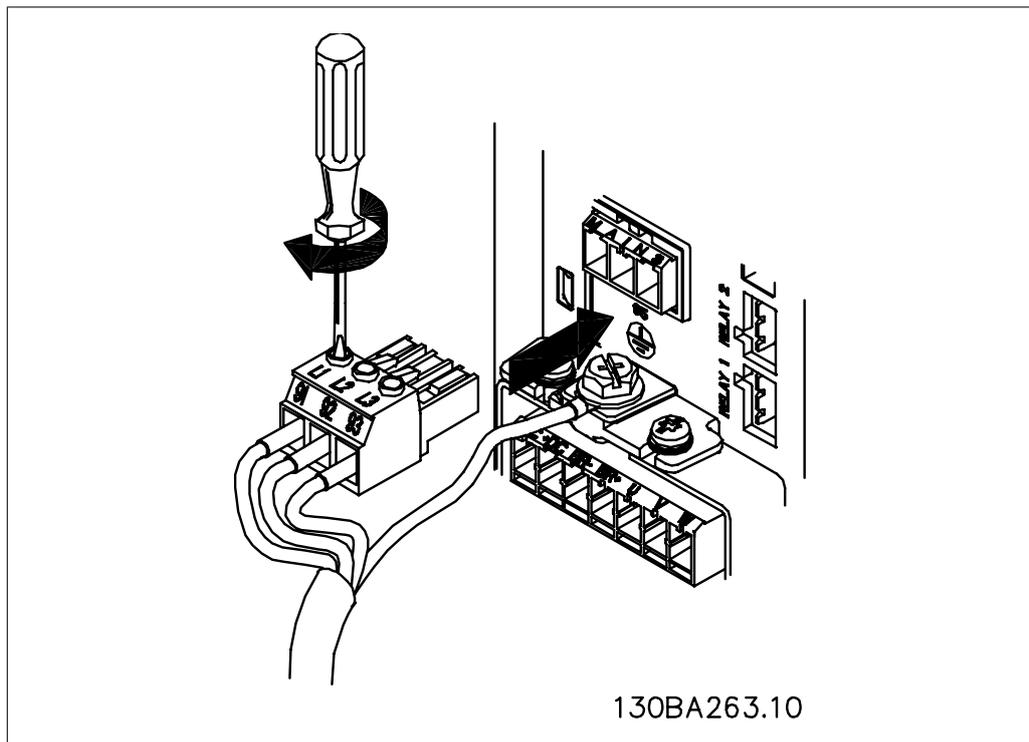


Ilustração 5.4: Em seguida, monte o plugue de rede elétrica e aperte os fios.

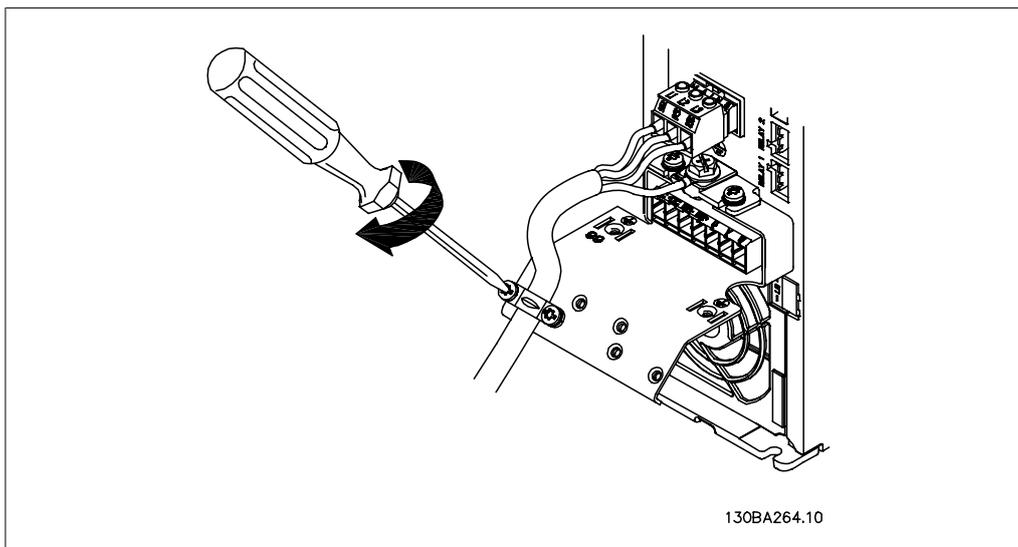


Ilustração 5.5: Finalmente, aperte a braçadeira de suporte nos fios da rede elétrica.

5.1.6. Conexão de rede elétrica para A5

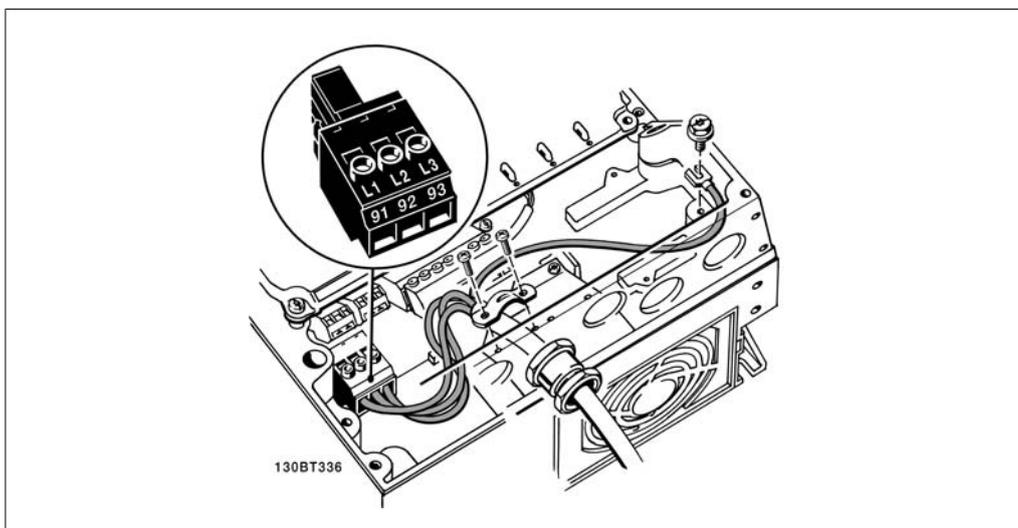
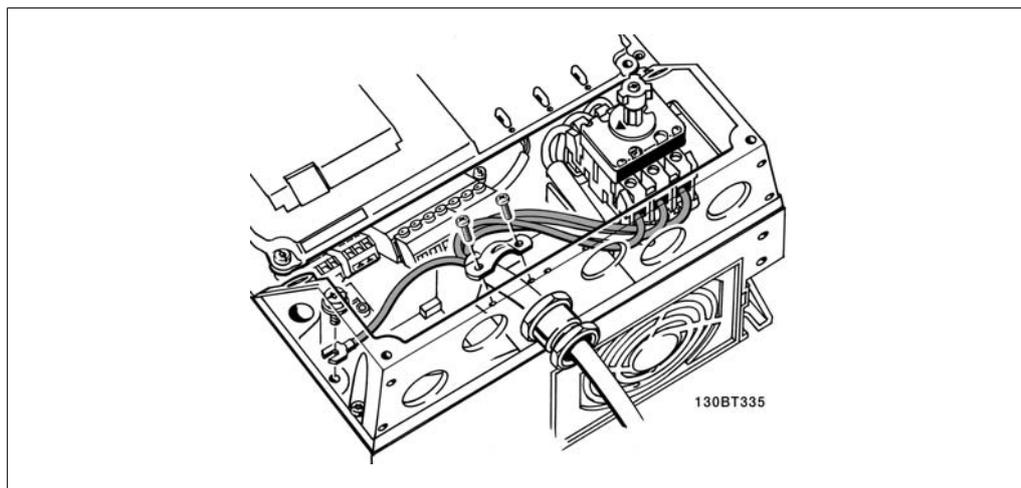


Ilustração 5.6: Como fazer a conexão à rede elétrica e ao ponto de aterramento, sem desconectar. Observe que é utilizada uma braçadeira de cabo.



5

Ilustração 5.7: Como fazer a conexão à rede elétrica e ao ponto de aterramento com chave de desconexão.

5.1.7. Conexão de rede elétrica para B1 e B2.

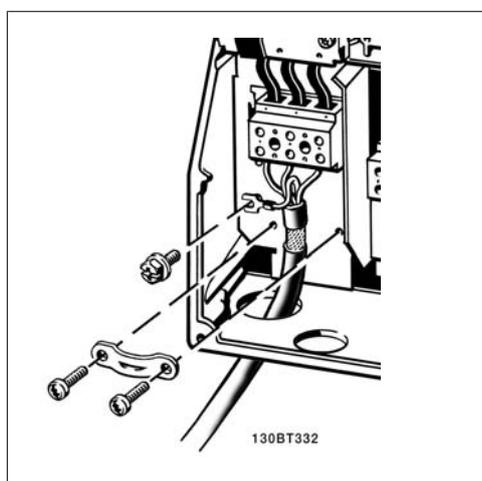


Ilustração 5.8: Como fazer a conexão à rede elétrica e ao ponto de aterramento.

5.1.8. Conexão de rede elétrica para C1 e C2.

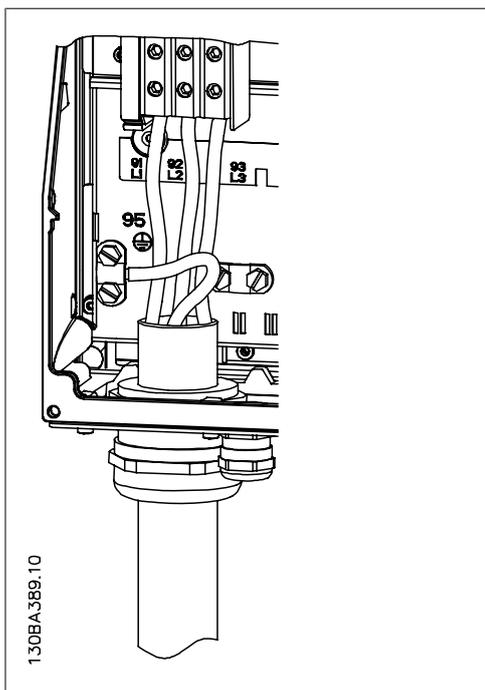


Ilustração 5.9: Como fazer a conexão à rede elétrica e ao ponto de aterramento

5.1.9. Como fazer a conexão do motor - preâmbulo

Consulte a seção *Especificações Gerais* para o dimensionamento correto da seção transversal e comprimento do cabo do motor.

- Utilize um cabo de motor blindado/encapado metalicamente para atender as especificações de emissão EMC (ou instale o cabo em um conduíte metálico).
- Mantenha o cabo do motor o mais curto possível, a fim de reduzir o nível de ruído e correntes de fuga.
- Conecte a malha da blindagem/encapamento metálico do cabo do motor à placa de desacoplamento do conversor de frequência e também ao gabinete metálico do motor. (O mesmo se aplica às duas extremidades do conduíte metálico, se utilizado em lugar da malha metálica).
- Faça as conexões da malha de blindagem com a maior área superficial possível (braçadeira do cabo ou usando uma bucha de cabo de EMC). Isto pode ser conseguido utilizando os dispositivos de instalação, fornecidos com o conversor de frequência.
- Evite fazer a terminação torcendo as pontas da malha de blindagem (rabichos), pois esse rabicho deteriorará os efeitos de filtragem das frequências altas.
- Se for necessário cortar a continuidade da blindagem, para instalar um isolador ou relé no motor, a blindagem deverá ter continuidade com a menor impedância de alta frequência possível.

Comprimento do cabo e seção transversal

O conversor de frequência foi testado com um determinado comprimento de cabo e uma determinada seção transversal. Se a seção transversal for aumentada, a capacitância do cabo - e,

portanto, a corrente de fuga - poderá aumentar e o comprimento do cabo deverá ser reduzido na mesma proporção.

Frequência de chaveamento

Quando conversores de frequência forem utilizados com filtros para onda senoidal, para reduzir o ruído acústico de um motor, a frequência de chaveamento deverá ser programada de acordo com as instruções do filtro de onda senoidal, no par. 14-01.

Cuidados a serem observados ao utilizar condutores de Alumínio

Não se recomenda utilizar condutores de alumínio para seções transversais de cabo abaixo de 35 mm². O bloco de terminais pode aceitar condutores de alumínio, porém, as superfícies destes condutores devem estar limpas, sem oxidação e seladas com Vaselina neutra isenta de ácidos, antes de conectar o condutor.

Além disso, o parafuso do bloco de terminais deverá ser apertado novamente, depois de dois dias, devido à maleabilidade do alumínio. É extremamente importante manter essa conexão à prova de ar, caso contrário a superfície do alumínio se oxidará novamente.

Todos os tipos de motores assíncronos trifásicos padrão podem ser conectados a um conversor de frequência. Normalmente, os motores pequenos são ligados em estrela (230/400 V, Δ/Y). Os motores grandes são ligados em delta (400/690 V, Δ/Y). Consulte a plaqueta de identificação do motor para o modo de conexão e a tensão corretos.

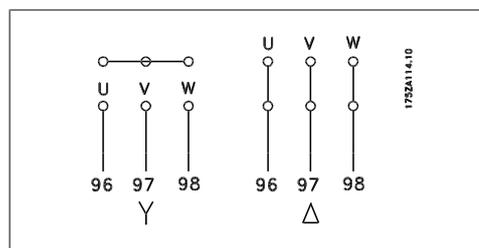


Ilustração 5.10: Terminais para conexão do motor

NOTA!  Em motores sem papel de isolamento entre as fases ou outro reforço de isolamento adequado para operação com fonte de tensão (como um conversor de frequência), instale um filtro de onda senoidal, na saída do conversor de frequência. (Motores que estão em conformidade com a IEC 60034-17 não necessitam de filtro Senoidal).

Nº	96	97	98	Tensão do motor 0-100 % da tensão de rede.
	U	V	W	3 cabos saindo do motor
	U1	V1	W1	6 cabos saindo do motor, ligados em Delta
	W2	U2	V2	
	U1	V1	W1	6 cabos saindo do motor, ligados em Estrela
				U2, V2, W2 a serem interconectados separadamente (bloco terminal opcional)
Nº	99			Conexão do terra
	PE			

Tabela 5.6: Conexão do cabo de motor de 3 e 6 fios.

5.1.10. Visão geral da fiação do motor

Gabinete metálico:	A2 (IP 20/ IP 21)	A3 (IP 20/ IP 21)	A5 (IP 55/ IP 66)	B1 (IP 21/ IP 55/IP 66)	B2 (IP 21/ IP 55/IP 66)	C1 (IP 21/ IP 55/IP 66)	C2 (IP 21/ IP 55/IP 66)
Potência do motor:							
200-240 V	0.25-3.0 kW	3.7 kW	0.25-3.7 kW	5.5-7.5 kW	11-15 kW	18.5-22 kW	30-45 kW
380-480 V	0.37-4.0 kW	5.5-7.5 kW	0.37-7.5 kW	11-18.5 kW	22-30 kW	37-55 kW	75-90 kW
Ir_para:	5.1.11		5.1.12	5.1.13		5.1.14	

Tabela 5.7: Tabela de fiação do motor.

5.1.11. Conexões do motor para A2 e A3

Siga estes desenhos, passo a passo, para fazer a conexão do motor ao conversor de frequência.

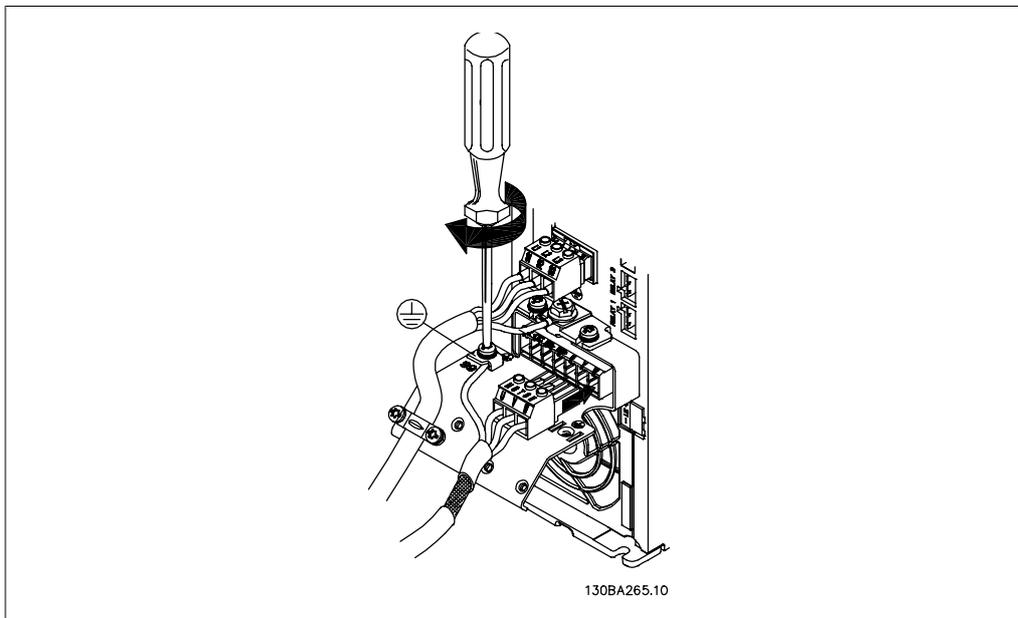


Ilustração 5.11: Primeiro, faça a terminação do terra do motor, em seguida, instale os fios U, V e W no plugue e aperte.

5

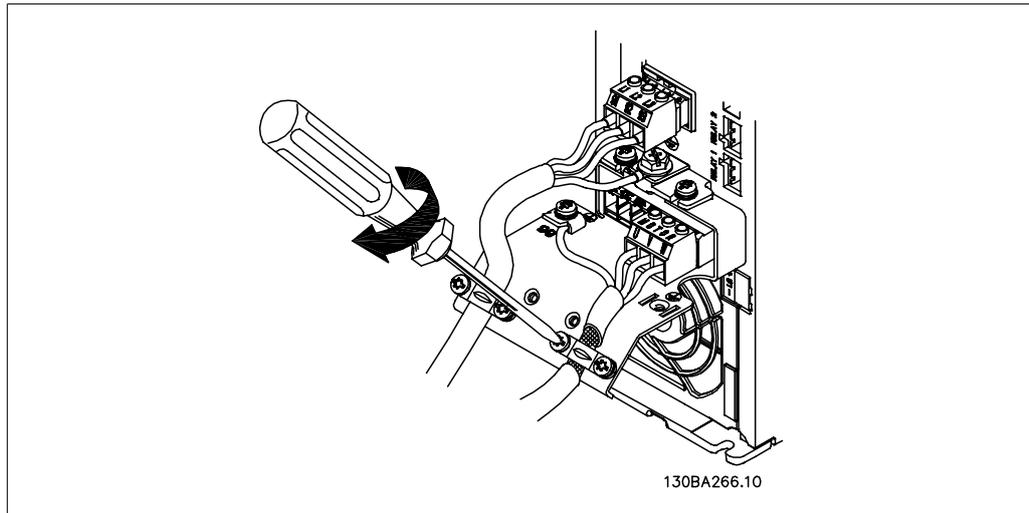


Ilustração 5.12: Monte a braçadeira de cabo, para assegurar conexão 360 graus entre o chassi e a tela, observe que a isolamento externa do cabo, sob a braçadeira, está removida.

5.1.12. Conexão do motor para A5

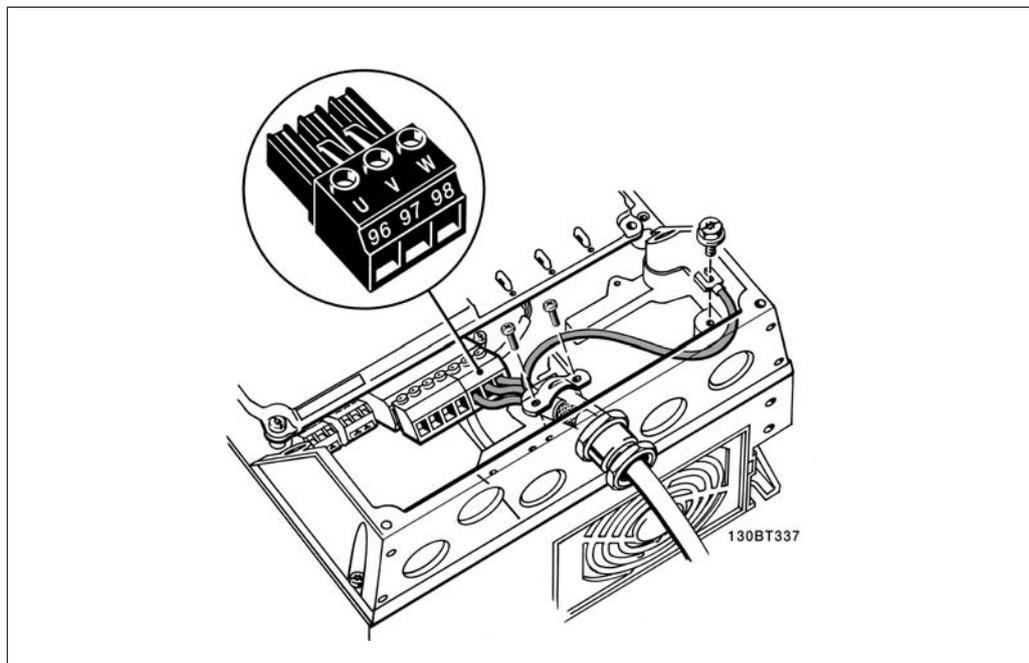


Ilustração 5.13: Primeiro, faça a terminação do terra do motor, em seguida, instale os fios U,V e W no terminal e aperte. Garanta que a isolamento externa do cabo do sob a braçadeira de EMC seja removida.

5.1.13. Conexão do motor para B1 e B2

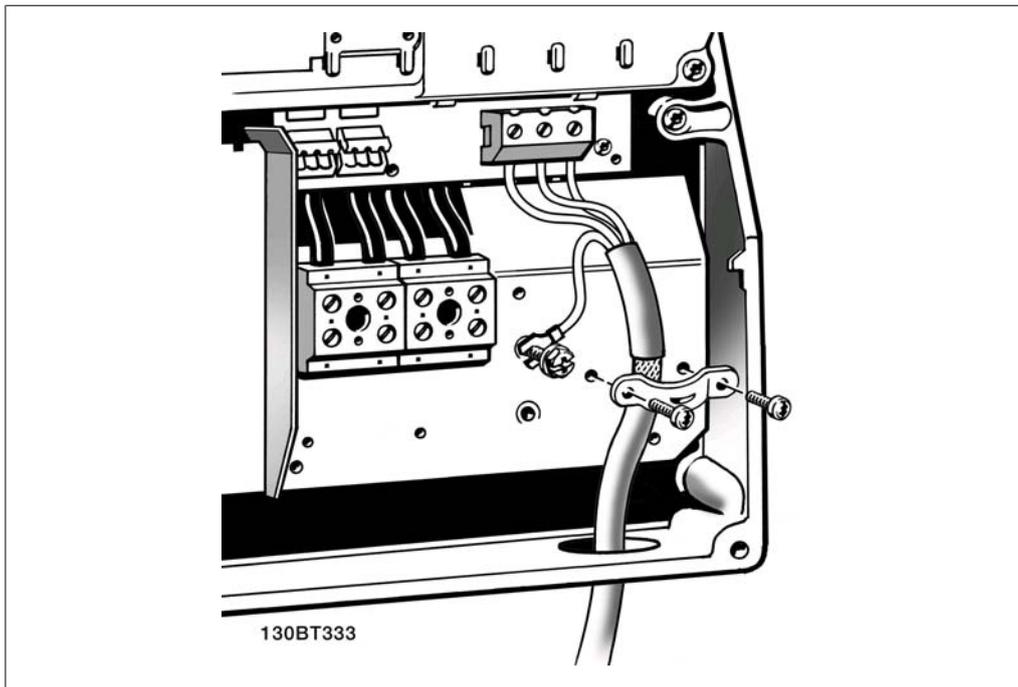


Ilustração 5.14: Primeiro, faça a terminação do terra do motor, em seguida, instale os fios U, V e W no terminal e aperte. Observe que o cabo não-isolado do motor sob a braçadeira de EMC.

5.1.14. Conexão de motor para C1 e C2

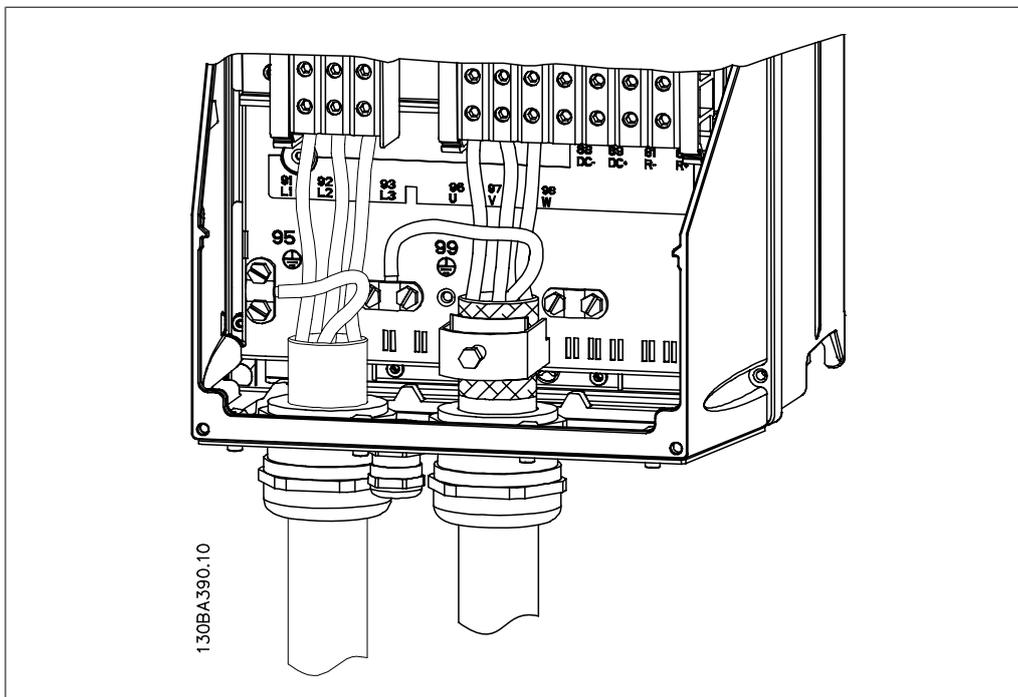


Ilustração 5.15: Primeiro, faça a terminação do terra do motor, em seguida, instale os fios U, V e W do motor no terminal e aperte. Garanta que a isolamento externa do cabo do sob a braçadeira de EMC esteja descascada.

5.1.15. Exemplo e Teste de Fiação

A seção seguinte descreve como fazer a terminação dos fios de controle e como ter acesso a eles. Para explicação sobre a função, programação e fiação dos terminais de controle, consulte o capítulo *Como programar o conversor de frequência*.

5.1.16. Acesso aos Terminais de Controle

Todos os terminais para os cabos de controle estão localizados sob a tampa do bloco de terminais, na parte da frente do conversor de frequência. Remova a tampa do bloco de terminais utilizando uma chave de fenda.

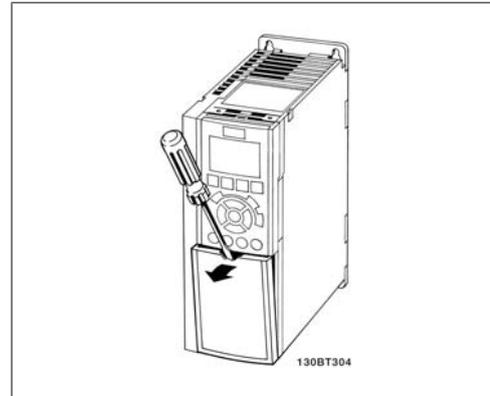


Ilustração 5.16: Gabinetes metálicos A2 e A3

Remova a tampa frontal para ter acesso aos terminais de controle. Ao substituir a tampa frontal, garanta o aperto apropriado aplicando um torque de 2 Nm.

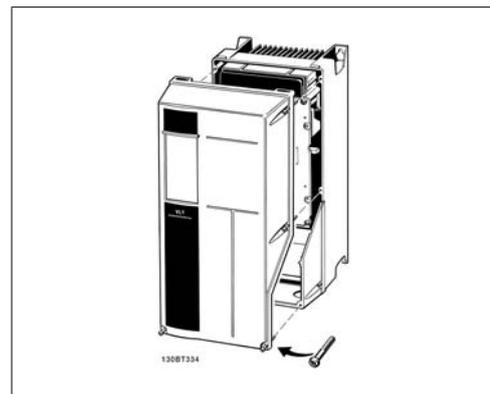


Ilustração 5.17: Gabinetes metálicos A5, B1, B2, C1 e C2

5.1.17. Terminais de Controle

Números de referências de desenhos:

1. Plugue de 10 pólos da E/S digital
2. Plugue de 3 pólos do barramento RS-485.
3. E/S analógica de 6 pólos.
4. Conexão USB.

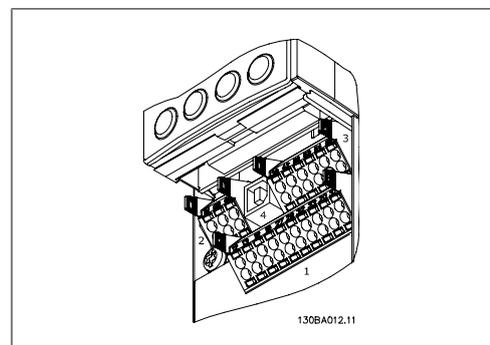


Ilustração 5.18: Terminais de controle (todos os gabinetes)

5.1.18. Como Testar o Motor e o Sentido de Rotação.



Observe que pode ocorrer uma partida acidental do motor; garanta que não há nenhuma pessoa ou equipamento em perigo!

Siga estes passos para testar a conexão do motor e o sentido de rotação. Comece com a unidade desenergizada.

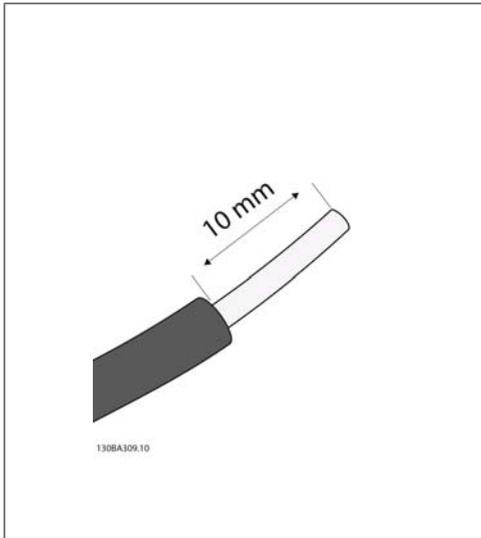


Ilustração 5.19:

Passo 1: Primeiro, remova a isolamento nas duas extremidades de um cabo de 50 a 70 mm.

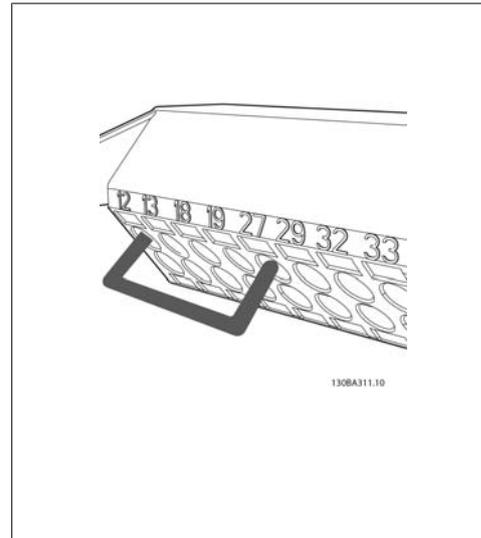


Ilustração 5.21:

Passo 3: Insira a outra ponta do fio no terminal 12 ou 13. (Observação: Para unidades que tenham a função Parada Segura, o jumper que há entre os terminais 12 e 37 não deve ser removido, a fim de que a unidade possa funcionar!)

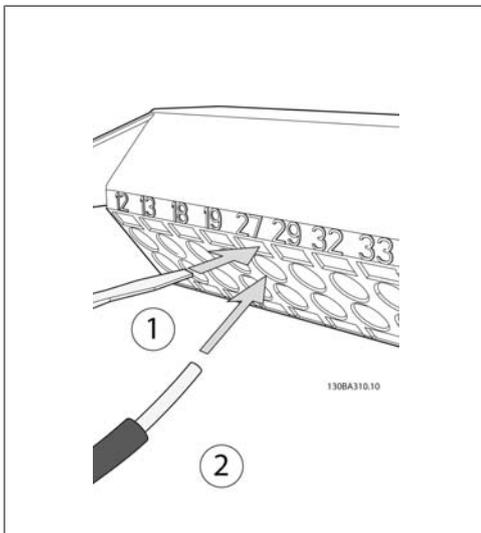


Ilustração 5.20:

Passo 2: Insira uma das pontas no terminal 27, utilizando uma chave de fenda apropriada. (Observação: Para unidades que tenham a função Parada Segura, o jumper que há entre os terminais 12 e 37 não deve ser removido, a fim de que a unidade possa funcionar!)

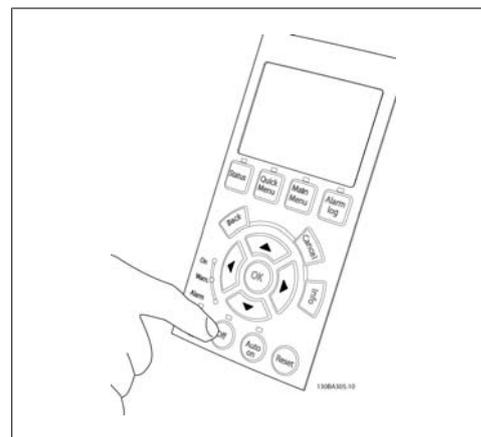


Ilustração 5.22:

Passo 4: Energize a unidade e aperte o botão [Off]. Neste estado, o motor não deve girar. Aperte [Off] para parar o motor, em qualquer instante. Observe que o LED no botão [OFF] deve estar aceso. Se houver alarmes e advertências piscando, consulte o capítulo 7 relativo a esses eventos.



Ilustração 5.23:
Passo 5: Apertando o botão [Hand on] (Automático ligado), o LED do botão deve estar aceso e o motor poderá funcionar.

Passo 7: Para mover o cursor, utilize os botões esquerdo ◀ e direito ▶. Isto permite alterar a velocidade com incrementos maiores.

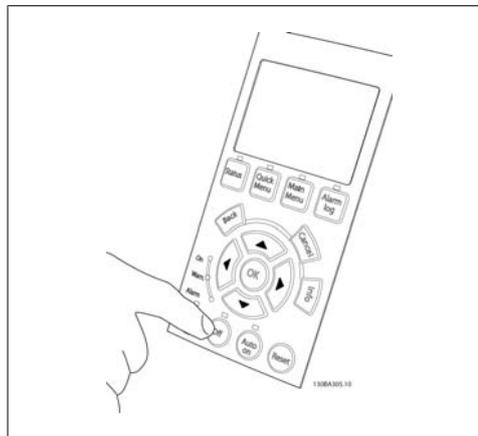


Ilustração 5.26:
Passo 8: Pressione o botão [Off] para parar o motor novamente.

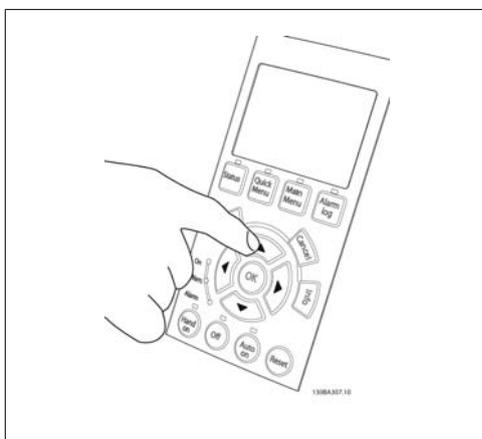


Ilustração 5.24:
Passo 6: A velocidade do motor pode ser conferida no LCP. Ela pode ser ajustada acionando os botões ▲ e ▼.

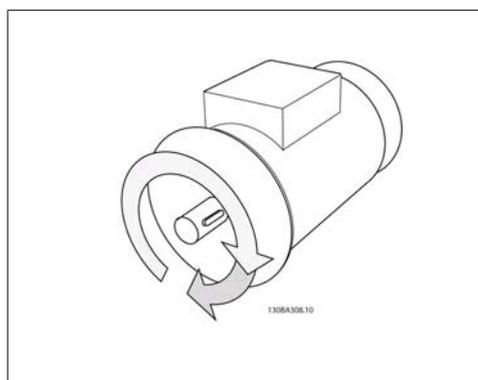


Ilustração 5.27:
Passo 9: Permute dois fios do motor, caso o sentido de rotação do motor não seja a desejada.

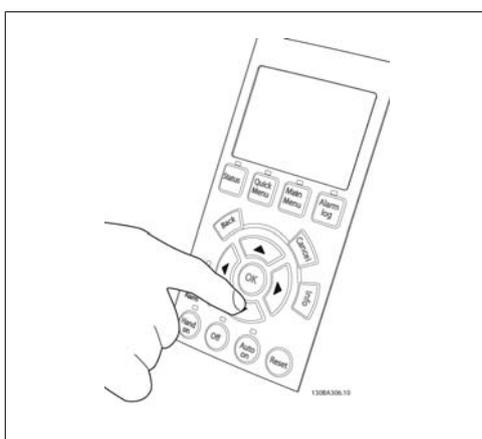


Ilustração 5.25:

 Remova a energia de rede elétrica do conversor de frequência, antes de mudar os cabos do motor.

1. Utilize uma braçadeira, da sacola de acessórios, para conectar a malha metálica da blindagem à placa de desacoplamento do conversor de frequência, para cabos de controle.

Consulte a seção *Aterramento de Cabos de Controle Blindados/Encapados Metalicamente*, para a terminação correta dos cabos de controle.

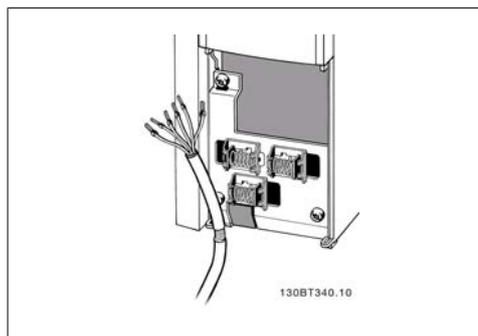


Ilustração 5.29: Braçadeira do cabo de controle.

5.1.20. Chaves S201, S202 e S801

As chaves S201 (AI53) e S202 (AI54) são usadas para selecionar uma configuração de corrente (0-20 mA) ou de tensão (0 a 10 V), nos terminais de entrada analógica 53 e 54, respectivamente.

A chave S801 (BUS TER.) pode ser utilizada para ativar a terminação na porta RS-485 (terminais 68 e 69).

Observe que as chaves podem estar encobertas, se houver um opcional instalado.

Configuração padrão:

S201 (AI 53) = OFF (entrada de tensão)

S202 (AI 54) = OFF (entrada de tensão)

S801 (Terminação de barramento) = OFF

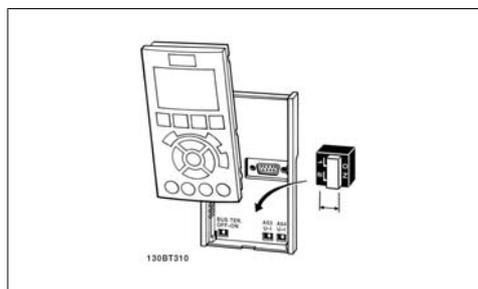


Ilustração 5.30: Local das chaves.

5.2. Otimização final e teste

5.2.1. Otimização final e teste

Para otimizar o desempenho do eixo do motor e do conversor de frequência, para o motor e para a instalação, siga estas etapas: Assegure-se de que o conversor de frequência e o motor estão conectados e a energia está aplicada ao conversor de frequência.



NOTA!

Antes da energização, garanta que o equipamento conectado está pronto para uso.

Passo 1. Localize a plaqueta de identificação do motor.



NOTA!

O motor está ligado em estrela - (Y) ou em delta - (Δ). Esta informação está localizada nos dados da plaqueta de identificação do motor.

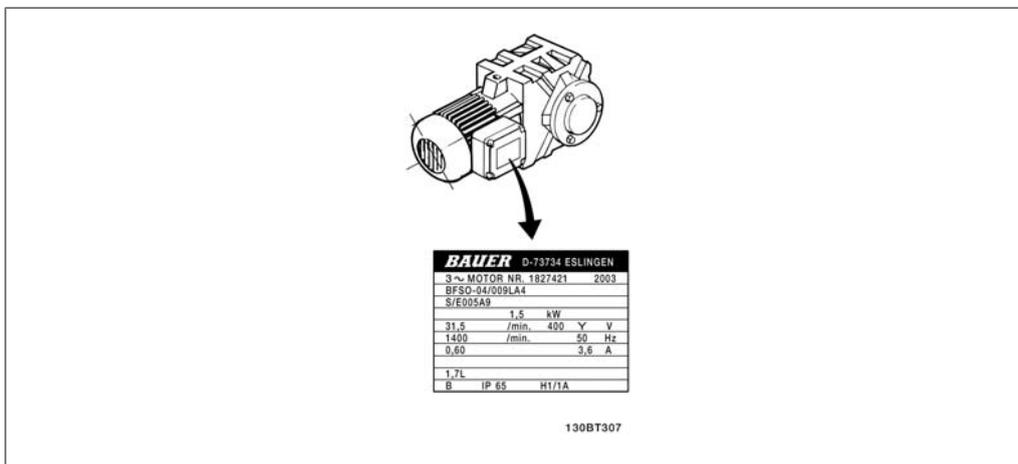


Ilustração 5.31: Exemplo de plaqueta de identificação do motor

Passo 2. Digite os dados da plaqueta de identificação do motor, na seguinte lista de parâmetros.

Para acessar esta lista pressione a tecla [QUICK MENU] (Menu Rápido) e, em seguida, selecione "Q2 Setup Rápido".

1.	Potência do Motor [kW] ou Potência do Motor [HP]	par. 1-20 par. 1-21
2.	Tensão do Motor	par. 1-22
3.	Frequência do Motor	par. 1-23
4.	Corrente do Motor	par. 1-24
5.	Velocidade Nominal do Motor	par. 1-25

Tabela 5.8: Parâmetros relativos ao motor

Passo 3. Ative a Adaptação Automática do Motor (AMA)

A execução da AMA garante o máximo desempenho possível. A AMA automaticamente faz medições no motor específico e compensa as variâncias da instalação.

1. Conecte o terminal 27 ao 12 ou utilize [MAIN MENU] (Menu Principal) e programe o par. 5-12 Terminal 27, para *Sem operação* (par. 5-12 [0])
2. Pressione a tecla [QUICK MENU] (Menu Rápido) e selecione "Q2 Setup Rápido", acione a rolagem para baixo até AMA par. 1-29.
3. Aperte [OK] e ative o par. 1-29 da AMA.
4. Escolha entre AMA completa ou reduzida. Se um filtro de onda senoidal estiver instalado, execute somente a AMA reduzida ou remova esse filtro durante o procedimento da AMA.
5. Pressione a tecla [OK]. O display deve exibir "Pressione [Hand on] (Manual ligado) para iniciar".
6. Pressione a tecla [Hand on]. Uma barra de progressão indicará se a AMA está em andamento.

Pare a AMA durante a operação

1. Pressione a tecla [OFF] (Desligar) - o conversor de freqüência entra no modo alarme e o display mostra que a AMA foi encerrada pelo usuário.

AMA executada com êxito

1. O display mostra "Pressione [OK] para encerrar a AMA".
2. Pressione a tecla [OK] para sair do estado da AMA.

AMA falhou

1. O conversor de freqüência entra no modo alarme. Pode-se encontrar uma descrição do alarme na seção *Solucionando Problemas*.
2. O "Valor de Relatório" em [Alarm Log] (Registro de alarme) mostra a última seqüência de medição executada pela AMA, antes do conversor de freqüência entrar no modo alarme. Este número, junto com a descrição do alarme, auxiliará na solução do problema. Ao entrar em contacto com a Assistência Técnica da Danfoss, certifique-se de mencionar o número e a descrição do alarme.

	<p>NOTA! A execução sem êxito de uma AMA é causada, freqüentemente, pela digitação incorreta dos dados da plaqueta de identificação ou devido à diferença muito grande entre a potência do motor e a potência do conversor de freqüência.</p>
--	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

Passo 4. Programe o limite de velocidade e o tempo de rampa

Programe os limites desejados para a velocidade e o tempo de rampa.

Referência Mínima	par. 3-02
Referência Máxima	par. 3-03

Lim. Inferior da Veloc. do Motor	par. 4-11 ou 4-12
Lim. Superior da Veloc. do Motor	par. 4-13 ou 4-14

Tempo de Aceleração da Rampa 1 [s]	par. 3-41
Tempo de Desaceleração da Rampa 1 [s]	par. 3-42

6. Como operar o conversor de frequência

6.1. Modos de Funcionamento

6.1.1. Há três maneiras de funcionamento

O conversor de frequência poderá funcionar de três maneiras:

1. Painel de Controle Local Gráfico (GLCP), consulte 6.1.2
2. Painel de Controle Local Numérico (NLCP), consulte 6.1.3
3. Comunicação serial RS-485 ou USB, ambos para conexão com PC, consulte 6.1.4

Se o conversor de frequência estiver instalado com o opcional de fieldbus, refira-se à documentação apropriada.

6.1.2. Como trabalhar com o LCP gráfico (GLCP)

As instruções seguintes são válidas para o GLCP (LCP 102):

O GLCP está dividido em quatro grupos funcionais:

1. Display Gráfico com linhas de Status.
2. Teclas de menu e luzes indicadoras (LEDs) - para selecionar modo, alterar parâmetros e alternar entre funções de display.
3. Teclas de navegação e luzes indicadoras (LEDs).
4. Teclas de operação e luzes indicadoras (LEDs).

Display gráfico:

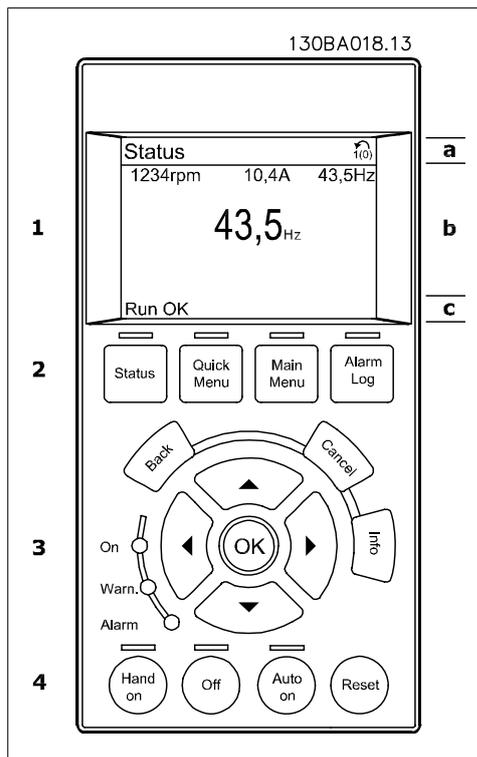
O display de LCD tem um fundo iluminado, com um total de 6 linhas alfa-numéricas. Todos os dados, exibidos no LCP, podem mostrar até cinco itens de dados operacionais, durante o modo [Status].

Linhas do display:

- a. **Linha de Status:** Mensagens de status, exibindo ícones e gráfico.1
- b. **Linhas 1-2:** Linhas de dados do operador que exibem dados definidos ou selecionados pelo usuário. Ao pressionar a tecla [Status] pode-se acrescentar mais uma linha.1
- c. **Linha de Status:** Mensagens de Status que exibem texto.1

O display está dividido em 3 seções:

A **Seção superior(a)** exibe o status, quando no modo status, ou até 2 variáveis, quando não no modo status, e no caso de Alarme/Advertência.



O número identificador do Setup Ativo é exibido (selecionado como Setup Ativo no par. 0-10). Ao programar um Setup diferente do Setup Ativo, o número do Setup que está sendo programado aparece à direita, entre colchetes.

A **Seção central(b)** exibe até 5 variáveis com as respectivas unidades de medida, independentemente do status. No caso de alarme/advertência, é exibida a advertência ao invés das variáveis.

Ao pressionar a tecla [Status] é possível alternar entre três displays de leitura de status diferentes. Variáveis operacionais, com formatações diferentes, são mostradas em cada tela de status - veja a seguir.

Diversos valores ou medições podem ser conectados a cada uma das variáveis operacionais exibidas. Os valores/medidas a serem exibidos podem ser definidos por meio dos par. 0-20, 0-21, 0-22, 0-23 e 0-24, que podem ser acessados por intermédio de [QUICK MENU] (Menu Rápido), "Q3 Setups de Função", "Q3-1 Configurações Gerais", "Q3-11 Configurações do Display".

Cada parâmetro de leitura de valor / medição, selecionado nos par. 0-20 ao 0-24, tem a sua escala de medida própria bem como as respectivas casas decimais. Os valores numéricos grandes são exibidos com menos dígitos após a vírgula decimal.

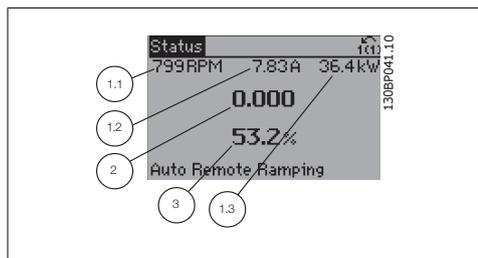
Ex.: Leitura de corrente
5,25 A; 15,2 A 105 A.

Display do status I:

Este estado de leitura é padrão, após a energização ou inicialização.

Utilize [INFO] para obter informações sobre o valor/medição vinculado às variáveis operacionais exibidas (1.1, 1.2, 1.3, 2 e 3).

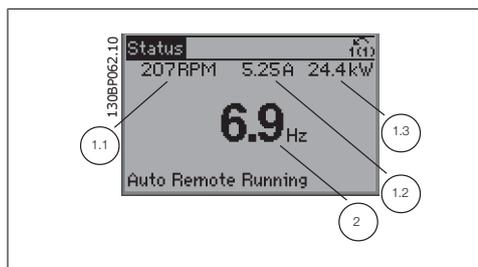
Consulte, nesta ilustração, as variáveis de operação mostradas na tela. 1.1, 1.2 e 1.3 são exibidas em tamanho pequeno. 2 e 3 são mostradas em tamanho médio.



Display de status II:

Consulte, nesta ilustração, as variáveis de operação (1.1, 1.2, 1.3 e 2) mostradas na tela. No exemplo, Velocidade, Corrente do motor, Potência do motor e Frequência são selecionadas como variáveis na primeira e segunda linhas.

As linhas 1.1, 1.2 e 1.3 são exibidas em tamanho pequeno. A linha 2 é exibida em tamanho grande.

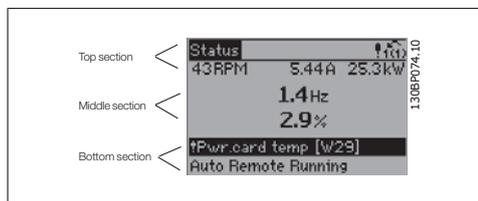


Display de status III:

Este status exibe o evento e a ação do Smart Logic Control. Consulte a seção *Smart Logic Control*, para obter informações adicionais.



A **Seção Inferior** sempre indica o estado do conversor de frequência, no modo Status.



Ajuste do Contraste do Display

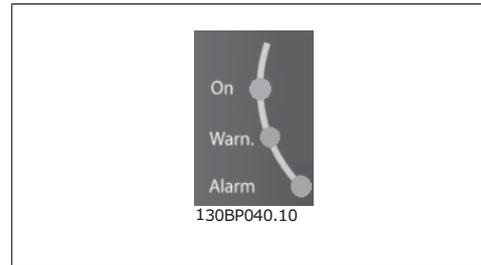
Pressione [Status] e [▲] para diminuir a luminosidade do display
Pressione [Status] e [▼] para aumentar a luminosidade do display

Luzes Indicadoras (LEDs):

Se certos valores limites forem excedidos, o LED de alarme e/ou advertência acende. Um texto de status e de alarme aparece no painel de controle.

O LED On (Ligado) acende quando o conversor de frequência recebe energia da tensão da rede elétrica ou por meio do terminal de barramento CC ou de uma alimentação de 24 V externa. Ao mesmo tempo, a luz de fundo acende.

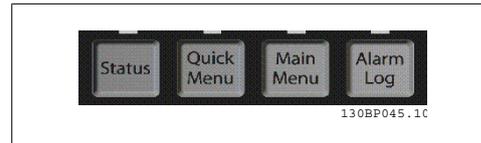
- LED Verde/Aceso: Indica que a seção de controle está funcionando.
- LED Amarelo/Advert.: Indica que há uma advertência.
- LED Vermelho piscando/Alarme: Indica que há um alarme.



Teclas do GLCP

Teclas de menu

As teclas de menu estão divididas por funções: As teclas na parte inferior do display e as luzes indicadoras são utilizadas para o setup dos parâmetros, inclusive para a escolha das indicações de display, durante o funcionamento normal.



[Status]

indica o status do conversor de frequência e/ou do motor. Pode-se escolher entre 3 leituras diferentes, pressionando a tecla [Status]:

5 linhas de leituras, 4 linhas de leituras ou o Smart Logic Control.

Utilize [Status] para selecionar o modo de display ou para retornar ao modo Display, a partir do modo Quick Menu (Menu Rápido), ou do modo Main Menu (Menu Principal) ou do modo Alarme. Utilize também a tecla [Status] para alternar entre o modo de leitura simples ou dupla.

[Quick Menu] (Menu Rápido)

Permite uma configuração rápida do conversor de frequência. **As funções mais comuns do AQUA podem ser programadas aqui.**

O [Quick Menu] (Menu Rápido) consiste de:

- **Q1: Meu Menu Pessoal**
- **Q2: Setup Rápido**
- **Q3: Setups da Função**
- **Q5: Alterações Efetuadas**
- **Q6: Loggings (Registros)**

O Setup de função fornece um acesso rápido e fácil a todos os parâmetros necessários à maioria das aplicações hídricas e de águas residuais, inclusive bombas de torque variável, de torque constante, bombas para dosagem, bombas para poço, bombas de recalque, bombas misturadoras, ventoinhas de aeração e outras aplicações de bomba e ventiladores. Entre outros recursos, inclui também parâmetros para a seleção das variáveis a serem exibidas no LCP, velocidades digitais predefinidas, escalonamento de referências analógicas, aplicações de zona única e multizonais, em malha fechada, e funções específicas relacionada a aplicações hídricas e de águas residuais.

Os parâmetros do Quick Menu (Menu Rápido) podem ser acessados imediatamente, a menos que uma senha tenha sido criada por meio do par. 0-60, 0-61, 0-65 ou 0-66.

É possível alternar diretamente entre o modo Quick Menu (Menu Rápido) e o modo Main Menu (Menu Principal).

[Main Menu] (Menu Principal)

é utilizado para programar todos os parâmetros.

Os parâmetros do Main Menu podem ser acessados imediatamente, a menos que uma senha tenha sido criada por meio do par. 0-60, 0-61, 0-65 ou 0-66. Para a maioria das aplicações hídras e de águas residuais, não é necessário acessar os parâmetros do Main Menu (Menu Principal), mas, em lugar deste, o Quick Menu (Menu Rápido), Setup Rápido e o Setup de Função fornecem acesso mais simples e mais rápido aos parâmetros típicos necessários.

É possível alternar diretamente entre o modo Main Menu (Menu Principal) e o modo Quick Menu (Menu Rápido).

O atalho para parâmetro pode ser realizado mantendo-se a tecla [Main Menu] pressionada durante 3 segundos. O atalho de parâmetro permite acesso direto a qualquer parâmetro.

[Alarm Log] (Registro de Alarme)

exibe uma lista de Alarmes com os cinco últimos alarmes (numerados de A1-A5). Para detalhes adicionais sobre um determinado alarme, utilize as teclas de seta para selecionar o número do alarme e pressione [OK]. As informações exibidas referem-se à condição do conversor de frequência, antes deste entrar no modo alarme.

[Back] (Voltar)

retorna à etapa ou camada anterior, na estrutura de navegação.

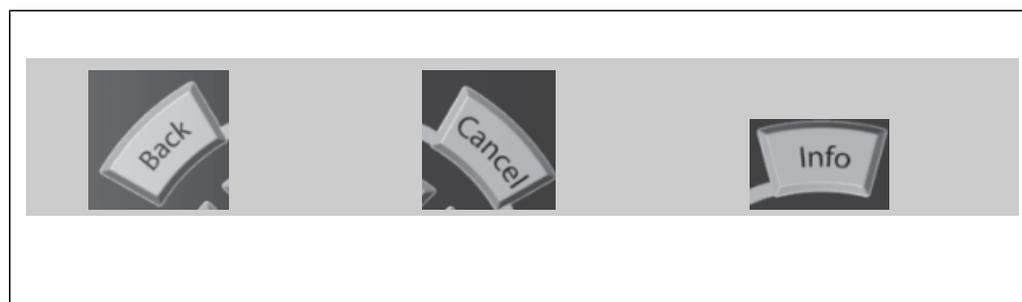
[Cancel] (Cancelar)

cancela a última alteração ou comando, desde que o display não tenha mudado.

[Info] (Info)

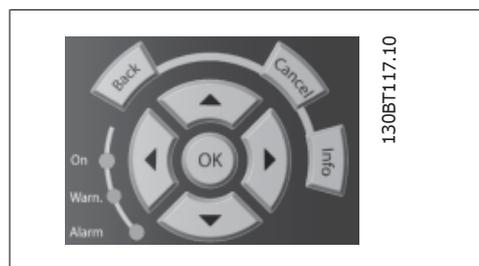
fornece informações sobre um comando, parâmetro ou função em qualquer janela do display. [Info] fornece informações detalhadas sempre que necessário.

Para sair do modo info, pressione [Info], [Back] ou [Cancel].



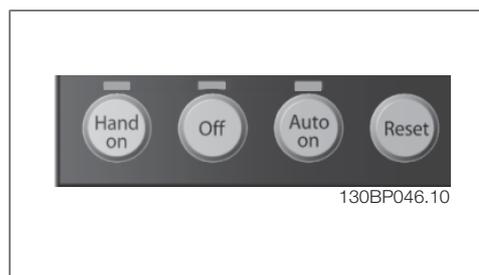
Teclas de Navegação

As quatro setas para navegação são utilizadas para mover-se entre as diferentes opções disponíveis em [Quick Menu] (Menu Rápido), [Main Menu] (Menu Principal) e [Alarm log] (Log de Alarmes). Utilize as teclas para mover o cursor.



[OK] é utilizada para selecionar um parâmetro assinalado pelo cursor e para ativar a alteração de um parâmetro.

As **Teclas Operacionais**, para o controle local, encontram-se na parte inferior no painel de controle.



[Hand On] (Manual Ligado)

permite controlar o conversor de frequência por intermédio do GLCP. [Hand on] também dá partida no motor e, atualmente, é possível fornecer a referência de velocidade do motor, por meio das teclas/setas de navegação. A tecla pode ser selecionada como *Ativado* [1] ou *Desativado* [0], por meio do par. 0-40 *Tecla [Hand on] do LCP*.

Os sinais de controle a seguir ainda permanecerão ativos quando [Hand on] (Manual ligado) for ativada:

- [Hand on] - [Off] - [Auto on]
- Reset
- Parada por inércia inversa (motor parando por inércia)
- Reversão
- Seleção de setup lsb - Seleção de setup msb
- Comando Parar a partir da comunicação serial
- Parada rápida
- Freio CC

**NOTA!**

Sinais de parada externos, ativados por meio de sinais de controle ou de um barramento serial, ignoram um comando de " partida " executado via LCP.

[Off] (Desligar)

pára o motor. A tecla pode ser selecionada como *Ativado* [1] ou *Desativado* [0], por meio do par. 0-41 *Tecla [Off] do LCP*. Se não for selecionada nenhuma função de parada externa e a tecla [Off] estiver inativa, o motor somente pode ser parado desligando-se a alimentação de rede elétrica.

[Auto On] (Automático Ligado)

permite que o conversor de frequência seja controlado através dos terminais de controle e/ou da comunicação serial. Quando um sinal de partida for aplicado aos terminais de controle e/ou pelo barramento, o conversor de frequência dará partida. A tecla pode ser selecionada como *Ativado* [1] ou *Desativado* [0], por meio do par. 0-42 *Tecla [Auto on] (Automático ligado) do LCP*.

**NOTA!**

Um sinal HAND-OFF-AUTO, ativado através das entradas digitais, tem prioridade mais alta que as teclas de controle [Hand on] - [Auto on].

[Reset]

é usada para reinicializar o conversor de frequência, após um alarme (desarme). A tecla pode ser selecionada como *Ativado* [1] ou *Desativado* [0], por meio do par. 0-43 *Tecla [Reset] do LCP*.

O **atalho de parâmetro** pode ser executado pressionando e mantendo, durante 3 segundos, a tecla [Main Menu] (Menu Principal). O atalho de parâmetro permite acesso direto a qualquer parâmetro.

6.1.3. Como operar o LCP numérico (NLCP)

As instruções seguintes são válidas para o NLCP (LCP 101).

O painel de controle está dividido em quatro grupos funcionais:

1. Display numérico.
2. Teclas de menu e luzes indicadoras (LEDs) - para alterar parâmetros e alternar entre funções de display.
3. Teclas de navegação e luzes indicadoras (LEDs).
4. Teclas de operação e luzes indicadoras (LEDs).

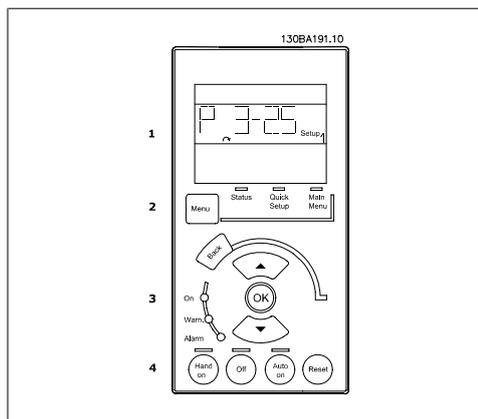


Ilustração 6.1: LCP Numérico (NLCP)

NOTA!
A cópia de parâmetros não é possível com o Painel de Controle Local Numérico (LCP 101).

Selecione um dos modos seguintes:

Modo Status: Exibe o status do conversor de frequência ou do motor.

Se ocorrer um alarme, o NLCP chaveia automaticamente para o modo status. Diversos alarmes podem ser exibidos.

Modo Quick Setup (Setup Rápido) ou Main Menu (Menu Principal): Exibe parâmetros e programações de parâmetros.

Luzes indicadoras (LEDs):

- LED Verde/Aceso: Indica se a seção de controle está funcionando.
- LED Amarelo/Advert.: Indica que há uma advertência.
- LED Vermelho piscando/Alarme: Indica que há um alarme.

Main Menu (Menu Principal) é utilizado para programar todos os parâmetros.

Os parâmetros podem ser acessados imediatamente, a menos que uma senha tenha sido criada por meio do par. 0-60, 0-61, 0-65 ou 0-66.

Quick Setup (Setup Rápido) é utilizado para programar o conversor de frequência, usando somente os parâmetros mais essenciais.

Os valores de parâmetros podem ser alterados utilizando as setas de navegação para cima/para baixo, quando o valor estiver piscando.

Selecione o Main Menu (Menu Principal) apertando a tecla [Menu] diversas vezes, até que o LED do Menu Principal acenda.

Selecione o grupo de parâmetros [xx-__] e pressione [OK]

Selecione o parâmetro [__-xx] e pressione [OK]

Se o parâmetro referir-se a um parâmetro de matriz, selecione o número da matriz e pressione a tecla [OK]



Ilustração 6.2: Exemplo de exibição de status

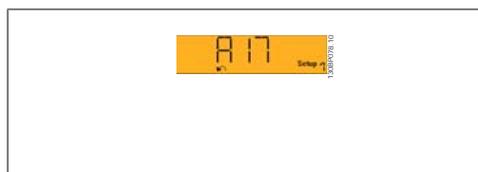


Ilustração 6.3: Exemplo de exibição de alarme

Tecla Menu

[Menu] Seleciona um dos modos seguintes:

- Status
- Quick Setup (Setup Rápido)
- [Main Menu] (Menu Principal)

Selecione os valores de dados desejados e pressione a tecla [OK]

Teclas de Navegação [Back] para voltar

As setas [▼] [▲] são utilizadas para mover entre os grupos de parâmetros, nos parâmetros e dentro dos parâmetros.

[OK] é utilizada para selecionar um parâmetro assinalado pelo cursor e para ativar a alteração de um parâmetro.



Ilustração 6.4: Exemplo de display

Teclas Operacionais

As teclas para o controle local encontram-se na parte inferior, no painel de controle.

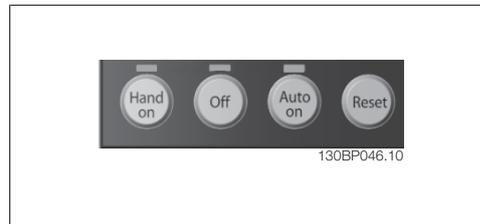


Ilustração 6.5: Teclas operacionais do LCP numérico (NLCP)

[Hand on] (Manual ligado) permite controlar o conversor de frequência por intermédio do LCP. [Hand on] também permite dar partida no motor e, atualmente, é possível digitar os dados de velocidade do motor, por meio das teclas de navegação. A tecla pode ser selecionada como *Ativado* [1] ou *Desativado* [0], por meio do par. 0-40 *Tecla [Hand on] do LCP*.

Sinais de parada externos, ativados por meio de sinais de controle ou de um barramento serial, ignoram um comando de 'partida' executado via LCP.

Os sinais de controle a seguir ainda permanecerão ativos quando [Hand on] (Manual ligado) for ativada:

- [Hand on] - [Off] - [Auto on]
- Reset
- Parada por inércia inversa
- Reversão
- Seleção de setup lsb - Seleção de setup msb
- Comando Parar a partir da comunicação serial
- Parada rápida
- Freio CC

[Off] (Desligar) pára o motor. A tecla pode ser selecionada como *Ativado* [1] ou *Desativado* [0], por meio do par. 0-41 *Tecla [Off] do LCP*.

Se não for selecionada nenhuma função de parada externa e a tecla [Off] estiver inativa, o motor pode ser parado, desligando-se a alimentação de rede elétrica.

[Auto on] (Automático ligado) permite que o conversor de frequência seja controlado por meio dos terminais de controle e/ou da comunicação serial. Quando um sinal de partida for aplicado aos terminais de controle e/ou pelo barramento, o conversor de frequência dará partida. A tecla pode ser selecionada como *Ativado* [1] ou *Desativado* [0], por meio do par. 0-42 *Tecla [Auto on] (Automát. ligado) do LCP*.

NOTA!
Um sinal HAND-OFF-AUTO, ativado através das entradas digitais, tem prioridade mais alta que as teclas de controle [Hand on] [Auto on].

[Reset] é usada para reinicializar o conversor de frequência, após um alarme (desarme). A tecla pode ser selecionada como *Ativado* [1] ou *Desativado* [0], por meio do par. 0-43 *Teclas Reset do LCP*.

6.1.4. Conexão do Barramento RS-485

Um ou mais conversores de frequência podem ser conectados a um controlador (ou mestre), utilizando uma interface RS-485 padrão. O terminal 68 é conectado ao sinal P (TX+, RX+), enquanto o terminal 69 ao sinal N (TX-,RX-).

Se houver mais de um conversor de frequência conectado a um determinado mestre, utilize conexões paralelas.

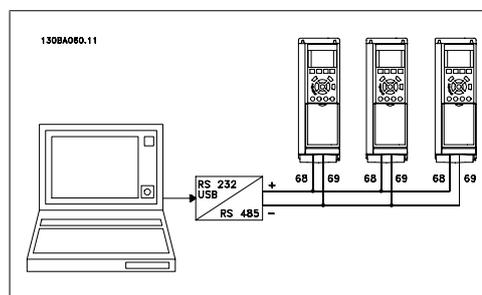


Ilustração 6.6: Exemplo de conexão.

Para evitar correntes de equalização de potencial na malha de blindagem, aterre esta por meio do terminal 61, que está conectado ao chassi através de um circuito RC.

Terminação do barramento

O barramento do RS-485 deve ser terminado por meio de um banco de resistores, nas duas extremidades. Se o drive for o primeiro no último dispositivo, no loop do RS-485, posicione a chave S801 do cartão de controle em ON (Ligado).

Para mais informações, consulte o parágrafo *Chaves S201, S202 e S801*.

6.1.5. Como Conectar um PC ao Conversor de Frequência

Para controlar ou programar o conversor de frequência a partir de um PC, instale o Software de Setup do MCT 10.

O PC é conectado por meio de um cabo USB padrão (host/dispositivo) ou através de uma interface RS-485, conforme ilustrado no Guia de Design do FC 200, capítulo **Como Instalar > Instalação de conexões misc.**

NOTA!
A conexão USB está isolada galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão. A conexão USB não está isolada galvanicamente do ponto de aterramento de proteção. Utilize somente laptop isolado para conectar-se à porta USB do conector do conversor de frequência.

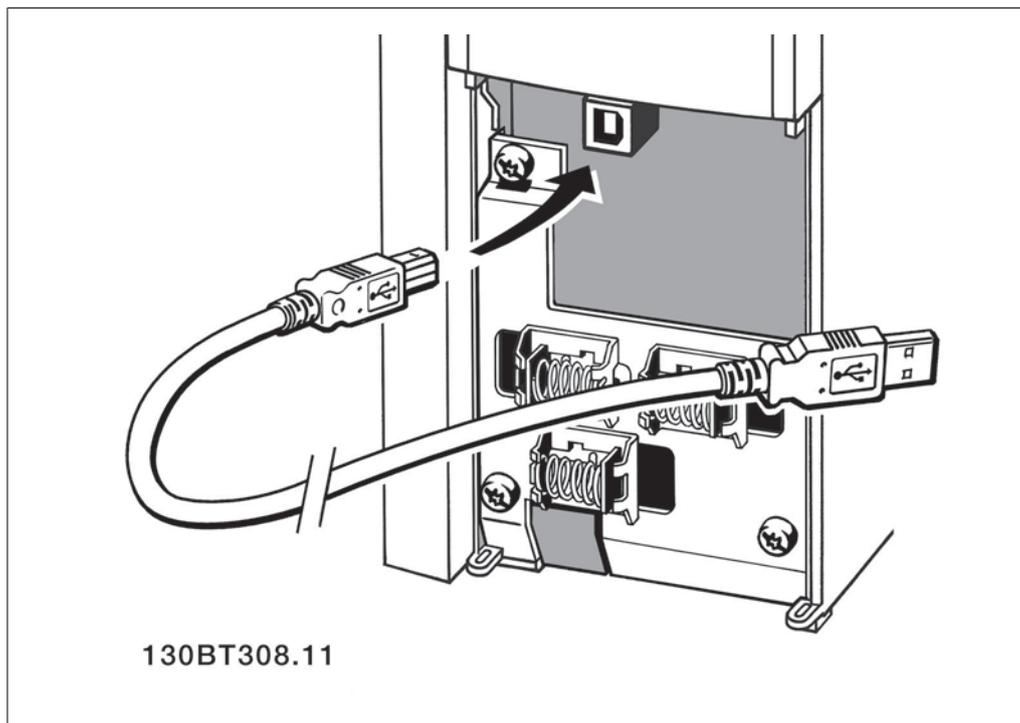


Ilustração 6.7: Conexão USB

6.1.6. Ferramentas de Software de PC

Software para PC - MCT 10

Todos os conversores de frequência são equipados com uma porta de comunicação serial. A Danfoss disponibiliza uma ferramenta de PC para a comunicação entre o PC e o conversor de frequência, o Software de Setup da Ferramenta de Controle de Movimento MCT 10 do VLT.

Software de Setup do MCT 10

O MCT 10 foi desenvolvido como uma ferramenta fácil de usar, para configurar os parâmetros dos conversores de frequência. O software também pode ser baixado do site de internet da Danfoss <http://www.vlt-software.com>

O Software de Setup do MCT 10 será útil para:

- Planejamento de uma rede de comunicações off-line. O MCT 10 contém um banco de dados de conversores de frequência completo.
- Colocar em operação on-line os conversores de frequência
- Gravar configurações para todos os conversores de frequência
- Substituição de um conversor de frequência em uma rede
- Documentação simples e precisa sobre as configurações do conversor de frequência, após ser colocado em funcionamento.
- Expandir uma rede existente
- Conversores de frequência a serem desenvolvidos futuramente serão suportados

O Software de Setup do MCT 10 suporta o Profibus DP-V1, por meio de uma Conexão Master classe 2. Isto torna possível ler/gravar parâmetros on-line em um conversor de frequência, através de rede Profibus. Isto eliminará a necessidade de uma rede extra para comunicação.

Salvar as Configurações do Conversor de frequência:

1. Conecte um PC à unidade, através de uma porta de comunicação USB. Observação: Utilize um PC, isolado da rede elétrica, em conjunto com a porta USB. Deixar de tomar esta providência poderá causar danos ao equipamento.)
2. Abra o Software de Setup do MCT 10
3. Escolha "Ler a partir do drive"
4. Escolha "Salvar como"

Todos os parâmetros estão, agora, armazenados no PC.

Carregar as Configurações do Conversor de Frequência:

1. Conecte um PC ao conversor de frequência, através de uma porta de comunicação USB
2. Abra o Software de Setup do MCT 10
3. Selecione "Abrir" – os arquivos armazenados serão exibidos
4. Abra o arquivo apropriado
5. Escolha "Gravar no drive"

Todas as configurações de parâmetros são agora transferidas para o conversor de frequência.

Há um manual separado disponível para o Software de Setup do MCT 10: **MG.10.R2.02.**

Os Módulos do Software de Setup do MCT 10

Os seguintes módulos estão incluídos no pacote de software:

	Software de Setup do MCT 10 Configuração dos parâmetros Copiar a partir de/para os conversores de frequência Documentação e impressão das configurações de parâmetros, inclusive diagramas
	Interface de Usuário Estendida Cronograma de Manutenção Preventiva Programação do relógio Programação de Ação Temporizada Setup do Smart Logic Controller Ferramenta de Config. do Controle em Cascata

Código de compra:

Encomende o CD que contém o Software de Setup do MCT 10 usando o número de código 130B1000.

O MCT 10 também pode ser baixado do site da Danfoss: WWW.DANFOSS.COM, Business Area: Motion Controls.

6.1.7. Dicas e truques

*	Para a maioria das aplicações hidráulicas, o Menu Rápido, o Setup Rápido e o Setup de Função fornecem o acesso mais simples e mais rápido a todos os parâmetros típicos necessários.
*	Sempre que possível, execute uma AMA, para garantir o melhor desempenho do eixo do motor
*	O contraste do display pode ser ajustado apertando [Status] e [▲], para diminuir a luminosidade do display, ou [Status] e [▼], para aumentar a luminosidade.
*	Sob [Quick Menu] (Menu Rápido) e [Changes Made] (Alterações Feitas) todos os parâmetros que foram alterados a partir da configuração de fábrica são exibidos
*	Pressione e mantenha a tecla [Main Menu] (Menu Principal), durante 3 segundos, para acessar qualquer parâmetro.
*	Para fins de manutenção, recomenda-se copiar todos os parâmetros no LCP, consulte o par 0-50 para obter informações detalhadas

Tabela 6.1: Dicas e truques

6.1.8. Transferência Rápida das Configurações de Parâmetros, ao utilizar o GLCP

Uma vez completado o setup de um conversor de frequência, recomenda-se que as configurações dos parâmetros sejam armazenadas (backup) no GLCP ou em um PC, por meio da Ferramenta de Software de Setup do MCT 10.



NOTA!

Pare o motor antes de executar qualquer uma destas operações.

Armazenamento de dados no LCP:

1. Ir para o parâmetro 0-50 *Cópia via LCP*
2. Pressione a tecla [OK]
3. Selecione "Todos para o LCP"
4. Pressione a tecla [OK]

Todas as configurações de parâmetros são então armazenadas no GLCP, conforme indicado na barra de progressão. Quando 100% for atingido, pressione [OK].

O GLCP, agora, pode ser conectado a outro conversor de frequência e as programações de parâmetros copiadas para este conversor.

Transferência de dados do LCP para o Conversor de frequência:

1. Ir para o parâmetro 0-50 *Cópia via LCP*
2. Pressione a tecla [OK]
3. Selecione "Todos do LCP"
4. Pressione a tecla [OK]

As configurações de parâmetros armazenadas no GLCP são, então, transferidas para o conversor de frequência, como indicado na barra de progressão. Quando 100% for atingido, pressione [OK].

6.1.9. Inicialização para as Configurações Padrão

Inicialize o conversor de frequência para as configurações padrão, de duas maneiras:

Inicialização recomendada (via par. 14-22)

1. Selecione o par. 14-22
2. Pressione a tecla [OK]
3. Selecione "Inicialização" (para NLCP, selecione "2")
4. Pressione a tecla [OK]
5. Remova a energia da unidade e aguarde até o display desligar.
6. Conecte a energia novamente e o conversor de frequência estará reinicializado. Observe que a primeira inicialização demora alguns segundos a mais.

O par. 14-22 inicializa tudo, exceto:

14-50	RFI 1
8-30	Protocolo
8-31	Endereço
8-32	Baud Rate
8-35	Atraso Mínimo de Resposta
8-36	Atraso Máx de Resposta
8-37	Atraso Máx Inter-Caractere
15-00 a 15-05	Dados operacionais
15-20 a 15-22	Registro do histórico
15-30 a 15-32	Registro de falhas



NOTA!

Os parâmetros selecionados no *Menu Pessoal* permanecerão presentes, com a configuração padrão de fábrica.

Inicialização manual



NOTA!

Ao executar a inicialização manual, a comunicação serial, as configurações do filtro de RFI (par. 14-50) e as configurações do registro de defeitos são reinicializadas. Remove os parâmetros selecionados no *Menu Pessoal*.

1. Desconecte da rede elétrica e aguarde até que o display apague.
- 2a. Pressione as teclas [Status] - [Main Menu] - [OK] ao mesmo tempo, durante a energização do LCP Gráfico (GLCP).
- 2b. Aperte [Menu] enquanto o LCP 101, Display Numérico, é energizado
3. Solte as teclas, após 5 s.
4. O conversor de frequência agora está programado, de acordo com as configurações padrão.

Este parâmetro inicializa todos os itens, exceto:

15-00	Horas de Funcionamento
15-03	Energizações
15-04	Superaquecimentos
15-05	Sobretensões

7. Como programar o conversor de frequência

7.1. Como programar

7.1.1. Setup de Parâmetro

Grupo	Título	Função
0-	Operação / Display	Parâmetros relacionados às funções fundamentais do conversor de frequência, função das teclas do LCP e configuração do display do LCP.
1-	Carga / Motor	Grupo de parâmetros para configuração de motor.
2-	Freios	Grupo de parâmetros para programar os recursos de frenagem do conversor de frequência.
3-	Referência / Rampas	Parâmetros para tratamento de referências, definições de limitações e configuração da reação do conversor de frequência às alterações.
4-	Limites / Advertências	Grupo de parâmetros para configurar os limites e advertências.
5-	Entrada/Saída Digital	Grupo de parâmetros para configurar as entradas e saídas digitais.
6-	Entrada/Saída analógica	Grupo de parâmetros para a configuração das entradas e saídas analógicas.
8-	Comunicação e Opcionais	Grupo de parâmetros para configurar as comunicações e opcionais.
9-	Profibus	Grupo de parâmetros para todos os parâmetros específicos do Profibus.
10-	Fieldbus do DeviceNet CAN	Grupo de parâmetros dos parâmetros específicos do DeviceNet.
11-	LonWorks	Grupo de parâmetros para todos os parâmetros específicos do LonWorks
13-	Smart Logic	Grupo de parâmetros para Smart Logic Control
14-	Funções Especiais	Grupo de parâmetros para configurar as funções especiais do conversor de frequência.
15-	Informação do VLT	Grupo de parâmetros contendo informações do conversor de frequência, como dados operacionais, configuração de hardware e versões de software.
16-	Leituras de Dados	Grupo de parâmetros para leituras de dados, p. ex., referências reais, tensões, controle, alarme, advertência e status words.
18-	Informações e Leituras	Este grupo de parâmetros contém os últimos 10 registros de Manutenção Preventiva.
20-	Malha Fechada do Drive	Este grupo de parâmetros é utilizado para configurar o Controlador PID de malha fechada, que controla a frequência de saída da unidade.
21-	Malha Fechada Estendida	Parâmetros para configurar os três Controladores PID de Malha Fechada Estendida.
22-	Funções de Aplicação	Estes parâmetros monitoram as aplicações hídras.
23-	Funções Baseadas no Tempo	Estes parâmetros são utilizados para ações necessárias a serem executadas diária ou semanalmente, p.ex., referências diferentes para horas de funcionamento/horas sem funcionamento.
25-	Funções Básicas do Controlador em Cascata	Parâmetros para configurar o Controlador em Cascata Básico, para o controle seqüencial de diversas bombas.
26-	E/S Analógica do Opcional MCB 109	Parâmetros para configurar a E/S Analógica do Opcional MCB 109.
27-	Controle em Cascata Estendido	Parâmetros para configurar o Controlador em Cascata Estendido.
29-	Funções de Aplicações Hídras	Parâmetros para configurar funções hídras específicas.
31-	Opcionais de Bypass	Parâmetros para configurar o Opcional de Bypass

Tabela 7.1: Grupos de Parâmetros

As descrições e seleções de parâmetros são exibidas na área do display gráfico (GLCP) ou numérico (NLCP). (Consulte a Seção 5 para detalhes.) Acesse os parâmetros pressionando a tecla [Quick Menu] (Menu Rápido) ou [Main Menu] (Menu Principal), no painel de controle. O menu rápido é utilizado fundamentalmente para colocar a unidade em operação, na inicialização, disponibilizando aqueles parâmetros necessários à operação de partida. O menu principal fornece o acesso a todos os parâmetros, para a programação detalhada da aplicação.

Todos os terminais de entrada/saída digital e entrada/saída analógica são multifuncionais. Todos os terminais têm funções padrões de fábrica, adequadas à maioria das aplicações hídras, porém, se outras funções forem necessárias, elas devem ser programadas no grupo de parâmetros 5 ou 6.

7.1.2. Modo Quick Menu (Menu Rápido)

O GLCP disponibiliza o acesso a todos os parâmetros listados sob o Quick Menu (Menus Rápidos). O NLCP disponibiliza o acesso aos parâmetros do Setup Rápido. Programe os parâmetros utilizando a tecla [Quick Menu]:

Pressionando [Quick Menu] (Menu Rápido) obtém-se uma lista que indica as diferentes opções do Quick menu.

Setup Eficiente de Parâmetros das Aplicações Hídricas

Os parâmetros podem ser facilmente programados, para a grande maioria das aplicações hídricas, apenas utilizando o [Quick Menu] (Menu Rápido).

O modo ótimo de programar parâmetros por meio do [Quick Menu] é seguir os passos abaixo:

1. Aperte [Quick Setup] (Setup Rápido) para selecionar as programações de motor, tempos de rampa, etc.
2. Aperte [Function Setups] (Setups de Função) para programar as funcionalidades necessárias do conversor de frequência - se ainda não o foram, pelas configurações do [Quick Setup] (Setup Rápido).
3. Escolha entre *Programações Gerais*, *Configurações de Malha Aberta* e *Configurações de Malha Fechada*.

Recomenda-se fazer o setup na ordem listada.

Selecione *Meu Menu Pessoal* para exibir somente os parâmetros que foram pré-selecionados e programados como parâmetros pessoais. Por exemplo, uma bomba ou equipamento OEM pode ter pré-programado esses parâmetros para constar do Meu Menu Pessoal, ao ser colocada em funcionamento na fábrica, com o intuito de tornar mais simples a colocação em funcionamento / ajuste fino na empresa. Estes parâmetros são selecionados no par. 0-25 *Meu Menu Pessoal*. Pode-se definir até 20 parâmetros diferentes neste menu.

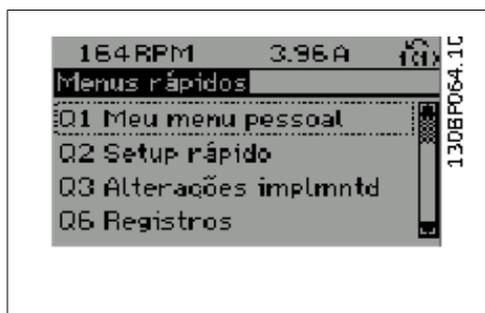


Ilustração 7.1: Visualização do Quick menu (Menu rápido)

Par.	Designação	[Unidade med.]
0-01	Idioma	
1-20	Potência do Motor	[kW]
1-22	Tensão do Motor	[V]
1-23	Frequência do Motor	[Hz]
1-24	Corrente do Motor	[A]
1-25	Velocidade Nominal do Motor	[RPM]
3-41	Tempo de Aceleração da Rampa 1	[s]
3-42	Tempo de Desaceleração da Rampa 1	[s]
4-11	Lim. Inferior da Veloc. do Motor	[RPM]
4-13	Lim. Superior da Veloc. do Motor	[RPM]
1-29	Adaptação Automática do Motor	[AMA]

Tabela 7.2: Parâmetros do Quick Setup

*A exibição no display depende das escolhas feitas nos parâmetros 0-02 e 0-03. A configuração padrão dos parâmetros 0-02 e 0-03 depende da região do planeta onde o conversor de frequência foi comercializado, mas pode ser reprogramado, conforme a necessidade.

Se Sem Operação for selecionada no terminal 27, não é necessária nenhuma conexão de + 24 V no terminal 27 para ativar a partida.

Se *Paradp/inérc, reverso* (padrão de fábrica) for selecionado, no Terminal 27, será necessária uma conexão para +24 V para ativar a partida.

Selecione *Alterações feitas* para obter informações sobre:

- as últimas 10 alterações. Utilize as teclas de navegação ▲ e ▼, para rolar entre os 10 últimos parâmetros alterados.
- as alterações feitas desde a ativação da configuração padrão.

Selecione *Loggings* (Registros) para obter informações sobre a leitura das linhas do display. A informação é exibida na forma de gráfico.

Somente os parâmetros de display, selecionados nos par 0-20 e 0-24, podem ser visualizados. Pode-se armazenar até 120 amostras na memória, para referência posterior.

0-01 Idioma

Option:

Funcão:

Define o idioma a ser utilizado no display.

[0] * English

1-20 Potência do Motor [kW]

Range:

Relacionado à potência*

Funcão:

Insira a potência nominal do motor, em kW, de acordo com os dados da plaqueta de identificação. O valor padrão corresponde à saída nominal efetiva da unidade.

Não se pode ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento. Dependendo das escolhas feitas no par. 0-03 *Definições Regionais*, ou o par. 1-20 ou par. 1-21 *Potência do Motor* ficam ocultos.

1-22 Tensão do Motor

Range:

Relacionado à tensão*

Funcão:

Insira a tensão nominal do motor, de acordo com os dados da plaqueta de identificação. O valor padrão corresponde à saída nominal efetiva da unidade.

Não se pode ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.

1-23 Frequência do Motor

Range:

Relacionado à frequência*

Funcão:

Selecione o valor da frequência do motor, a partir dos dados da plaqueta de identificação. Para funcionamento em 87 Hz, com motores de 230/400 V, programe os dados da plaqueta de iden-

tificação para 230 V/50 Hz. Adapte o par. 4-13 *Lim. Superior da Veloc do Motor [RPM]* e o par. 3-03 *Referência Máxima* à aplicação de 87 Hz.

Não se pode ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.

1-24 Corrente do Motor

Range:

Relacio- [0,1 até 10.000 A]
nado à
potên-
cia*

Funcão:

Insira o valor da corrente nominal do motor, a partir dos dados da plaqueta de identificação do motor. Estes dados são utilizados para calcular o torque, a proteção térmica do motor, etc.

Não se pode ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.

1-25 Velocidade Nominal do Motor

Range:

Relacio- [100 até 60.000 RPM]
nado à
potên-
cia*

Funcão:

Digite o valor da velocidade nominal do motor que consta na plaqueta de identificação do motor. Os dados são utilizados para calcular as compensações automáticas do motor.

Não se pode ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.

3-41 Tempo de Aceleração da Rampa 1

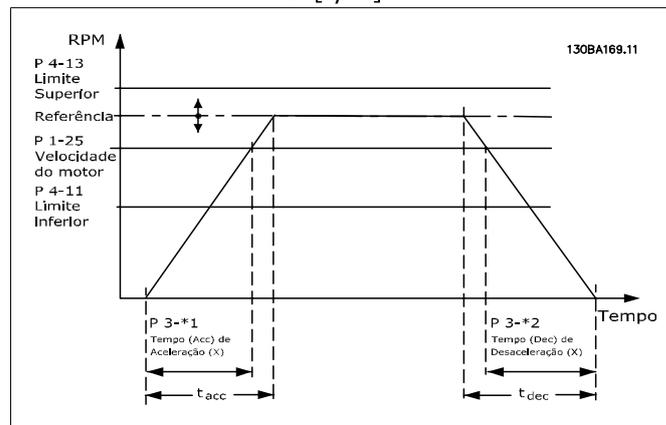
Range:

3 s* [1 - 3.600 s]

Funcão:

Insira o tempo de aceleração, i.é, o tempo para acelerar desde 0 RPM até a velocidade nominal do motor $n_{M,N}$ (par. 1-25). Escolha um tempo de aceleração de tal modo que a corrente de saída não exceda o limite de corrente do par. 4-18, durante a aceleração. Consulte o tempo de desaceleração no par. 3-42

$$\text{par.3 - 41} = \frac{t_{acc} \times n_{norm}[\text{par.1 - 25}]}{\Delta ref[rpm]} [s]$$



3-42 Tempo de Desaceleração da Rampa 1

Range: 3 s* [1 - 3.600 s]	Funcão: Insira o tempo de desaceleração, i.é, o tempo que o motor desacelera, desde a velocidade nominal do motor $n_{M,N}$ (par. 1-25) até 0 RPM. Selecione o tempo de desaceleração de modo que não ocorra nenhuma sobretensão no inversor, devido ao funcionamento do motor como gerador, e de maneira que a corrente gerada não exceda o limite de corrente, programado no par. 4-18. Consulte o tempo de aceleração, no par. 3-41.
-------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

$$par.3 - 42 = \frac{tdec \times nnorm [par.1 - 25]}{\Delta ref[rpm]} [s]$$

4-11 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]

Range: Relacio- [0 - 60,000 RPM] nado à potên- cia*	Funcão: Insira o limite mínimo para a velocidade do motor. O Limite Inferior da Velocidade do Motor pode ser programado para corresponder à velocidade mínima de motor, recomendada pelo fabricante. O Limite Inferior da Velocidade do Motor não deve exceder a programada no par. 4-13 <i>Lim. Superior da Veloc do Motor [RPM]</i> .
------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

4-13 Lim. Superior da Veloc do Motor [RPM]

Range: Relacio- [0 - 60,000 RPM] nado à potên- cia*	Funcão: Insira o limite máximo para a velocidade do motor. O Limite Superior da Velocidade do Motor pode ser programado para corresponder à máxima velocidade nominal do motor, estabelecida pelo fabricante. O Limite Superior da Velocidade do Motor deve ser maior que a programada no par. 4-11 <i>Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]</i> . Somente o par. 4-11 ou 4-12 será exibido, dependendo de outros parâmetros programados no Menu Principal e também das configurações padrão, que, por sua vez, dependem da localidade geográfica global.
------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------



NOTA!

O valor da frequência de saída do conversor de frequência nunca deve exceder a frequência de chaveamento, por mais que 1/10 do valor desta.

1-29 Adaptação Automática de Motor AMA

Option:	Funcão: A função AMA otimiza o desempenho dinâmico do motor, ao otimizar automaticamente os parâmetros avançados do motor (par. 1-30 ao 1-35), com o motor parado.
[0] * OFF (Desligado)	Sem função
[1] Ativar AMA completa	executa a AMA da resistência do estator R_s , da resistência do rotor R_r , a reatância parasita do estator x_1 , a reatância parasita do rotor X_2 e da reatância principal X_h .

[2]	Ativar AMA reduzida	executa a AMA reduzida da resistência do estator R_s , somente no sistema. Selecione esta opção se for utilizado um filtro LC, entre o conversor de frequência e o motor.
-----	---------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

Ative a função AMA, pressionando a tecla [Hand on] (Manual ligado), após selecionar [1] ou [2]. Consulte também a seção *Adaptação Automática do Motor*. Depois de uma seqüência normal, o display indicará: "Pressione [OK] para encerrar a AMA". Após pressionar [OK], o conversor de frequência está pronto para funcionar.

Observação:

- Para obter a melhor adaptação possível do conversor de frequência, recomenda-se executar a AMA quando o motor estiver frio.
- A AMA não pode ser executada enquanto o motor estiver funcionando.



NOTA!

É importante programar o par. 1-2* Dados do Motor corretamente, pois, estes fazem parte do algoritmo da AMA. Uma AMA deve ser executada para obter um desempenho dinâmico ótimo do motor. Isto pode levar até 10 minutos, dependendo da potência nominal do motor.



NOTA!

Evite gerar um torque externo durante a AMA.



NOTA!

Se uma das configurações do par. 1-2* Dados do Motor for alterada, os par. de 1-30 a 1-39, parâmetros avançados do motor, retornarão às suas configurações de fábrica.

Não se pode ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.

Consulte também a seção *Adaptação Automática do Motor* - exemplo de aplicação.

7.1.3. Setups da Função

O Setup de função fornece um acesso rápido e fácil a todos os parâmetros necessários à maioria das aplicações hídricas e de águas residuais, inclusive bombas de torque variável, de torque constante, bombas para dosagem, bombas para poço, bombas de recalque, bombas misturadoras, ventoinhas de aeração e outras aplicações de bomba e ventiladores. Entre outros recursos, inclui também parâmetros para a seleção das variáveis a serem exibidas no LCP, velocidades digitais predefinidas, escalonamento de referências analógicas, aplicações de zona única e multizonais, em malha fechada, e funções específicas relacionada a aplicações hídricas e de águas residuais.

Como acessar o Setup de Função - exemplo

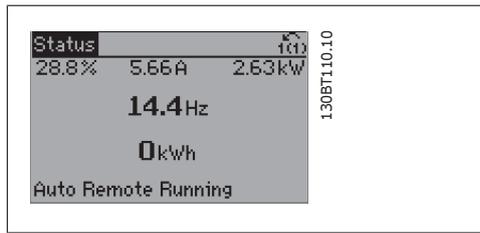


Ilustração 7.2: Passo 1: Ligue o conversor de frequência (O 'LED On' acende)

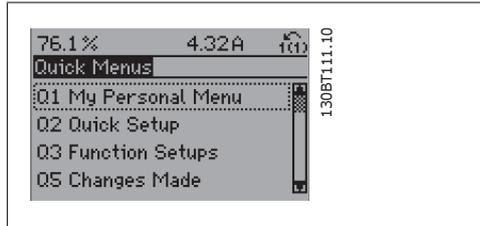


Ilustração 7.3: Passo 2: Pressione o botão [Quick Menus] (Menus Rápidos).

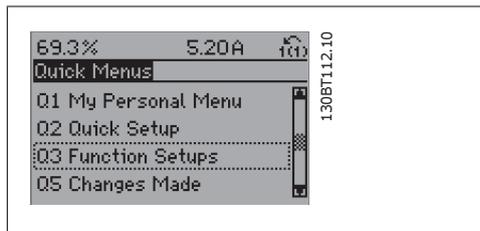


Ilustração 7.4: Passo 3: Utilize as teclas de navegação p/cima - p/baixo, para rolar até a opção de Setups de Função. Pressione a tecla [OK].

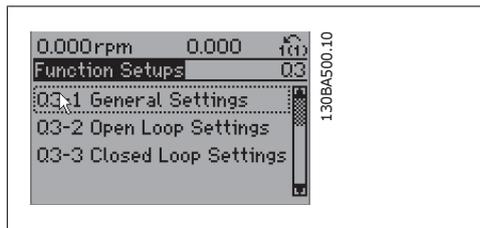


Ilustração 7.5: Passo 4: As seleções de Setups de Função são exibidas. Selecione 03-1 *Configurações Gerais*. Pressione a tecla [OK].

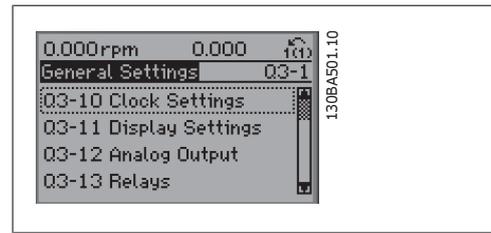


Ilustração 7.6: Passo 5: Utilize as teclas de navegação para cima/para baixo, para rolar até 03-12 *Saídas Analógicas*. Pressione a tecla [OK].

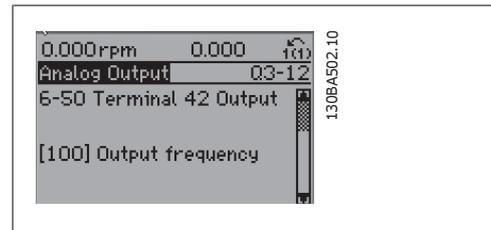


Ilustração 7.7: Passo 6: Selecione o parâmetro 6-50 *Terminal 42 Saída*. Pressione a tecla [OK].

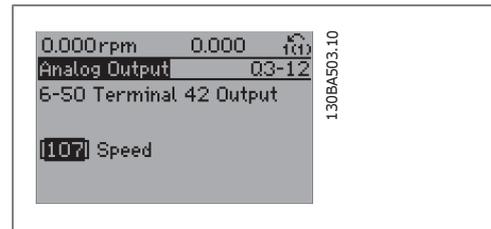


Ilustração 7.8: Passo 7: Utilize as teclas de navegação para cima/para baixo, para selecionar entre as diversas opções. Pressione a tecla [OK].

Os parâmetros do Setup de Função estão agrupados da seguinte maneira:

Q3-1 Programaç Gerais			
Q3-10 Configurações de Relógio	Q3-11 Configurações de Display	Q3-12 Saída Analógica	Q3-13 Relés
0-70 Programar Data e Hora	0-20 Linha do Display 1.1 Pequeno	6-50 Terminal 42 Saída	Relé 1 → 5-40 Função do Relé
0-71 Formato da Data	0-21 Linha do Display 1.2 Pequeno	6-51 Terminal 42 Escala Mínima de Saída	Relé 2 → 5-40 Função do Relé
0-72 Formato da Hora	0-22 Linha do Display 1.3 Pequeno	6-52 Terminal 42 Escala Máxima de Saída	Opcional de relé 7 → 5-40 Função do Relé
0-74 DST/Horário de Verão	0-23 Linha do Display 2 grande		Opcional de relé 8 → 5-40 Função do Relé
0-76 Início do horário de Verão	0-24 Linha do Display 3 grande		Opcional de relé 9 → 5-40 Função do Relé
0-77 Fim do Horário de Verão	Texto de Display 1, 0-37		
	0-38 Texto de Display 2		
	0-39 Texto de Display 3		

Q3-2 Definições de Malha Aberta	
Q3-20 Referência Digital	Q3-21 Referência Analógica
3-02 Referência Mínima	3-02 Referência Mínima
3-03 Referência Máxima	3-03 Referência Máxima
3-10 Referência Predefinida	6-10 Terminal 53 Baixa Tensão
5-13 Terminal 29 Entrada Digital	6-11 Terminal 53 Tensão Alta
5-14 Terminal 32 Entrada Digital	6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo
5-15 Terminal 33 Entrada Digital	6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto

Q3-3 Definições de Malha Fechada	
Q3-30 Configurações de Feedback	Q3-31 Configurações do PID
1-00 Modo Configuração	20-81 Controle Normal/Inverso do PID
20-12 Unid. referência/feedb	20-82 Velocidade de Partida do PID [RPM]
3-02 Referência Mínima	20-21 Setpoint 1
3-03 Referência Máxima	20-93 Ganho Proporcional do PID
6-20 Terminal 54 Tensão Baixa	20-94 Tempo de Integração do PID
6-21 Terminal 54 Tensão Alta	
6-24 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Baixo	
6-25 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Alto	
6-00 Timeout do Live Zero	
6-01 Função Timeout do Live Zero	

0-20 Linha do Display 1.1 Pequeno

Option:

Funcão:

Selecione uma variável da linha 1 do display, lado esquerdo.

[0]	Nenhum	Não foi selecionado nenhum valor de display.
[37]	Texto de Display 1	Control word atual
[38]	Texto de Display 2	Possibilita gravar uma seqüência de texto individual, para exibir no LCP ou para ser lido através de uma comunicação serial.
[39]	Texto de Display 3	Possibilita gravar uma seqüência de texto individual, para exibir no LCP ou para ser lido através de uma comunicação serial.
[89]	Leitura da Data e Hora	Exibe a data e hora atuais.

[953]	Warning Word do Profibus	Exibe advertências de comunicação do Profibus.
[1005]	Leitura do Contador de Erros de Transm	Exibir o número de erros de transmissão de CAN, desde a última energização.
[1006]	Leitura do Contador de Erros de Recepç	Exibir o número de erros de recepção do controle do CAN, desde a última energização.
[1007]	Leitura do Contador de Bus off	Exibir o número de eventos de Bus Off (Bus Desligado), desde a última energização.
[1013]	Parâmetro de Advertência	Exibir uma warning word específica do DeviceNet. Um bit é associado para cada advertência.
[1115]	Warning Word do LON	Mostra as advertências específicas do LON.
[1117]	Revisão do XIF	Exibe a versão do arquivo de interface externa no chip C da Neuron, no opcional LON.
[1118]	Revisão do LON Works	Exibe a versão do software do programa aplicativo no chip C da Neuron, no opcional LON.
[1501]	Horas em Funcionamento	Exibir o número de horas de funcionamento do motor.
[1502]	Medidor de kWh	Exibir o consumo de energia de rede elétrica, em kWh.
[1600]	Control Word	Exibir a Control Word enviada do conversor de frequência, através da porta de comunicação serial, em código hex.
[1601]	* Referência [Unidade]	Referência total (soma de digital/analógica/predefinida/barramento/congelar ref./catch-up e slow-down), na unidade de medida escolhida.
[1602]	Referência %	Referência total (soma de digital/analógica/predefinida/barramento/congelar ref./catch-up e slow-down) em porcentagem.
[1603]	Word Estendida	Status word atual
[1605]	Valor Real Principal [%]	Uma ou mais advertências em hexadecimal.
[1609]	Leit.Personalz.	Exibir as leituras definidas pelo usuário, estabelecidas nos pars. 0-30, 0-31 e 0-32.
[1610]	Potência [kW]	Energia real consumida pelo motor, em kW.
[1611]	Potência [hp]	Potência real consumida pelo motor, em HP.
[1612]	Tensão do Motor	Tensão fornecida ao motor.
[1613]	Freqüência do Motor	Freqüência do motor, ou seja, a freqüência de saída do conversor de freqüência, em Hz.
[1614]	Corrente do Motor	Corrente de fase do motor, medida como valor eficaz.
[1615]	Freqüência [%]	Freqüência do motor, ou seja, a freqüência de saída do conversor de freqüência, em porcentagem.
[1616]	Torque [Nm]	Carga atual do motor, como uma porcentagem do torque nominal do motor.
[1617]	Velocidade [RPM]	Velocidade em RPM (revoluções por minuto), isto é, a velocidade do eixo do motor em malha fechada conforme consta dos

		dados da plaqueta de identificação do motor, a frequência de saída e a carga no conversor de frequência.
[1618]	Térmico Calculado do Motor	Carga térmica no motor, calculada pela função ETR. Consulte também o grupo de par. 1-9* Temper. do Motor.
[1622]	Torque [%]	Exibe o torque real produzido, em porcentagem.
[1630]	Tensão de Conexão CC	É a tensão no circuito intermediário do conversor de frequência.
[1632]	Energia de Frenagem /s	Potência de frenagem atual transferida para um resistor de freio externo. Informada como um valor instantâneo.
[1633]	Energia de Frenagem/2 min	Energia de frenagem transferida para um resistor de freio externo. A potência média é calculada continuamente para os últimos 120 segundos.
[1634]	Temp. do Dissipador de Calor	A temperatura atual do dissipador de calor do conversor de frequência. O limite de corte é 95 ± 5 °C; a reconexão ocorre em 70 ± 5 °C.
[1635]	Carga Térmica do Drive	Porcentagem da carga dos inversores
[1636]	Corrente de Nom.do Inversor	Corrente nominal do conversor de frequência
[1637]	Corrente de Máx. do Inversor	Corrente máxima do conversor de frequência
[1638]	Estado do SL	Estado do evento executado pelo controle
[1639]	Temp.do Control Card	Temperatura do cartão de controle.
[1650]	Referência Externa	Soma das referências externas, como uma porcentagem, ou seja, a soma de analógico/pulso/bus.
[1652]	Feedback [unidade]	O valor do sinal em unidades de medida a partir das entradas digitais programadas.
[1653]	Referência do DigiPot	Exibir a contribuição do potenciômetro digital para a referência de Feedback real.
[1654]	Feedback 1 [Unidade]	Exibir o valor do Feedback 1. Consulte o par. 20-0*.
[1655]	Feedback 2 [Unidade]	Exibir o valor do Feedback 2. Consulte o par. 20-0*.
[1656]	Feedback 3 [Unidade]	Exibir o valor do Feedback 3. Consulte o par. 20-0*.
[1660]	Entrada Digital	Exibe os estados dos sinais dos 6 terminais digitais (18, 19, 27, 29, 32 e 33). A Entrada 18 corresponde ao bit da extrema esquerda. Sinal baixo = 0; Sinal alto = 1
[1661]	Terminal 53 Configuração da Chave	Configuração do terminal de entrada 53. Corrente = 0; Tensão = 1.
[1662]	Entrada Analógica 53	Exibir o valor real na entrada 53, como uma referência ou como um valor de proteção.
[1663]	Terminal 54 Configuração da Chave	Configuração do terminal de entrada 54. Corrente = 0; Tensão = 1.
[1664]	Entrada Analógica 54	Valor real na entrada 54, como referência ou valor de proteção.

[1665]	Saída Analógica 42 [mA]	Exibir o valor real na saída 42, em mA. Utilize o par. 6-50 para selecionar a variável a ser representada na saída 42.
[1666]	Saída Digital [bin]	Valor binário de todas as saídas digitais.
[1667]	Entr. de Freq. #29 [Hz]	Valor real da frequência aplicada no terminal 29, como uma entrada de pulso.
[1668]	Entr. de Freq. #33 [Hz]	Valor real da frequência aplicada no terminal 33, como uma entrada de pulso.
[1669]	Saída de Pulso #27 [Hz]	Valor real de pulsos aplicados ao terminal 27, no modo de saída digital.
[1670]	Saída de Pulso #29 [Hz]	Valor real de pulsos aplicados ao terminal 29, no modo de saída digital.
[1671]	Saída do Relé [bin]	Exibir a configuração de todos os relés.
[1672]	Contador A	Exibir o valor atual do Contador A.
[1673]	Contador B	Exibir o valor atual do Contador B.
[1675]	Entr. anal. X30/11	Valor real do sinal na entrada X30/11 (Cartão Opcional de E/S p/ Aplicações Gerais)
[1676]	Entr. anal. X30/12	Valor real do sinal na entrada X30/12 (Cartão Opcional de E/S p/ Aplicações Gerais)
[1677]	Saída anal. X30/8 mA	Valor real na saída X30/8 (Cartão Opcional de E/S p/ Aplicações Gerais) Use o Par. 6-60 para selecionar o valor a ser exibido.
[1680]	CTW 1 do Fieldbus	Control word (CTW) recebida do Barramento Mestre.
[1682]	REF 1 do Fieldbus	Valor da referência principal enviado com a control word, através da rede de comunicações serial, p.ex., oriundo do BMS, PLC ou de outro controlador mestre.
[1684]	StatusWord do Opcional d Comunicação	Status word estendida do opcional de comunicação do fieldbus.
[1685]	CTW 1 da Porta Serial	Control word (CTW) recebida do Barramento Mestre.
[1686]	REF 1 da Porta Serial	Status word (STW) enviada ao Barramento Mestre.
[1690]	Alarm Word	Um ou mais alarmes, em Hexadecimal (usado para comunicação serial)
[1691]	Alarm Word 2	Um ou mais alarmes, em Hexadecimal (usado para comunicação serial)
[1692]	Warning Word	Uma ou mais advertências, em Hexadecimal (usado para comunicação serial)
[1693]	Warning Word 2	Uma ou mais advertências, em Hexadecimal (usado para comunicação serial)
[1694]	Status Word Estendida	Uma ou mais condições de status, em Hexadecimal (usado para comunicação serial)
[1695]	Status Word Est. 2	Uma ou mais condições de status, em Hexadecimal (usado para comunicação serial)
[1696]	Word de Manutenção	Os bits refletem o status dos Eventos de Manutenção Preventiva programados, no grupo de parâmetros 23-1*

[1830]	Entrada Analógica X42/1	Leitura do valor do sinal aplicado no terminal X42/1 no Cartão de E/S Analógica.
[1831]	Entrada Analógica X42/3	Leitura do valor do sinal aplicado no terminal X42/3 no Cartão de E/S Analógica.
[1832]	Entrada Analógica X42/5	Leitura do valor do sinal aplicado no terminal X42/5 no Cartão de E/S Analógica.
[1833]	Saída Analógica X42/7 [V]	Leitura do valor do sinal aplicado no terminal X42/7 no Cartão de E/S Analógica.
[1834]	Saída Analógica X42/9 [V]	Leitura do valor do sinal aplicado no terminal X42/9 no Cartão de E/S Analógica.
[1835]	Saída Anal. X42/11 [V]	Leitura do valor do sinal aplicado no terminal X42/11 no Cartão de E/S Analógica.
[2117]	Referência Ext. 1 [Unidade]	O valor da referência do Controlador de Malha Fechada estendido 1
[2118]	Feedback Ext. 1 [Unidade]	Valor do feedback do sinal do Controlador de Malha Fechada estendido 1
[2119]	Saída Ext. 1 [%]	Valor da saída do Controlador de Malha Fechada estendido 1
[2137]	Referência Ext. 2 [Unidade]	Valor da referência do Controlador de Malha Fechada estendido 2
[2138]	Feedback Ext. 2 [Unidade]	Valor do feedback do sinal do Controlador de Malha Fechada estendido 2
[2139]	Saída Ext. 2 [%]	Valor da saída do Controlador de Malha Fechada estendido 2
[2157]	Referência Ext. 3 [Unidade]	Valor da referência do Controlador de Malha Fechada estendido 3
[2158]	Feedback Ext. 3 [Unidade]	Valor do feedback do sinal do Controlador de Malha Fechada estendido 3
[2159]	Saída Ext. [%]	Valor da saída do Controlador de Malha Fechada estendido 3
[2230]	Potência de Fluxo-Zero	Potência de Fluxo Zero calculada para a velocidade real.
[2580]	Status de Cascata	Status da operação do Controlador em Cascata
[2581]	Status da Bomba	Status da operação de cada bomba individual, controlada pelo Controlador em Cascata

**NOTA!**

Consulte o **Guia de Programação, MG.20.OX.YY**, do Drive do VLT® AQUA para informações detalhadas.

0-21 Linha do Display 1.2 Pequeno**Option:****Função:**

Selecione uma variável na linha 1 do display, posição central.

[1662] * Entrada analógica 53 As opções são as mesmas que as listadas para o par. 0-20 *Linha do Display 1.1 Pequeno*.

0-22 Linha do Display 1.3 Pequeno

Option:

Funcão:

Selecione uma variável na linha 1 do display, lado direito.

[1614] * Corrente do Motor As opções são as mesmas que as listadas para o par. 0-20 *Linha do Display 1.1 Pequeno*.

0-23 Linha do Display 2 Grande

Option:

Funcão:

Selecionar uma variável na linha 2 do display. As opções são as mesmas que as listadas para o par. 0-20 *Linha do Display 1.1 Pequeno*.

[1615] * Frequência

0-24 Linha do Display 3 Grande

Option:

Funcão:

[1652] * Feedback [unidade] Selecionar uma variável na linha 2 do display. As opções são as mesmas que as listadas para o par. 0-20 *Linha do Display 1.1 Pequeno*.

0-37 Texto de Display 1

Option:

Funcão:

Neste parâmetro, é possível gravar uma seqüência de texto individual, para exibir no LCP ou para ser lido através de uma comunicação serial. Para que seja exibida permanentemente, selecione Texto de Display 1 no par. 0-20, 0-21, 0-22, 0-23 ou 0-24, *Exibir Linha XXX*. Utilize o botão ▲ ou ▼ do LCP para alterar um caractere. Utilize os botões ◀ e ▶ para movimentar o cursor. Quando um caractere for realçado pelo cursor, este caractere pode ser alterado. Utilize o botão ▲ ou ▼ do LCP para alterar um caractere. Um caractere pode ser inserido posicionando o cursor entre dois caracteres e pressionando ▲ ou ▼.

0-38 Texto de Display 2

Option:

Funcão:

Neste parâmetro, é possível gravar uma seqüência de texto individual, para exibir no LCP ou para ser lido através de uma comunicação serial. Para que seja exibida permanentemente, selecione Texto de Display 2 no par. 0-20, 0-21, 0-22, 0-23 ou 0-24, *Linha XXX do Display*. Utilize o botão ▲ ou ▼ do LCP para alterar um caractere. Utilize os botões ◀ e ▶ para movimentar o cursor. Quando um caractere é realçado pelo cursor, este ca-

ractere pode ser alterado. Um caractere pode ser inserido posicionando o cursor entre dois caracteres e pressionando ▲ ou ▼.

0-39 Texto de Display 3

Option:

Funcão:

Neste parâmetro, é possível gravar uma seqüência de texto individual, para exibir no LCP ou para ser lido através de uma comunicação serial. Para que seja exibida permanentemente, selecione Texto de Display 3 no par. 0-20, 0-21, 0-22, 0-23 ou 0-24, *Linha XXX do Display*. Utilize o botão ▲ ou ▼ do LCP para alterar um caractere. Utilize os botões ◀ e ▶ para movimentar o cursor. Quando um caractere é realçado pelo cursor, este caractere pode ser alterado. Um caractere pode ser inserido posicionando o cursor entre dois caracteres e pressionando ▲ ou ▼.

0-70 Programar Data e Hora

Range:

2000-01 [2000-01-01 00:00]
-01
00:00 –
2099-12
-01
23:59 *

Funcão:

Programa a data e a hora do relógio interno. O formato a ser usado é programado nos pars. 0-71 e 0-72.



NOTA!

Este parâmetro não exibe o tempo real. Este tempo pode ser lido no par. 0-89. O relógio não iniciará a contagem até que uma configuração diferente da padrão tenha sido estabelecida.

0-71 Formato da Data

Option:

[0] * AAAA-MM-DD
[1] DD-MM-AAAA
[2] MM/DD/AAAA

Funcão:

Programa o formato da data a ser utilizado no LCP.
Programa o formato da data a ser utilizado no LCP.
Programa o formato da data a ser utilizado no LCP.

0-72 Formato da Hora

Option:

[0] * 24 H
[1] 12 H

Funcão:

Programa o formato da hora a ser utilizado no LCP.

0-74 Horário de Verão

Option:

Funcão:

Selecione como o Horário de Verão deve ser tratado. Para Horário de Verão manual, digite a data de início e de fim, nos pars. 0-76 e 0-77.

- [0] * OFF (Desligado)
- [2] Manual

0-76 Início do Horário de Verão

Range: 2000-01 [2000-01-01 00:00 –
-01 2099-12-31 23:59]
00:00*

Funcão: Programa a data e a hora de início do Horário de Verão. A data é programada no formato selecionado no par. 0-71.

0-77 Fim do Horário de Verão

Range: 2000-01 [2000-01-01 00:00 –
-01 2099-12-31 23:59]
00:00*

Funcão: Programa a data e a hora de término do Horário de Verão. A data é programada no formato selecionado no par. 0-71.

1-00 Modo Configuração

- | | |
|--------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Option: | Funcão: |
| [0] * Malha aberta | A velocidade do motor é determinada aplicando uma referência de velocidade ou configurando a velocidade desejada, quando em Modo Manual.
A Malha Aberta também é usada se o conversor de frequência pertencer a um sistema de controle de malha fechada, em um controlador PID externo que fornece um sinal de referência de velocidade como saída. |
| [3] Malha fechada | A Velocidade do Motor será determinada por uma referência do controlador PID interno, variando a velocidade do motor, como parte de um processo de controle de malha fechada (p.ex., pressão ou fluxo constante). O controlador PID deve estar configurado no par. 20-**, Malha Fechada do Drive ou por meio dos Setups de Função que podem ser acessados pressionando a tecla [Quick Menu] (Menus Rápidos). |

Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o motor estiver em funcionamento.



NOTA!

Quando programado para Malha Fechada, os comandos Reversão e Começar a Reversão não reverterão o sentido de rotação do motor.

3-02 Referência Mínima

Range: 0,000 [-100.000,000 até o
Unida- par. 3-03]
de*

Funcão: Insira a Referência Mínima. A Referência mínima é o valor mínimo da soma de todas as referências.

3-03 Referência Máxima**Option:**

[0,000 Par. 3-02 até
Unida- 100.000,000
de] *

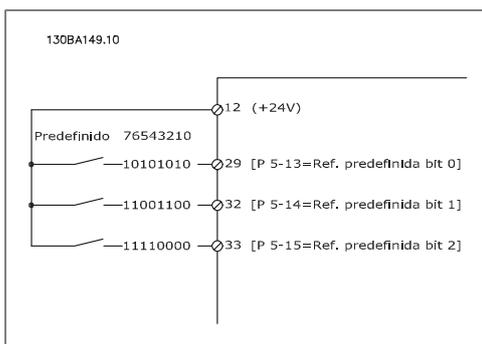
Funcão:

Insira a Referência Máxima. A Referência Máxima é o maior valor obtido somando-se todas as referências.

3-10 Referência Predefinida

Matriz [8]

0.00%* [-100.00 - 100.00 %] Insira até oito referências predefinidas diferentes (0-7) neste parâmetro, utilizando a programação de matriz. A referência predefinida é estabelecida como uma porcentagem do valor Ref_{MAX} (par. 3-03 *Referência Máxima*) ou como uma porcentagem das outras referências externas. Se for programada uma Ref_{MIN}, diferente de 0 (Par. 3-02 *Referência Mínima*), a referência predefinida é calculada como uma porcentagem da faixa de referência total, ou seja, com base na diferença entre a Ref_{MAX} e a Ref_{MIN}. Posteriormente, o valor é acrescido à Ref_{MIN}. Ao utilizar referências predefinidas, selecione Ref. predefinida bits 0 / 1 / 2 [16], [17] ou [18], para as entradas digitais correspondentes, no grupo de parâmetros 5.1* Entradas Digitais.

**5-13 Terminal 29 Entrada Digital****Option:**

[0] * Fora de funcionamento Mesmas opções e funções que do par. 5-1* *Entradas Digitais*.

Funcão:**5-14 Terminal 32 Entrada Digital****Option:**

[0] * Fora de funcionamento Mesmas opções e funções que as do par. 5-1* *Entradas Digitais*, exceto a *Entrada de pulso*.

Funcão:**5-15 Terminal 33 Entrada Digital****Option:**

[0] * Fora de funcionamento Mesmas opções e funções que do par. 5-1* *Entradas Digitais*.

Funcão:

5-40 Relé de Função

Matriz [8] (Relé 1 [0], Relé 2 [1], Relé 7 [6], Relé 8 [7], Relé 9 [8])

Selecione as opções para definir a função dos relés.

A seleção de cada relé mecânico é efetivada por meio de um parâmetro de matriz.

- [0] Fora de funcionamento
- [1] Placa d Cntrl Pronta
- [2] Drive Pronto
- [3] Drive pto/ctrl rem
- [4] Em espera / sem advertência
- [5] * Em funcionamento
- [6] Rodand sem advrtênc
- [8] Func ref/sem advrt
- [9] Alarme
- [10] Alarme ou advertênc
- [11] No limite de torque
- [12] Fora da faixa de Corr
- [13] Corrent abaix d baix
- [14] Corrent acima d alta
- [15] Fora da faix de veloc
- [16] Veloc abaixo da baix
- [17] Veloc acima da alta
- [18] Fora da faixa d feedb
- [19] Abaixo do feedb,baix
- [20] Acima do feedb,alto
- [21] Advertência térmica
- [25] Reversão
- [26] Bus OK
- [27] Lim.deTorque&Parada
- [28] Freio, s/advertência
- [29] Freio pront,sem falhs
- [30] Falha de freio (IGBT)
- [35] Bloqueio Externo
- [36] Control Word Bit 11
- [37] Control Word Bit 12
- [40] Fora faixa da ref.
- [41] Abaixo ref.,baixa
- [42] Acima ref, alta
- [45] Ctrl. bus
- [46] Ctrl. bus, 1 se timeout
- [47] Ctrl. bus, 0 se timeout
- [60] Comparador 0

[61]	Comparador 1
[62]	Comparador 2
[63]	Comparador 3
[64]	Comparador 4
[65]	Comparador 5
[70]	Regra lógica 0
[71]	Regra lógica 1
[72]	Regra lógica 2
[73]	Regra lógica 3
[74]	Regra lóg 4
[75]	Regra lóg 5
[80]	Saída Digitl A do SLC
[81]	Saída Digitl B do SLC
[82]	Saída Digitl C do SLC
[83]	Saída Digitl D do SLC
[84]	Saída Digitl E do SLC
[85]	Saída Digitl F do SLC
[160]	Sem alarme
[161]	Rodando em Revrsão
[165]	Ref. local. ativa
[166]	Ref. remota ativa
[167]	Comand partida ativo
[168]	Drive no ModManual
[169]	Drive no ModoAutom
[180]	Falha de Clock
[181]	Prev. Manutenção
[190]	Fluxo-Zero
[191]	Bomba Seca
[192]	Final de Curva
[193]	Sleep Mode
[194]	Correia Partida
[195]	Controle da Válvula de Bypass
[196]	Enchimento do Cano
[211]	Bomba em Cascata 1
[212]	Bomba em Cascata 2
[213]	Bomba em Cascata 3
[223]	Alarme, Bloqueado por Desarme
[224]	Modo Bypass Ativo

6-00 Timeout do Live Zero

Range:

10 s* [1 - 99 s]

Funcão:

Inserir o período de tempo do Timeout do Live Zero. O Tempo de Timeout do Live Zero está ativo para as entradas analógicas, ou seja, terminal 53 ou 54, alocado para a corrente e utilizado como fontes de referência ou de feedback. Se o sinal de referência, associado à entrada de corrente selecionada, cair abaixo de 50% do valor programado no par. 6-10, par. 6-12, par. 6-20 ou par. 6-22, durante um período de tempo superior àquele programado no par. 6-00, a função selecionada no par. 6-01 será ativada.

6-01 Função Timeout do Live Zero

Option:

Funcão:

Selecione a função do timeout. A função programada no par. 6-01 será ativada se o sinal de entrada do terminal 53 ou 54 estiver abaixo de 50% do valor dos par. 6-10, par. 6-12, par. 6-20 ou par. 6-22, pelo período de tempo definido no par. 6-00. Se diversos timeouts ocorrerem simultaneamente, o conversor de frequência prioriza as funções de timeout da seguinte maneira:

1. Par. 6-01 *Timeout do Live Zero*
2. Par. 8-04 *Função Timeout de Controle*

A frequência de saída do conversor de frequência pode ser:

- [1] congelada no valor atual
- [2] substituída por uma parada
- [3] substituída pela velocidade de jog
- [4] substituída pela velocidade máx.
- [5] substituída pela parada com desarme subsequente

Se você selecionar setup 1-4, o par. 0-10, *Setup Ativo*, deve ser programado para *Setup Múltiplo* [9].

Não se pode ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.

[0] * Off (Desligado)

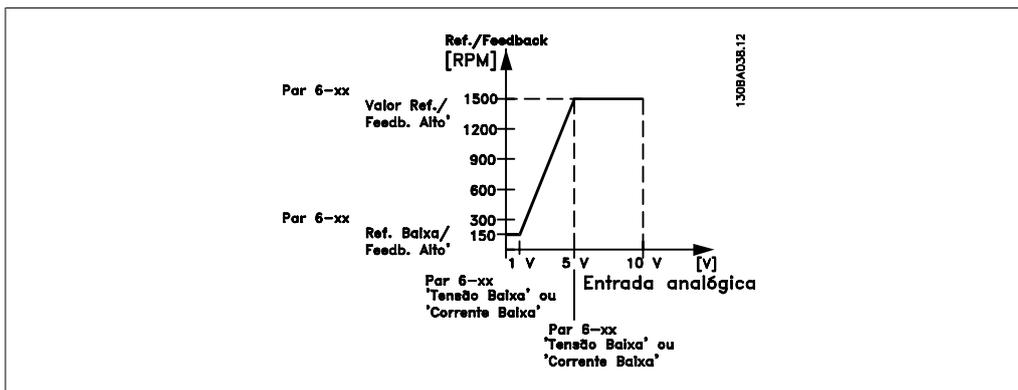
[1] Congelar saída

[2] Parada

[3] Jogging

[4] Velocidade máx.

[5] Parada e desarme

**6-10 Terminal 53 Tensão Baixa****Range:**

0,07V* [0,00 até par. 6-11]

Funcão:

Digite o valor de tensão baixa. Este valor do sinal da gradação da entrada analógica deve corresponder ao valor baixo de referência/feedback, programado no par. 6-14.

6-11 Terminal 53 Tensão Alta**Range:**

10,0 V* [Par. 6-10 até 10,0 V]

Funcão:

Insira o valor de tensão alta. Este valor da gradação da entrada analógica deve corresponder ao valor alto de referência /feedback, programado no par. 6-15.

6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo**Range:**

0,00 [-1.000.000,000 ao Unida- par. 6-15] de*

Funcão:

Insira o valor de gradação da entrada analógica que corresponda ao valor de baixa tensão/baixa corrente, programado no par. 6-10 e 6-12.

6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto**Range:**

100,000 [Par. 6-14 até Unida- 1.000.000,000] de*

Funcão:

Digite o valor de escalonamento da entrada analógica que corresponda ao valor de tensão alta/corrente alta, programado nos pars. 6-11/6-13.

6-20 Terminal 54 Tensão Baixa**Range:**

0,07V* [0,00 até o par. 6-21]

Funcão:

Digite o valor de tensão baixa. Este valor do sinal da gradação da entrada analógica deve corresponder ao valor baixo de referência/feedback, programado no par. 6-24.

6-21 Terminal 54 Tensão Alta

Range:	Funcão:
10,0 V* [Par. 6-20 até 10,0 V]	Insira o valor de tensão alta. Este valor da gradação da entrada analógica deve corresponder ao valor de referência /feedback alto programado no par. 6-25.

6-24 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Baixo

Range:	Funcão:
0,000 [-1.000.000,000 até o Unida- par. 6-25] de*	Digite o valor de escalonamento da entrada analógica que corresponda ao valor de tensão baixa/corrente baixa programado no par. 6-20/6-22.

6-25 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Alto

Range:	Funcão:
100,000 [Par. 6-24 até Unida- 1.000.000,000] de*	Digite o valor de gradação da entrada analógica que corresponda ao valor de tensão alta/corrente alta, programado nos pars. 6-21/6-23.

6-50 Terminal 42 Saída

Option:	Funcão:
----------------	----------------

[0] Sem operação

[100] * Freqüência de saída

[101] Potência de

[102] Feedback

[103] Corrente do motor

[104] Torque rel ao lim

[105] Torque rel ao nominal

[106] Referência

[107] Velocidade

[108] Torque

[113] Ext. Malha Fechada 1

[114] Ext. Malha Fechada 2

[115] Ext. Malha Fechada 3

[130] Freq. saída 4-20 mA

[131] Referência 4-20 mA

[132] Feedback 4-20 mA

[133] Corr. motor 4-20 mA

[134] % torq. lim 4-20 mA

[135] % torq.nom 4-20 mA

[136] Potência 4-20 mA

[137] Velocidade 4-20 mA

[138] Torque 4-20 mA

[139] Ctrl. bus 0-20 mA

[140] Ctrl. bus 4-20 mA

[141] Ctrl bus 0-20mA t.o.

- [142] Ctrl bus 4-20mA t.o.
- [143] Ext. Malha Fechada 1,
4-20 mA
- [144] Ext. Malha Fechada 2,
4-20 mA
- [145] Ext. Malha Fechada 3, Selecione a função do Terminal 42 como uma saída de corrente analógica.

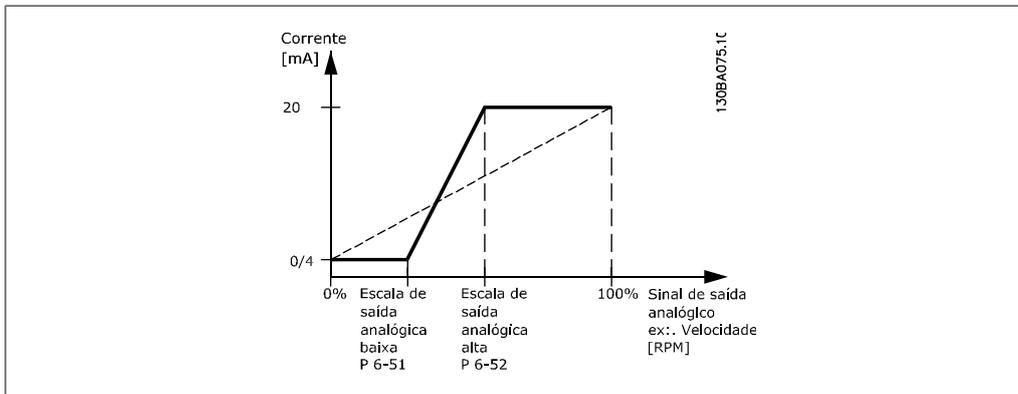
6-51 Terminal 42 Escala Mínima de Saída

Range:

0%* [0 – 200%]

Funcão:

Gradue a saída mínima do sinal analógico selecionado no terminal 42, como uma porcentagem do valor máximo do sinal. Por exemplo, caso se deseje que 0 mA (ou 0 Hz) seja 25% do valor máximo de saída, então, programe 25%. A gradação de valores até 100% nunca pode ser maior que a programação correspondente no par. 6-52.



6-52 Terminal 42 Escala Máxima de Saída

Range:

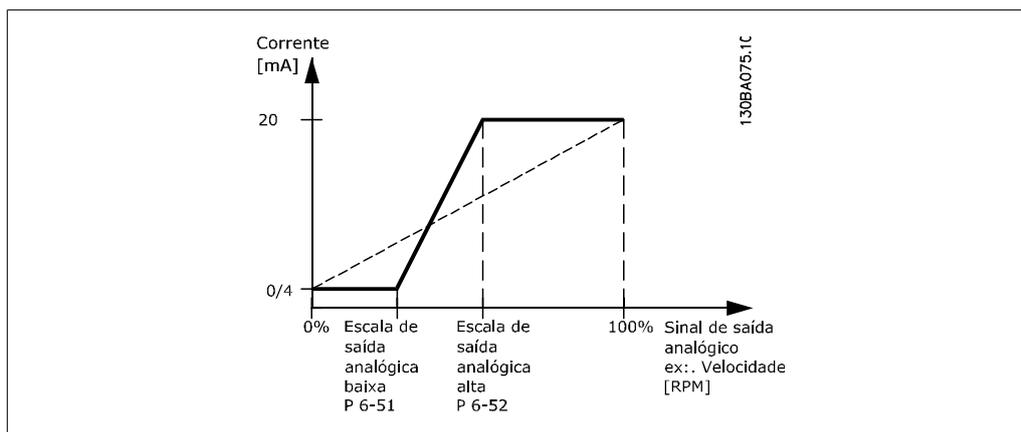
100%* [0.00 – 200%]

Funcão:

Gradue a saída máxima do sinal analógico selecionado no terminal 42. Programe o valor máximo da saída do sinal de corrente. Gradue a saída para fornecer uma corrente menor que 20 mA, de fundo de escala; ou 20 mA, em uma saída abaixo de 100% do valor máximo do sinal. Se 20 mA for a corrente de saída desejada, em um valor entre 0 - 100% da saída de fundo de escala, programe o valor porcentual no parâmetro, ou seja, 50% = 20 mA. Se um nível de corrente, entre 4 e 20 mA, for desejado em saída máxima (100%), calcule o valor porcentual da seguinte maneira:

$$20 \text{ mA} / \text{corrente máxima desejada} \times 100 \%$$

$$i.e. 10 \text{ mA}: \frac{20 \text{ mA}}{10 \text{ mA}} \times 100 \% = 200 \%$$



20-12 Unidade da Referência/Feedback

Option:

Funcão:

[0] Nenhum

[1] * %

[5] PPM

[10] 1/min

[11] RPM

[12] Pulsos/s

[20] l/s

[21] l/min

[22] l/h

[23] m³/s

[24] m³/min

[25] m³/h

[30] kg/s

[31] kg/mín

[32] kg/h

[33] t/min

[34] t/h

[40] m/s

[41] m/min

[45] m

[60] °C

[70] mbar

[71] bar

[72] Pa

[73] kPa

[74] m WG

[75] mm Hg

[80] kW

[120] GPM

[121] galão/s

[122]	galão/min	
[123]	galão/h	
[124]	CFM	
[125]	pés ³ /s	
[126]	pés ³ /min	
[127]	pés ³ /h	
[130]	lb/s	
[131]	lb/min	
[132]	lb/h	
[140]	pés/s	
[141]	pés/min	
[145]	pé	
[160]	°F	
[170]	psi	
[171]	lb/pol ²	
[172]	pol WG	
[173]	pés WG	
[174]	poleg Hg	
[180]	HP	Este parâmetro determina a unidade de medida que é utilizada para a referência e feedback do setpoint, que o Controlador PID usará para controlar a frequência de saída do conversor de frequência.

20-21 Setpoint 1

Range:

0.000* [Ref_{MIN} par.3-02 - Ref_{MAX} par. 3-03 UNIDADE (do par. 20-12)]

Funcão:

O setpoint 1 é utilizado no Modo Malha Fechada para inserir uma referência de setpoint, que é usada pelo Controlador PID do conversor de frequência. Consulte a descrição da *Função de Feedback*, par. 20-20.



NOTA!

A referência de setpoint inserida aqui é adicionada a qualquer outra referência que esteja ativada (consulte o grupo de par. 3-1*).

20-81 Controle Normal/Inverso do PID

Option:

[0] * Normal

[1] Inverso

Funcão:

Normal [0] faz com que a frequência de saída do conversor de frequência diminua, quando o feedback for maior que a referência de setpoint. Este tipo de ajuste é comum em ventilador controlado por pressão e em aplicações de bomba.

Inverso [1] faz com que a frequência de saída do conversor de frequência aumente, quando o feedback for maior que a referência de setpoint.

20-82 Velocidade de Partida do PID [RPM]

Range: 0* [0 a 6.000 RPM]	Funcão: Quando o conversor de frequência der partida primeiro, ele inicialmente acelera até esta velocidade de saída, no Modo Malha Aberta, acompanhando o Tempo de Aceleração ativo. Quando a velocidade de saída programada aqui for atingida, o conversor de frequência chaveará automaticamente para o Modo Malha Fechada e o Controlador PID começará a funcionar. Este esquema é útil em aplicações em que a carga controlada deve acelerar, inicial e rapidamente, até uma velocidade mínima, quando a aplicação for iniciada.
-------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

NOTA!
Este parâmetro somente será visível se o par. 0-02 estiver programado para [0], RPM.

20-93 Ganho Proporcional do PID

Range: 0.50* [0,00 = Off até 10,00]	Funcão: Este parâmetro ajusta a saída do Controlador PID do conversor de frequência, baseando-se no erro entre o feedback e a referência de setpoint. Obtém-se resposta rápida do Controlador PID quando este valor for grande. Entretanto, se for utilizado um valor demasiado grande, a frequência de saída do conversor de frequência poderá tornar-se instável.
-----------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

20-94 Tempo de Integração do PID

Range: 20,00 s* [0,01 até 10.000,00 = Off, s]	Funcão: O integrador, com o passar do tempo, adiciona (integra) o erro entre o feedback e a referência de setpoint. Isto é necessário para assegurar que o erro tenderá a zero. Obtém-se um ajuste rápido da velocidade do conversor de frequência quando este valor for pequeno. Entretanto, se for utilizado um valor demasiado pequeno, a frequência de saída do conversor de frequência poderá tornar-se instável.
---------------------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

7.1.4. Modo Main Menu (Menu Principal)

Tanto o GLCP quanto o NLCP disponibilizam acesso ao modo menu principal. Selecione o modo Menu Principal apertando a tecla [Main Menu]. A ilustração 6.2 mostra a leitura resultante, que aparece no display do GLCP. As linhas 2 a 5 do display exibem uma lista de grupos de parâmetros que podem ser selecionados alternando os botões de ▲ e ▼.

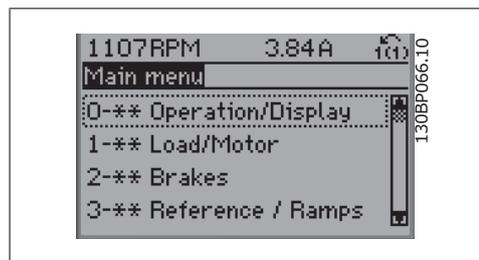


Ilustração 7.9: Exemplo de display.

Cada parâmetro tem um nome e um número que permanecem sem alteração, independentemente do modo de programação. No modo Menu Principal, os parâmetros estão divididos em grupos. O primeiro dígito do número do parâmetro (da esquerda para a direita) indica o número do grupo do parâmetro.

Todos os parâmetros podem ser alterados no Menu Principal. A configuração da unidade (par. 1-00) determinará outros parâmetros disponíveis para programação. Por exemplo, ao selecionar Malha Fechada são ativados parâmetros adicionais relacionados à operação de malha fechada. Cartões de opcionais acrescentados à unidade ativam parâmetros adicionais, associados ao dispositivo opcional.

7.1.5. Seleção de Parâmetro

No modo Main Menu (Menu Principal), os parâmetros estão divididos em grupos. Selecione um grupo de parâmetros por meio das teclas de navegação.

Os seguintes grupos de parâmetros estão acessíveis:

Nº do grupo	Grupo de parâmetros:
0	Operação/Display
1	Carga/Motor
2	Freios
3	Referências/Rampas
4	Limites/Advertências
5	Entrada/Saída Digital
6	Entrada/Saída Analógica
8	Com. e Opcionais
9	Profibus
10	Fieldbus CAN
11	LonWorks
13	Smart Logic
14	Funções Especiais
15	Informação do VLT
16	Leituras de Dados
18	Leituras de Dados 2
20	Malha Fechada do Drive
21	Malha Fechada Estendida
22	Funções de Aplicação
23	Funções Baseadas no Tempo
24	Fire Mode
25	Controlador em Cascata
26	E/S Analógica do opcional MCB 109

Tabela 7.3: Grupos de parâmetros.

Após selecionar um grupo de parâmetros, escolha um parâmetro por meio das teclas de navegação.

A seção do meio do GLCP exibe o número e o nome do parâmetro bem como o valor do parâmetro selecionado.

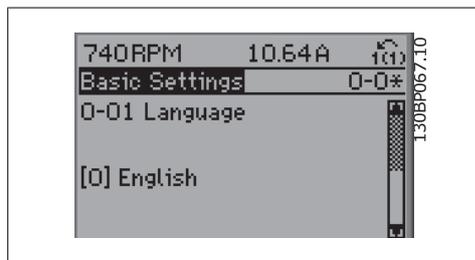


Ilustração 7.10: Exemplo de display.

7.1.6. Alteração de Dados

1. Pressione a tecla [Quick Menu] (Menu Rápido) ou [Main Menu] (Menu Principal).
2. Utilize as teclas [▲] e [▼] para localizar o grupo de parâmetros a ser editado.
3. Utilize as teclas [▲] e [▼] para localizar o parâmetro a ser editado.
4. Pressione a tecla [OK].
5. Utilize as teclas [▲] e [▼] para selecionar configurar o parâmetro corretamente. Ou, para selecionar dígitos dentro de um número, utilize as setas. O cursor indica o dígito selecionado a ser alterado. A tecla [▲] aumenta o valor, a [▼] diminui o valor.
6. Pressione a tecla [Cancel] para desfazer a alteração ou pressione a tecla [OK] para aceitá-la e digite a nova configuração.

7.1.7. Alterando um Valor de Texto

Se o parâmetro selecionado for um valor de texto, altere o valor de texto por meio das teclas de navegação 'para cima'/'para baixo'. A tecla 'para cima' aumenta o valor e a tecla 'para baixo' diminui o valor. Posicione o cursor sobre o valor que deseja salvar e pressione [OK].

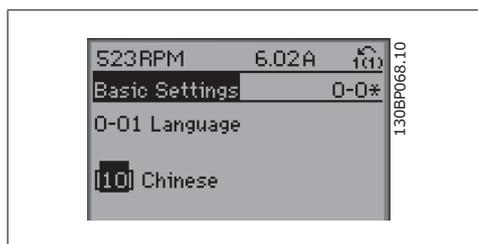


Ilustração 7.11: Exemplo de display

7.1.8. Alterando um Grupo de Valores de Dados Numéricos

Se o parâmetro escolhido representa um valor de dados numéricos, altere o valor do dado escolhido mediante as teclas de navegação < >, bem como as teclas de navegação 'para cima'/'para baixo'. Utilize as teclas de navegação < >, para mover o cursor horizontalmente.

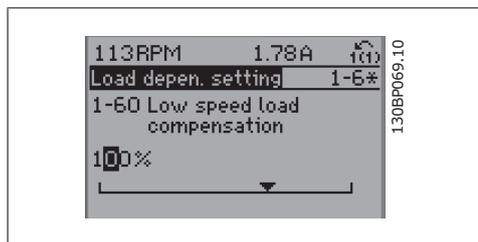


Ilustração 7.12: Exemplo de display

Utilize as teclas 'para cima'/'para baixo' para alterar o valor dos dados. As teclas 'para cima' aumenta o valor dos dados e a tecla 'para baixo' reduz o valor. Posicione o cursor sobre o valor que deseja salvar e pressione [OK].

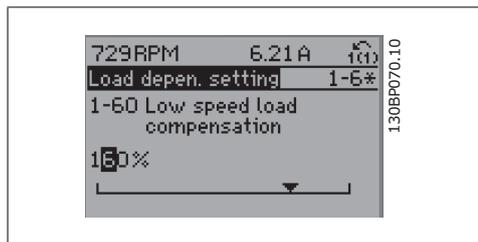


Ilustração 7.13: Exemplo de display

7.1.9. Alteração do Valor dos Dados, Passo a Passo

Certos parâmetros podem ser mudados passo a passo ou infinitamente variável. Isto aplica-se à *Potência do Motor* (par. 1-20), *Tensão do Motor* (par. 1-22) e à *Frequência do Motor* (par. 1-23). Os parâmetros são alterados, tanto como um grupo de valores de dados numéricos quanto valores de dados numéricos variáveis infinitamente.

7.1.10. Leitura e Programação de Parâmetros Indexados

Os parâmetros são indexados, quando colocados em uma pilha rolante.

Os par. 15-30 a 15-32 contêm um registro de defeitos que pode ser lido. Escolha um parâmetro, pressione [OK] e use as teclas de navegação [▲] e [▼] para rolar pelo registro de valores.

Utilize o par. 3-10 como um outro exemplo:

Escolha o parâmetro, aperte a tecla [OK] e use as teclas [▲] e [▼], para rolar pelos valores indexados. Para alterar o valor do parâmetro, selecione o valor indexado e pressione a tecla [OK]. Altere o valor utilizando as teclas [▲] e [▼]. Pressione [OK] para aceitar a nova programação. Pressione [Cancel] para abortar. Pressione [Back] (Voltar) para sair do parâmetro.

20-81 Controle Normal/Inverso do PID

Option:	Funcão:
[0] * Normal	
[1] Inverso	<p><i>Normal</i> [0] faz com que a frequência de saída do conversor de frequência diminua, quando o feedback for maior que a referência de setpoint. Este tipo de ajuste é comum em ventilador controlado por pressão e em aplicações de bomba.</p> <p><i>Inverso</i> [1] faz com que a frequência de saída do conversor de frequência aumente, quando o feedback for maior que a referência de setpoint. Isto é comum em aplicações de resfriamento controladas por temperatura, como em torres de resfriamento.</p>

7.1.11. Inicialização para as Configurações Padrão

Inicialize o conversor de frequência para as configurações padrão, de duas maneiras:

Inicialização recomendada (via par. 14-22)

1. Selecione o par. 14-22
2. Pressione a tecla [OK]
3. Selecione "Inicialização"
4. Pressione a tecla [OK]
5. Corte a alimentação de rede elétrica e aguarde até que o display apague.
6. Conecte a alimentação de rede elétrica novamente - o conversor de frequência está reinicializado, agora.
7. Altere o par. 14-22 para *Operação Normal*.



NOTA!

Mantém os parâmetros selecionados no *Meu Menu Pessoal* com a configuração padrão de fábrica.

O par. 14-22 inicializa tudo, exceto:

14-50	<i>RFI 1</i>
8-30	<i>Protocolo</i>
8-31	<i>Endereço</i>
8-32	<i>Baud Rate</i>
8-35	<i>Atraso Mínimo de Resposta</i>
8-36	<i>Atraso Máx de Resposta</i>
8-37	<i>Atraso Máx Inter-Caractere</i>
15-00 ao 15-05	Dados operacionais
15-20 ao 15-22	Registro do histórico
15-30 ao 15-32	Registro de falhas

Inicialização manual

1. Desconecte da rede elétrica e aguarde até que o display apague.
- 2a. Pressione as teclas [Status] - [Main Menu] - [OK] simultaneamente, durante a energização do LCP 102, Display Gráfico.
- 2b. Aperte [Menu] enquanto o LCP 101, Display Numérico, é energizado
3. Solte as teclas, após 5 s.
4. O conversor de frequência agora está programado, de acordo com as configurações padrão.

Este procedimento inicializa todos os itens, exceto:

15-00	Horas de Funcionamento
15-03	Energizações
15-04	Superaquecimentos
15-05	Sobretensões



NOTA!

Ao executar a inicialização manual, a comunicação serial, as configurações do filtro de RFI (par. 14-50) e as configurações do registro de defeitos também são reiniciadas.

Remove os parâmetros selecionados no *Meu Menu Pessoal*.



NOTA!

Após a inicialização e energização, o display não exibirá qualquer informação, durante alguns minutos.

7.2. Opções de Parâmetro

7.2.1. Configurações padrão

Alterações durante o funcionamento

"TRUE" (Verdadeiro) significa que o parâmetro pode ser alterado, enquanto o conversor de frequência estiver em funcionamento, e "FALSE" (Falso) significa que o conversor de frequência deve ser parado, antes de efetuar uma alteração.

4-Setup

'All setup': os parâmetros podem ser programados individualmente, em cada um dos quatro setups, ou seja, um único parâmetro pode ter quatro valores diferentes de dados.

'1 setup': o valor dos dados será o mesmo em todos os setups.

Índice de conversão

Este número refere-se a um valor de conversão utilizado ao efetuar-se uma gravação ou leitura, por meio de um conversor de frequência.

Índice de conv.	100	67	6	5	4	3	2	1	0	-1	-2	-3	-4	-5	-6
Fator conv.	de 1	1/60	100000	100000	10000	1000	100	10	1	0.1	0.01	0.00	0.000	0.0000	0.000001
			0									1	1	1	

Tipo de dados	Descrição	Tipo
2	Nº inteiro 8	Int8
3	Nº inteiro 16	Int16
4	Nº inteiro 32	Int32
5	8 sem sinal algébrico	UInt8
6	16 sem sinal algébrico	UInt16
7	32 sem sinal algébrico	UInt32
9	String Visível	VisStr
33	Valor de 2 bytes normalizado	N2
35	Seqüência de bits de 16 variáveis booleanas	V2
54	Diferença de horário s/ data	TimD

SR (Size Related) = Relacionado a potência

7.2.2. 0-* * Operação/Display

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
0-0* Configurações Básicas						
0-01	Idioma	[0] Inglês	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-02	Unidade da Veloc. do Motor	[0] RPM	2 setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
0-03	Definições Regionais	[0] Internacional	2 setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
0-04	Estado Operacional na Energização	[0] Retomar	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-05	Unidade de Modo Local	[0] Como Unidade de Velocidade do Motor	2 setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
0-1* Operações Setup						
0-10	Ativar Setup	[1] Setup 1	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-11	Setup de Programação	[9] Ativar Setup	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-12	Este Setup é dependente de	[0] Não conectado	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
0-13	Leitura: Setups Conectados	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
0-14	Leitura: Setups. Prog. / Canal	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int32
0-2* Display do LCP						
0-20	Linha do Display 1.1 Pequeno	1601	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
0-21	Linha do Display 1.2 Pequeno	1662	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
0-22	Linha do Display 1.3 Pequeno	1614	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
0-23	Linha do Display 2 Grande	1613	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
0-24	Linha do Display 3 Grande	1652	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
0-25	Meu Menu Pessoal	SR	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
0-3* Leitura do LCP						
0-30	Unid p/ parâmetro def p/ usuário	[1] %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-31	Valor Mín da Leitura Def p/Usuário	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int32
0-32	Vlr máx d leitor definid p/usuário	100,00 CustomReadoutUnit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int32
0-37	Texto de Display 1	0 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	VisStr[25]
0-38	Texto de Display 2	0 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	VisStr[25]
0-39	Texto de Display 3	0 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	VisStr[25]
0-4* Teclado do LCP						
0-40	Tecla [Hand on] do LCP	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-41	Tecla [Off] (Desligar) do LCP	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-42	Tecla [Auto on] do LCP	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-43	Tecla [Reset] (Reset) do LCP	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-44	Tecla [Off/Reset] (Desligar/Reset) do LCP	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-45	Tecla [Drive Bypass] do LCP	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-5* Copiar/Salvar						
0-50	Cópia do LCP	[0] Sem cópia	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
0-51	Cópia do Setup	[0] Sem cópia	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
0-6* Senha						
0-60	Senha do Menu Principal	100 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
0-61	Acesso ao Main Menu (Menu principal) s/ Senha	[0] Acesso total	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
0-65	Senha de Menu Pessoal	200 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
0-66	Acesso ao Menu Pessoal s/ Senha	[0] Acesso total	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
0-7* Configurações do Relógio						
0-70	Programar Data e Hora	SR	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDay
0-71	Formato da Data	[0] AAAA-MM-DD	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Ujnt8
0-72	Formato da Hora	[0] 24h	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Ujnt8
0-74	Horário de Verão	[0] Off (Desligado)	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Ujnt8
0-76	Início do Horário de Verão	SR	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDay
0-77	Fim do Horário de Verão	SR	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDay
0-79	Falha de Clock	null	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Ujnt8
0-81	Dias Úteis	null	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Ujnt8
0-82	Dias Úteis Adicionais	SR	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDay
0-83	Dias De Folga Adicionais	SR	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDay
0-89	Leitura da Data e Hora	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	VisStr[25]

7.2.3. 1-**-* Carga/Motor

Par. Nº	#	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
1-0* Programaç Gerais							
1-00		Modo Configuração	null	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
1-03		Características de Torque	[3] Otim. Autom Energia VT	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
1-2* Dados do Motor							
1-20		Potência do Motor [kW]	SR	All setups	FALSE (Falso)	1	Uint32
1-21		Potência do Motor [HP]	SR	All setups	FALSE (Falso)	-2	Uint32
1-22		Tensão do Motor	SR	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
1-23		Frequência do Motor	SR	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
1-24		Corrente do Motor	SR	All setups	FALSE (Falso)	-2	Uint32
1-25		Velocidade Nominal do Motor	SR	All setups	FALSE (Falso)	67	Uint16
1-28		Verificação da Rotação do motor	[0] Off (Desligado)	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
1-29		Adaptação Automática de Motor AMA	[0] Off (Desligado)	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
1-3* DadosAvanc d Motr							
1-30		Resistência do Estator (Rs)	SR	All setups	FALSE (Falso)	4	Uint32
1-31		Resistência do Rotor (Rr)	SR	All setups	FALSE (Falso)	-4	Uint32
1-35		Reatância Principal (Xh)	SR	All setups	FALSE (Falso)	-4	Uint32
1-36		Resistência de Perda do Ferro (Rfe)	SR	All setups	FALSE (Falso)	-3	Uint32
1-39		Pólos do Motor	SR	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint8
1-5* Prog Indep. Carga							
1-50		Magnetização do Motor em Velocidade Zero	100 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
1-51		Veloc Min de Magnetização Norm. [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
1-52		Velocidade Min de Magnetização Norm. [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
1-6* Prog Dep. Carga							
1-60		Compensação de Carga em Baixa Velocid	100 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int16
1-61		Compensação de Carga em Alta Velocid	100 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int16
1-62		Compensação de Escorregamento	0 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int16
1-63		Const d Tempo d Compens Escorregam	0,10 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
1-64		Amortecimento da Ressonância	100 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
1-65		Const Tempo Amortec Ressonânc	5 ms	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Uint8
1-7* Ajustes da Partida							
1-71		Atraso da Partida	0,0 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
1-73		Flying Start	[0] Desativado	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
1-8* Ajustes de Parada							
1-80		Função na Parada	[0] Parada por inércia	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
1-81		Veloc. Min. p/ Função na Parada [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
1-82		Veloc. Min. p/ Funcionar na Parada [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
1-9* Temper. do Motor							
1-90		Proteção Térmica do Motor	[4] Desarme por ETR 1	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
1-91		Ventilador Externo do Motor	[0] Não	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
1-93		Fonte do Termistor	[0] Nenhum	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8

7.2.4. 2-*-* Freios

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
2-0* Frenagem CC						
2-00	Corrente de Hold CC/Preaquecimento	50 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
2-01	Corrente de Freio CC	50 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
2-02	Tempo de Frenagem CC	10,0 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
2-03	Veloc.Açion.Freio CC [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
2-04	Veloc.Açion.d FreioCC [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
2-1* Funções do Freio						
2-10	Função de Frenagem	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
2-11	Resistor de Freio (ohm)	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
2-12	Limite da Potência de Frenagem (kW)	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
2-13	Monitoramento da Potência d Frenagem	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
2-15	Verificç.d freio	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
2-16	Corr Máx Frenagem CA	100,0 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint32
2-17	Controle de Sobretensão	[2] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8

7.2.5. 3-**-* Referência / Rampas

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
3-0* Limits de Referênc						
3-02	Referência Mínima	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
3-03	Referência Máxima	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
3-04	Função de Referência	[0] Soma	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
3-1* Referências						
3-10	Referência Predefinida	0,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
3-11	Velocidade de Jog [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
3-13	Tipo de Referência	[0] Dependint d Hand/Auto	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
3-14	Referência Relativa Predefinida	0,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int32
3-15	Fonte da Referência 1	[1] Entrada analógica 53	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
3-16	Fonte da Referência 2	[0] Sem função	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
3-17	Fonte da Referência 3	[0] Sem função	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
3-19	Velocidade de jog [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
3-4* Rampa de velocid 1						
3-41	Tempo de Aceleração da Rampa 1	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
3-42	Tempo de Desaceleração da Rampa 1	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
3-5* Rampa de velocid 2						
3-51	Tempo de Aceleração da Rampa 2	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
3-52	Tempo de Desaceleração da Rampa 2	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
3-8* Outras Rampas						
3-80	Tempo de Rampa do Jog	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
3-81	Tempo de Rampa da Parada Rápida	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
3-84	Tempo Inicial de Rampa	0 (off) (desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
3-85	Verificar Tempo de Rampa da Válvula	0 (off) (desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
3-86	Verificar Velocidade Final de Rampa da Válvula [RPM]	Lim. Inferior da Veloc. do Motor	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
3-87	Verificar Velocidade Final de Rampa da Válvula [Hz]	Lim. Inferior da Veloc. do Motor	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
3-88	Tempo de Rampa Final	0 (off) (desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
3-9* Potenciôm. Digital						
3-90	Tamanho do Passo	0,10 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
3-91	Tempo de Rampa	1,00 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
3-92	Restabelecimento da Energia	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
3-93	Limite Máximo	100 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int16
3-94	Limite Mínimo	0 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int16
3-95	Atraso da Rampa de Velocidade	1,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	TimD

7.2.6. 4- * * Limites/Advertêncs

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
4-1* Limites do Motor						
4-10	Sentido de Rotação do Motor	[0] Sentido horário	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
4-11	Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
4-12	Lim. Inferior da Veloc. do Motor [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
4-13	Lim. Superior da Veloc do Motor [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
4-14	Lim. Superior da Veloc do Motor [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
4-16	Limite de Torque do Modo Motor	110.0 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
4-17	Limite de Torque do Modo Gerador	100.0 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
4-18	Limite de Corrente	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
4-19	Frequência Máx. de Saída	120 Hz	All setups	FALSE (Falso)	-1	Uint16
4-5* Ajuste Advertênc.						
4-50	Advertência de Corrente Baixa	0,00 A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
4-51	Advertência de Corrente Alta	ImaxVLT (P1637)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
4-52	Advertência de Velocidade Baixa	0 RPM	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
4-53	Advertência de Velocidade Alta	outputSpeedHighLimit (P413)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
4-54	Advert. de Refer Baixa	-999,999,999 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
4-55	Advert. Refer Alta	999,999,999 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
4-56	Advert. de Feedb Baixo	-999,999,999 ReferenceFeedbackUnit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
4-57	Advert. de Feedb Alto	999,999,999 ReferenceFeedbackUnit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
4-58	Função de Fase do Motor Ausente	[1] On	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
4-6* Bypass de Velocidd						
4-60	Bypass de Velocidade De [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
4-61	Bypass de Velocidade De [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
4-62	Bypass de Velocidade Até [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
4-63	Bypass de Velocidade Até [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
4-64	Setup de Bypass Semi-Auto	[0] Off (Desligado)	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8

7.2.7. 5-**-Entrad/Saíd Digital

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
5-0* Modo E/S Digital						
5-00	Modo E/S Digital	[0] PNP - Ativo em 24V	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
5-01	Modo do Terminal 27	[0] Entrada	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-02	Modo do Terminal 29	[0] Entrada	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-1* Entradas Digitais						
5-10	Terminal 18 Entrada Digital	[8] Partida	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-11	Terminal 19 Entrada Digital	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-12	Terminal 27 Entrada Digital	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-13	Terminal 29 Entrada Digital	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-14	Terminal 32 Entrada Digital	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-15	Terminal 33 Entrada Digital	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-16	Terminal X30/2 Entrada Digital	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-17	Terminal X30/3 Entrada Digital	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-18	Terminal X30/4 Entrada Digital	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-3* Saídas Digitais						
5-30	Terminal 27 Saída Digital	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-31	Terminal 29 Saída Digital	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-32	TermX30/6Saíd digital(MCB101)	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-33	TermX30/7Saíd digital(MCB101)	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-4* Relés						
5-40	Relé de Função	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-41	Atraso de Ativação do Relé	0,01 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
5-42	Atraso de Desativação, Relé	0,01 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
5-5* Entrada de Pulso						
5-50	Term. 29 Baixa Frequência	100 Hz	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
5-51	Term. 29 Alta Frequência	100 Hz	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
5-52	Term. 29 Ref./Feedb. Valor Baixo	0,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
5-53	Term. 29 Ref./Feedb. Valor Alto	100,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
5-54	Const de Tempo do Filtro de Pulso #29	100 ms	All setups	FALSE (Falso)	-3	Uint16
5-55	Term. 33 Baixa Frequência	100 Hz	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
5-56	Term. 33 Alta Frequência	100 Hz	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
5-57	Term. 33 Ref./Feedb. Valor Baixo	0,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
5-58	Term. 33 Ref./Feedb. Valor Alto	100,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
5-59	Const de Tempo do Filtro de Pulso #33	100 ms	All setups	FALSE (Falso)	-3	Uint16
5-6* Saída de Pulso						
5-60	Terminal 27 Variável da Saída d Pulso	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-62	Freq Máx da Saída de Pulso #27	5.000 Hz	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
5-63	Terminal 29 Variável da Saída d Pulso	[0] Sem Operação	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-65	Freq Máx da Saída de Pulso #29	5.000 Hz	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
5-66	Terminal X30/6 Saída de Pulso Variável	[0] Fora de funcionament	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
5-68	Freq Máx do Pulso Saída #X30/6	5000 Hz	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32

Par. Nº	#	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
5-9* Bus Controlado							
5-90		Ctrl Bus Digital & Relé	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
5-93		Saída de Pulso #27 Ctrl. Bus	0.00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	N2
5-94		Saída de Pulso #27 Timeout Predef.	0.00 %	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
5-95		Saída de Pulso #29 Ctrl. Bus	0.00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	N2
5-96		Saída de Pulso #29 Timeout Predef.	0.00 %	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
5-97		Saída de Pulso #X30/6 Controle de Bus	0.00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	N2
5-98		Saída de Pulso #30/6 Timeout Predef.	0.00 %	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16

7.2.8. 6-**-Entrad/Saíd Analóg

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
6-0* Modo E/S Analógico						
6-00	Timeout do Live Zero	10 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
6-01	Função Timeout do Live Zero	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
6-02	Função Timeout do Live Zero de Fire Mode	null	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
6-1* Entrada Analógica 53						
6-10	Terminal 53 Tensão Baixa	0,07 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-11	Terminal 53 Tensão Alta	10,00 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-12	Terminal 53 Corrente Baixa	4,00 mA	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-5	Int16
6-13	Terminal 53 Corrente Alta	20,0 mA	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-5	Int16
6-14	Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	0,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
6-15	Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
6-16	Terminal 53 Const. de Tempo do Filtro	0,001 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Uint16
6-17	Terminal 53 Live Zero	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
6-2* Entrada Analógica 54						
6-20	Terminal 54 Tensão Baixa	0,07 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-21	Terminal 54 Tensão Alta	10,00 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-22	Terminal 54 Corrente Baixa	4,00 mA	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-5	Int16
6-23	Terminal 54 Corrente Alta	20,0 mA	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-5	Int16
6-24	Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Baixo	0,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
6-25	Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Baixo	100,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
6-26	Terminal 54 Const. de Tempo do Filtro	0,001 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Uint16
6-27	Terminal 54 Live Zero	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
6-3* Entrada Anal X30/11						
6-30	Terminal X30/11 Tensão Baixa	0,07 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-31	Terminal X30/11 Tensão Alta	10,00 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-34	Term. X30/11 Ref./Feedb. Valor Baixo	0,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
6-35	Term. X30/11 Ref./Feedb. Valor Alto	100,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
6-36	Term. X30/11 Constante Tempo do Filtro	0,001 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Uint16
6-37	Term. X30/11 Live Zero	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
6-4* Entrada Anal X30/12						
6-40	Terminal X30/12 Tensão Baixa	0,07 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-41	Terminal X30/12 Tensão Alta	10,00 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-44	Term. X30/12 Ref./Feedb. Valor Baixo	0,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
6-45	Term. X30/12 Ref./Feedb. Valor Alto	100,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
6-46	Term. X30/12 Constante Tempo do Filtro	0,001 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Uint16
6-47	Term. X30/12 Live Zero	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
6-5* Saída Anal 42						
6-50	Terminal 42 Saída	[100] Frequência de saída	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
6-51	Terminal 42 Escala Mínima de Saída	0,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-52	Terminal 42 Escala Máxima de Saída	100,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-53	Terminal 42 Ctrl Saída Bus	0,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	N2
6-54	Terminal 42 Prefef. Timeout Saída	0,00 %	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
6-6* Saída anal. X30/8						
6-60	Terminal X30/8 Saída	[0] Fora de funcionamento	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
6-61	Terminal X30/8 Escala Mfn.	0.00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-62	Terminal X30/8 Escala Máx.	100.00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
6-63	Terminal X30/8 Ctrl Saída Bus	0.00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	N2
6-64	Terminal X30/8 Predef. Timeout Saída	0.00 %	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16

7.2.9. 8-**-* Com. e Opcionais

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
8-0* Programaç Gerais						
8-01	Tipo de Controle	[0] Digital e Control Wrd	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-02	Origem do Controle	[0] Nenhum	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-03	Tempo de Timeout de Controle	SR	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uimt32
8-04	Função Timeout de Controle	[0] Off (Desligado)	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-05	Função Final do Timeout	[1] Retomar setup	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-06	Reset do Timeout de Controle	[0] Não reinicializar	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-07	Trigger de Diagnóstico	[0] Inativo	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-1* Prog. Ctrl. Word						
8-10	Perfil de Controle	[0] Perfil do FC	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-13	Status Word STW Configurável	[1] Perfil Padrão	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-3* Config Port de Com						
8-30	Protocolo	[0] FC	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-31	Endereço	1 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
8-32	Baud Rate	null	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-33	Bits de Paridade / Parada	null	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-35	Atraso Mínimo de Resposta	10 ms	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-3	Uimt16
8-36	Atraso Máx de Resposta	SR	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-3	Uimt16
8-37	Atraso Máx Inter-Character	SR	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-5	Uimt16
8-4* Conj. Protocolo MC do FC						
8-40	Seleção de Telegrama	[1] Telegrama padrão 1	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-5* Digital/Bus						
8-50	Seleção de Parada por Inércia	[3] Lógica OU	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-52	Seleção de Frenagem CC	[3] Lógica OU	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-53	Seleção da Partida	[3] Lógica OU	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-54	Seleção da Reversão	[0] Entrada digital	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-55	Seleção do Setup	[3] Lógica OU	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-56	Seleção da Referência Pré-definida	[3] Lógica OU	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-7* BACnet						
8-70	Instânc. Dispos.BACnet	1 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	Uimt32
8-72	Masters Máx MS/TP	127 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
8-73	Chassi Info Máx. MS/TP	1 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	Uimt16
8-74	Serviço "I-Am"	[0] Enviar durante a energização	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
8-75	Senha de Inicialização	0 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	VisStr[20]
8-8* Diagnósticos da Porta do FC						
8-80	Contagem de Mensagens do Bus	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uimt32
8-81	Contagem de Erros do Bus	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uimt32
8-82	Contagem de Mensagens do Escravo	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uimt32
8-83	Contagem de Erros do Escravo	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uimt32

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
8-9* Bus Jog / Feedback						
8-90	Velocidade de Jog 1 via Bus	100 RPM	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
8-91	Velocidade de Jog 2 via Bus	200 RPM	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
8-94	Feedb. do Bus 1	0 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	N2
8-95	Feedb. do Bus 2	0 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	N2
8-96	Feedb. do Bus 3	0 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	N2

7.2.10. 9- * * Profibus

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
9-00	Setpoint	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
9-07	Valor Real	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
9-15	Configuração de Gravar do PCD	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
9-16	Configuração de Leitura do PCD	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
9-18	Endereço do N°	126 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
9-22	Seleção de Telegrafia	[108] PPO 8	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
9-23	Parâmetros para Sinais	0	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
9-27	Edição do Parâmetro	[1] Ativado	2 setups	FALSE (Falso)	-	Uint16
9-28	Controle de Processo	[1] Ativar mestreCíclico	2 setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
9-44	Contador da Mens de Defeito	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
9-45	Código do Defeito	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
9-47	Nº do Defeito	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
9-52	Contador da Situação do defeito	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
9-53	Warning Word do Profibus	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	V2
9-63	Baud Rate Real	[255] BaudRate ñ encontrado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
9-64	Identificação do Dispositivo	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
9-65	Número do Perfil	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	OctStr[2]
9-67	Control Word 1	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	V2
9-68	Status Word 1	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	V2
9-71	Vr Dados Salvos Profibus	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
9-72	ProfibusDriveReset	[0] Nenhuma ação	1 setup	FALSE (Falso)	-	Uint8
9-80	Parâmetros Definidos (1)	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
9-81	Parâmetros Definidos (2)	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
9-82	Parâmetros Definidos (3)	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
9-83	Parâmetros Definidos (4)	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
9-84	Parâmetros Definidos (5)	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
9-90	Parâmetros Alterados (1)	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
9-91	Parâmetros Alterados (2)	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
9-92	Parâmetros Alterados (3)	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
9-93	Parâmetros Alterados (4)	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
9-94	Parâmetros Alterados (5)	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16

7.2.11. 10- ** Fieldbus CAN

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
10-0* Programaç Comuns						
10-00	Protocolo CAN	null	2 setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
10-01	Seleção de Baud Rate	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
10-02	MAC ID	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
10-05	Leitura do Contador de Erros d Transm	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
10-06	Leitura do Contador de Erros d Recepç	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
10-07	Leitura do Contador de Bus off	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
10-1* DeviceNet						
10-10	Seleção do Tipo de Dados de Processo	null	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
10-11	Gravação de Config dos Dados de Processo.	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
10-12	Leitura de Config dos Dados d Processo	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
10-13	Parâmetro de Advertência	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
10-14	Referência da Rede	[0] Off (Desligado)	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
10-15	Controle da Rede	[0] Off (Desligado)	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
10-2* Filtros COS						
10-20	Filtro COS 1	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
10-21	Filtro COS 2	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
10-22	Filtro COS 3	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
10-23	Filtro COS 4	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
10-3* Acesso ao Parâm						
10-30	Índice da Matriz	0 N/A	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
10-31	Armazenar Valores dos Dados	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
10-32	Revisão do DeviceNet	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
10-33	Gravar Sempre	[0] Off (Desligado)	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
10-34	Cód Produto DeviceNet	120 N/A	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
10-39	Parâmetros F do DeviceNet	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32

7.2.12. 13-*** Smart Logic

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
13-0* Definições do SLC						
13-00	Modo do Controlador SL	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-01	Iniciar Evento	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-02	Parar Evento	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-03	Resetar o SLC	[0] Não resetar o SLC	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-1* Comparadores						
13-10	Operando do Comparador	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-11	Operador do Comparador	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-12	Valor do Comparador	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
13-2* Temporizadores						
13-20	Temporizador do SLC	SR	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-3	TimD
13-4* Regras Lógicas						
13-40	Regra Lógica Booleana 1	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-41	Operador de Regra Lógica 1	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-42	Regra Lógica Booleana 2	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-43	Operador de Regra Lógica 2	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-44	Regra Lógica Booleana 3	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-5* Estados						
13-51	Evento do SLC	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
13-52	Ação do SLC	null	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8

7.2.13. 14- ** Funções Especiais

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
14-0* Chaveamnt d Invrsr						
14-00	Padrão de Chaveamento	[0] 60 AVM null	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
14-01	Frequência de Chaveamento	[1] On	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
14-03	Sobre modulação	[0] Off (Desligado)	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
14-04	PWM Randômico	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
14-1* Lig/Deslig RedeElét						
14-12	Função no Desbalanceamento da Rede	[3] Derate	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
14-2* Funções de Reset						
14-20	Modo Reset	[10] Reset automático x10 10 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
14-21	Tempo para Nova Partida Automática	[0] Operação normal null	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
14-22	Modo Operação	[0] Operação normal null	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
14-23	Progr CódigoTipo	2 setups	2 setups	FALSE (Falso)	-	Uint16
14-25	Atraso do Desarme no Limite de Torque	60 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
14-26	Atraso Desarme-Defeito Inversor	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
14-28	Programações de Produção	[0] Nenhuma ação 0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
14-29	Código de Service	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int32
14-3* Ctrl.Limite de Corr.						
14-30	Ganho Proporcional-Contr.Lim.Corrente	100 %	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
14-31	Tempo de Integração-Contr.Lim.Corrente	0,020 s	All setups	FALSE (Falso)	-3	Uint16
14-4* Otimiz. de Energia						
14-40	Nível do VT	66 %	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint8
14-41	Magnetização Mínima do AEO	40 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
14-42	Frequência AEO Mínima	10 Hz	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
14-43	Cosphi do Motor	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
14-5* Ambiente						
14-50	Filtro de RFI	[1] On	1 setup	FALSE (Falso)	-	Uint8
14-52	Controle do Ventilador	[0] Automática	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
14-53	Mon.Ventidr	[1] Advrtênc	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
14-6* Derate Automático						
14-60	Função no Superaquecimento	[1] Derate	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
14-61	Função na Sobrecarga do Inversor	[1] Derate	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
14-62	Corrente de Derate de Sobrecarga do Inv.	95 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16

7.2.14. 15-*** Informação do VLT

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
15-0* Dados Operacionais						
15-00	Horas de Funcionamento	0 h	All setups	FALSE (Falso)	74	Uint32
15-01	Horas em Funcionamento	0 h	All setups	FALSE (Falso)	74	Uint32
15-02	Medidor de kWh	0 kWh	All setups	FALSE (Falso)	75	Uint32
15-03	Energizações	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
15-04	Superaquecimentos	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
15-05	Sobretensões	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
15-06	Reinicializar o Medidor de kWh	[0] Não reinicializar	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
15-07	Reinicializar Contador de Horas de Func	[0] Não reinicializar	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
15-08	Número de Partidas	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
15-1* Def. Log de Dados						
15-10	Fonte do Logging	0	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint16
15-11	Intervalo de Logging	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	TimD
15-12	Evento do Disparo	[0] Falso (Falso)	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
15-13	Modo Logging	[0] Sempre efetuar Log	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
15-14	Amostragens Antes do Disparo	50 N/A	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
15-2* Registr. do Histórico						
15-20	Registro do Histórico: Evento	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint8
15-21	Registro do Histórico: Valor	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
15-22	Registro do Histórico: Tempo	0 ms	All setups	FALSE (Falso)	-3	Uint32
15-23	Registro do Histórico: Data e Hora	SR	All setups	FALSE (Falso)	0	TimeOfDay
15-3* LogAlarme						
15-30	Log Alarme: Cód Falha	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint8
15-31	Log Alarme: Valor	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Int16
15-32	Log Alarme: Tempo	0 s	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
15-33	Log Alarme: Data e Hora	SR	All setups	FALSE (Falso)	0	TimeOfDay
15-4* Identific. do VLT						
15-40	Tipo do FC	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[6]
15-41	Seção de Potência	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[20]
15-42	Tensão	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[20]
15-43	Versão de Software	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[5]
15-44	String do Código de Compra	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[40]
15-45	String de Código Real	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[40]
15-46	Nº. do Pedido do Cnvrsr de Frequência	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[8]
15-47	Nº. de Pedido da Placa de Potência.	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[8]
15-48	Nº do Id do LCP	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[20]
15-49	ID do SW da Placa de Controle	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[20]
15-50	ID do SW da Placa de Potência	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[20]
15-51	Nº. Série Conversor de Freq.	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[10]
15-53	Nº. Série Cartão de Potência	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[19]

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
15-6* Ident. do Opcional						
15-60	Opcional Montado	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[30]
15-61	Versão de SW do Opcional	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[20]
15-62	Nº. do Pedido do Opcional	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[8]
15-63	Nº Série do Opcional	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[18]
15-70	Opcional no Slot A	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[30]
15-71	Versão de SW do Opcional - Slot A	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[20]
15-72	Opcional no Slot B	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[30]
15-73	Versão de SW do Opcional - Slot B	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[20]
15-74	Opcional no Slot C0	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[30]
15-75	Versão de SW do Opcional no Slot C0	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[20]
15-76	Opcional no Slot C1	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[30]
15-77	Versão de SW do Opcional no Slot C1	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	VisStr[20]
15-9* Inform. do Parâm.						
15-92	Parâmetros Definidos	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
15-93	Parâmetros Modificados	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
15-99	Metadados de Parâmetro	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16

7.2.15. 16-*** Leituras de Dados

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
16-0* Status Geral						
16-00	Control Word	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	V2
16-01	Referência [Unidade]	0,000 ReferenceFeedbackUnit	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
16-02	Referência [%]	0,0 %	All setups	FALSE (Falso)	-1	Int16
16-03	Word Estendida	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	V2
16-05	Valor Real Principal [%]	0,00 %	All setups	FALSE (Falso)	-2	N2
16-09	Leit. Personaliz.	0,00 CustomReadoutUnit	All setups	FALSE (Falso)	-2	Int32
16-1* Status do Motor						
16-10	Potência [kW]	0,00 kW	All setups	FALSE (Falso)	1	Int32
16-11	Potência [hp]	0,00 hp	All setups	FALSE (Falso)	-2	Int32
16-12	Tensão do Motor	0,0 V	All setups	FALSE (Falso)	-1	Int16
16-13	Frequência	0,0 Hz	All setups	FALSE (Falso)	-1	Uint16
16-14	Corrente do Motor	0,0 A	All setups	FALSE (Falso)	-2	Int32
16-15	Frequência [%]	0,00 %	All setups	FALSE (Falso)	-2	N2
16-16	Torque [Nm]	0,0 Nm	All setups	FALSE (Falso)	-1	Int16
16-17	Velocidade [RPM]	0 RPM	All setups	FALSE (Falso)	67	Int32
16-18	Térmico Calculado do Motor	0 %	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint8
16-22	Torque [%]	0 %	All setups	FALSE (Falso)	0	Int16
16-3* Status do Drive						
16-30	Tensão de Conexão CC	0 V	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
16-32	Energia de Frenagem /s	0,000 kW	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
16-33	Energia de Frenagem /2 min	0,000 kW	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
16-34	Temp. do Dissipador de Calor	0 °C	All setups	FALSE (Falso)	100	Uint8
16-35	Térmico do Inversor	0 %	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint8
16-36	Corrente Nom. do Inversor	SR	All setups	FALSE (Falso)	-2	Uint32
16-37	Corrente Máx. do Inversor	SR	All setups	FALSE (Falso)	-2	Uint32
16-38	Estado do SLC	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint8
16-39	Temp. do Control Card	0 °C	All setups	FALSE (Falso)	100	Uint8
16-40	Buffer de Logging Cheio	[0] Não	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
16-5* Referência & Fdback						
16-50	Referência Externa	0,0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-1	Int16
16-52	Feedback [unidade]	0,000 ProcessCtrlUnit	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
16-53	Referência do DigiPot	0,00 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-2	Int16
16-54	Feedback 1 [Unidade]	0,000 ProcessCtrlUnit	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
16-55	Feedback 2 [Unidade]	0,000 ProcessCtrlUnit	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
16-56	Feedback 3 [Unidade]	0,000 ProcessCtrlUnit	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
16-59	Setpoint Ajustado		All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
16-6* Entradas e Saídas						
16-60	Entrada Digital	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint16
16-61	Terminal 53 Configuração da Chave	[0] Corrente	All setups	FALSE (Falso)	-	Int8
16-62	Entrada Analógica 53	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
16-63	Terminal 54 Configuração da Chave	[0] Corrente	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
16-64	Entrada Analógica 54	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
16-65	Saída Analógica 42 [mA]	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int16
16-66	Saída Digital [bin]	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Int16
16-67	Entr. Pulso #29 [Hz]	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Int32
16-68	Entr. Pulso #33 [Hz]	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Int32
16-69	Saída de Pulso #27 [Hz]	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Int32
16-70	Saída de Pulso #29 [Hz]	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Int32
16-71	Saída do Relé [bin]	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Int16
16-72	Contador A	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int32
16-73	Contador B	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int32
16-75	Entr. Anal. X30/11	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
16-76	Entr. Anal. X30/12	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
16-77	Saída Anal. X30/8 [mA]	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int16
16-8* FieldbusPorta do FC						
16-80	CTW 1 do Fieldbus	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	V2
16-82	REF 1 do Fieldbus	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	N2
16-84	StatusWord do Opcional d Comunicação	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	V2
16-85	CTW 1 da Porta Serial	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	V2
16-86	REF 1 da Porta Serial	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	N2
16-9* Leitura dos Diagnós						
16-90	Alarm Word	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
16-91	Alarm Word 2	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
16-92	Warning Word	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
16-93	Warning Word 2	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
16-94	Status Word Estendida	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
16-95	Status Word Est. 2	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
16-96	Word de Manutenção	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32

7.2.16. 18-*** Leitura de Dados 2

Par. Nº	#	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
18-0* Log de Manutenção							
18-00		Log de Manutenção: Item	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint8
18-01		Log de Manutenção: Ação	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint8
18-02		Log de Manutenção: Tempo	0 s	All setups	FALSE (Falso)	0	Uint32
18-03		Log de Manutenção: Data e Hora	SR	All setups	FALSE (Falso)	0	TimeOfDay
18-3* Entradas e Saídas							
18-30		Entrada Analógica X42/1	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
18-31		Entrada Analógica X42/3	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
18-32		Entrada Analógica X42/5	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int32
18-33		Saída Analógica X42/7 [V]	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int16
18-34		Saída Analógica X42/9 [V]	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int16
18-35		Saída Anal. X42/11 [V]	0,000 N/A	All setups	FALSE (Falso)	-3	Int16

7.2.17. 20-**-** Malha Fechada do Drive

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
20-0* Feedback						
20-00	Fonte do Feedback 1	[2] Entrada analógica 54	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
20-03	Fonte de Feedback 2	[0] Sem função	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
20-06	Fonte de Feedback 3	[0] Sem função	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
20-07	Conversão de Feedback 3	[0] Linear	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
20-09	Fonte de Feedback 4	[0] Sem função	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
20-11	Unidade da Fonte de Feedback 4	null	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
20-12	Unidade da Referência/Feedback	null	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
20-2* Feedback e Setpoint						
20-20	Função de Feedback	[4] Máximo	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
20-21	Setpoint 1	0,000 ProcessCtrlUnit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
20-22	Setpoint 2	0,000 ProcessCtrlUnit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
20-23	Setpoint 3	0,000 ProcessCtrlUnit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
20-37* Sintonização Automática do PID						
20-70	Tipo de Malha Fechada	Automática	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
20-71	Modificação de Saída do PID	0.10	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
20-72	Nível Mínimo de Feedback	0,000 Unidades de Usuário	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
20-73	Nível Máximo de Feedback	0,000 Unidades de Usuário	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
20-74	Modo de Sintonização	Normal	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
20-75	Sintonização Automática do PID	Desativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	-
20-8* Configurações Básicas do PID						
20-81	Controle Normal/Inverso do PID	[0] Normal	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
20-82	Velocidade de Partida do PID [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
20-83	Velocidade de Partida do PID [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
20-84	Na Largura de Banda da Referência	5 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
20-9* Controlador PID						
20-91	Anti Windup do PID	[1] On (Ligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
20-93	Ganho Proporcional do PID	0,50 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
20-94	Tempo de Integração do PID	20,00 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
20-95	Tempo do Diferencial do PID	0,00 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
20-96	Difer. do PID Limite de Ganho	5,0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16

7.2.18. 21-**-** Ext. Malha Fechada

Par. Nº	#	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
21-1* Ext. CL 1 Ref./Fb.							
21-10		Unidade da Ref./Feedback Ext. 1	[0]	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-11		Referência Ext. 1 Mínima	0,000 ExtPID1Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-12		Referência Ext. 1 Máxima	100,000 ExtPID1Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-13		Fonte da Referência Ext. 1	[0] Sem função	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-14		Fonte do Feedback Ext. 1	[0] Sem função	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-15		Setpoint Ext. 1	0,000 ExtPID1Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-17		Referência Ext. 1 [Unidade]	0,000 ExtPID1Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-18		Feedback Ext. 1 [Unidade]	0,000 ExtPID1Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-19		Saída Ext. 1 [%]	0 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int32
21-2* Ext. CL 1 PID							
21-20		Controle Normal/Inverso Ext. 1	[0] Normal	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-21		Ganho Proporcional Ext. 1	0.5	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
21-22		Tempo de Integração Ext. 1	20,0 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
21-23		Tempo de Diferenciação Ext. 1	0,00 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
21-24		Dif. Ext. 1 Limite de Ganho	5,0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
21-3* Ext. CL2 Ref./Fb.							
21-30		Unidade da Ref./Feedback Ext. 2	[0]	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-31		Referência Ext. 2 Mínima	0,000 ExtPID2Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-32		Referência Ext. 2 Máxima	100,000 ExtPID2Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-33		Fonte da Referência Ext. 2	[0] Sem função	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-34		Fonte do Feedback Ext. 2	[0] Sem função	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-35		Setpoint Ext. 2	0,000 ExtPID2Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-37		Referência Ext. 2 [Unidade]	0,000 ExtPID2Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-38		Feedback Ext. 2 [Unidade]	0,000 ExtPID2Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-39		Saída Ext. 2 [%]	0 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int32
21-4* Ext. CL 2 PID							
21-40		Controle Normal/Inverso Ext. 2	[0] Normal	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-41		Ganho Proporcional Ext. 2	0.5	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
21-42		Tempo de Integração Ext. 2	20,0 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
21-43		Tempo de Diferenciação Ext. 2	0,00 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
21-44		Ext. 2 Dif. Limite de Ganho	5,0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
21-5* Ext. CL 3 Ref./Fb.							
21-50		Unidade da Ref./Feedback Ext. 3	[0]	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-51		Referência Ext. 3 Mínima	0,000 ExtPID3Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-52		Referência Ext. 3 Máxima	100,000 ExtPID3Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-53		Fonte da Referência Ext. 3	[0] Sem função	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-54		Fonte do Feedback Ext. 3	[0] Sem função	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-55		Setpoint Ext. 3	0,000 ExtPID3Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-57		Referência Ext. 3 [Unidade]	0,000 ExtPID3Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-58		Feedback Ext. 3 [Unidade]	0,000 ExtPID3Unit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
21-59		Saída Ext. 3 [%]	0 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int32

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Somente para o FC 302	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
21-6* Ext. CL 3 PID							
21-60	Controle Normal/Inverso Ext. 3	[0] Normal	All setups		TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
21-61	Ganho Proporcional Ext. 3	0.5	All setups		TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
21-62	Tempo de Integração Ext. 3	20,0 s	All setups		TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
21-63	Tempo de Diferenciação Ext. 3	0,00 s	All setups		TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
21-64	Dif. Ext. 3 Limite de Ganho	5,0 N/A	All setups		TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16

7.2.19. 22- ** Funções de Aplicação

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
22-0* Diversos						
22-00	Atraso de Bloqueio Externo	0 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
22-2* Detecção de Fluxo Zero						
22-20	Setup Automático de Potência Baixa	[0] Off (Desligado)	All setups	FALSE (Falso)	-	Uint8
22-21	Detecção de Potência Baixa	[0] Desativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
22-22	Detecção de Velocidade Baixa	[0] Desativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
22-23	Função Fluxo-Zero	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
22-24	Atraso de Fluxo-Zero	10 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
22-26	Função Bomba Seca	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
22-27	Atraso de Bomba Seca	10 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
22-3* Sintonização da Potência de Fluxo-Zero						
22-30	Potência de Fluxo-Zero	0,00 kW	All setups	TRUE (Verdadeiro)	1	Uint32
22-31	Correção do Fator de Potência	100 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
22-32	Velocidade Baixa [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
22-33	Velocidade Baixa [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
22-34	Potência de Velocidade Baixa [kW]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	1	Uint32
22-35	Potência de Velocidade Baixa [HP]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
22-36	Velocidade Alta [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
22-37	Velocidade Alta [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
22-38	Potência de Velocidade Alta [kW]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	1	Uint32
22-39	Potência de Velocidade Alta [HP]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
22-4* Sleep Mode						
22-40	Tempo de Funcionamento Mínimo	60 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
22-41	Sleep Time Mínimo	30 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
22-42	Velocidade de Ativação [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
22-43	Velocidade de Ativação [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
22-44	Ref. de Ativação/Diferença de FB	10 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int8
22-45	Boost de Setpoint	0 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int8
22-46	Tempo Máximo de Boost	60 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
22-5* Final de Curva						
22-50	Função Final de Curva	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
22-51	Atraso de Final de Curva	10 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
22-6* Detecção de Correia Partida						
22-60	Função Correia Partida	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
22-61	Torque de Correia Partida	10 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
22-62	Atraso de Correia Partida	10 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
22-7* Proteção de Ciclo Curto						
22-75	Proteção de Ciclo Curto	[0] Desativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
22-76	Intervalo entre Partidas	start_to_start_min_on_time (P2277)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
22-77	Tempo de Funcionamento Mínimo	0 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
22-8* Compensação de Vazão						
22-80	Compensação de Vazão	[0] Desativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
22-81	Curva de Aproximação Quadrático-Linear	100 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
22-82	Cálculo do Work Point	[0] Desativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
22-83	Velocidade no Fluxo-Zero [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
22-84	Velocidade no Fluxo-Zero [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
22-85	Velocidade no Ponto projetado [RPM]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	Uint16
22-86	Velocidade no Ponto projetado [Hz]	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	Uint16
22-87	Pressão na Velocidade de Fluxo-Zero	0,000 ReferenceFeedbackUnit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
22-88	Pressão na Velocidade Nominal	999.999,999 ReferenceFeedbackUnit	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
22-89	Vazão no Ponto Projetado	0,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
22-90	Vazão na Velocidade Nominal	0,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32

7.2.20. 23- ** Funções Baseadas no Tempo

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
23-0* Ações Temporizadas						
23-00	Tempo LIGADO	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDayWoDate
23-01	Ação LIGADO	[0] Desativado	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-02	Tempo DESLIGADO	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDayWoDate
23-03	Ação DESLIGADO	[0] Desativado	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-04	Ocorrência	[0] Todos os dias	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-1* Manutenção						
23-10	Item de Manutenção	[1] Rolamentos do motor	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-11	Ação de Manutenção	[1] Lubrificar	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-12	Estimativa do Tempo de Manutenção	[0] Desativado	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-13	Intervalo de Tempo de Manutenção	1 h	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	74	Uint32
23-14	Data e Hora da Manutenção	SR	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDay
23-1* Reset de Manutenção						
23-15	Reinicializar Word de Manutenção	[0] Não reinicializar	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-5* Log de Energia						
23-50	Resolução do Log de Energia	[5] Últimas 24 Horas	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-51	Início do Período	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDay
23-53	LogEnergia	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
23-54	Reinicializar Log de Energia	[0] Não reinicializar	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-6* Tendência						
23-60	Variável de Tendência	[0] Potência [kW]	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-61	Dados Bin Contínuos	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
23-62	Dados Bin Temporizados	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
23-63	Início de Período Temporizado	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDay
23-64	Fim de Período Temporizado	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDay
23-65	Valor Bin Mínimo	SR	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
23-66	Reinicializar Dados Bin Contínuos	[0] Não reinicializar	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-67	Reinicializar Dados Bin Temporizados	[0] Não reinicializar	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
23-8* Contador de Restituição						
23-80	Fator de Referência de Potência	100 %	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
23-81	Custo da Energia	1,00 N/A	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint32
23-82	Investimento	0 N/A	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint32
23-83	Economia de Energia	0 kWh	All setups	TRUE (Verdadeiro)	75	Int32
23-84	Economia nos Custos	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Int32

7.2.21. 25-**-** Controlador em Cascata

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
25-0* Configurações de Sistema						
25-00	Controlador em Cascata	[0] Desativado	2 setups	FALSE (Falso)	-	UInt8
25-02	Partida do Motor	[0] Direto On-line	2 setups	FALSE (Falso)	-	UInt8
25-04	Ciclo de Bomba	[0] Desativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	UInt8
25-05	Bomba de Comando Fixa	[1] Sim	2 setups	FALSE (Falso)	-	UInt8
25-06	Número de Bombas	2 N/A	2 setups	FALSE (Falso)	0	UInt8
25-2* Configurações de Largura de Banda						
25-20	Largura de Banda do Escalonamento	10 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	UInt8
25-21	Largura de Banda de Sobreposição	100 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	UInt8
25-22	Faixa de Velocidade Fixa	casco_staging_bandwidth (P2520)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	UInt8
25-23	Atraso no Escalonamento da SBW	15 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	UInt16
25-24	Atraso de Desescalonamento da SBW	15 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	UInt16
25-25	Tempo da OBW	10 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	UInt16
25-26	Desescalonamento No Fluxo-Zero	[0] Desativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	UInt8
25-27	Função Escalonamento	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	UInt8
25-28	Tempo da Função Escalonamento	15 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	UInt16
25-29	Função Desescalonamento	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	UInt8
25-30	Tempo da Função Desescalonamento	15 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	UInt16
25-4* Configurações de Escalonamento						
25-40	Atraso de Desaceleração	10,0 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	UInt16
25-41	Atraso de Aceleração	2,0 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	UInt16
25-42	Limite de Escalonamento	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	UInt8
25-43	Limite de Desescalonamento	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	UInt8
25-44	Velocidade de Escalonamento [RPM]	0 RPM	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	UInt16
25-45	Velocidade de Escalonamento [Hz]	0,0 Hz	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	UInt16
25-46	Velocidade de Desescalonamento [RPM]	0 RPM	All setups	TRUE (Verdadeiro)	67	UInt16
25-47	Velocidade de Desescalonamento [Hz]	0,0 Hz	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	UInt16
25-5* Configurações de Alternação						
25-50	Alternação da Bomba de Comando	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	UInt8
25-51	Evento Alternação	[0] Externa	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	UInt8
25-52	Intervalo de Tempo de Alternação	24 h	All setups	TRUE (Verdadeiro)	74	UInt16
25-53	Valor do Temporizador de Alternação	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	VisStrf7
25-54	Tempo de Alternação Predefinido	SR	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	TimeOfDayWoDate
25-55	Alternar se Carga < 50%	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	UInt8
25-56	Modo Escalonamento em Alternação	[0] Lenta	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	UInt8
25-58	Atraso de Funcionamento da Próxima Bomba	0,1 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	UInt16
25-59	Atraso de Funcionamento em Rede Elétrica	0,5 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-1	UInt16

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
25-8* Status						
25-80	Status de Cascata	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	VisStr[25]
25-81	Status da Bomba	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	VisStr[25]
25-82	Bomba de Comando	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8
25-83	Status do Relé	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	VisStr[4]
25-84	Tempo de Bomba LIGADA	0 h	All setups	TRUE (Verdadeiro)	74	Uint32
25-85	Tempo de Relé ON (Ligado)	0 h	All setups	TRUE (Verdadeiro)	74	Uint32
25-86	Reinicializar Contadores de Relé	[0] Não reinicializar	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
25-9* Serviço						
25-90	Bloqueio de Bomba	[0] Off (Desligado)	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
25-91	Alteração Manual	0 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint8

7.2.22. 26- ** E/S Analógica do Opcional MCB 109

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
26-0* Modo E/S Analógico						
26-00	Modo Term X42/1	[1] Tensão	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
26-01	Modo Term X42/3	[1] Tensão	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
26-02	Modo Term X42/5	[1] Tensão	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
26-1* Entrada Analógica X42/1						
26-10	Terminal X42/1 Tensão Baixa	0,07 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-11	Terminal X42/1 Tensão Alta	10,00 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-14	Term. X42/1 Ref./Feedb. Valor Baixo	0,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
26-15	Term. X42/1 Ref./Feedb. Valor Alto	100,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
26-16	Term. X42/1 Constante de Tempo do Filtro	0,001 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Uint16
26-17	Term. X42/1 Live Zero	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
26-2* Entrada Analógica X42/3						
26-20	Terminal X42/3 Tensão Baixa	0,07 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-21	Terminal X42/3 Tensão Alta	10,00 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-24	Term. X42/3 Ref./Feedb. Valor Baixo	0,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
26-25	Term. X42/3 Ref./Feedb. Valor Alto	100,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
26-26	Term. X42/3 Constnt Temp d Filtro	0,001 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Uint16
26-27	Term. X42/3 Live Zero	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
26-3* Entrada Analógica X42/5						
26-30	Terminal X42/5 Tensão Baixa	0,07 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-31	Terminal X42/5 Tensão Alta	10,00 V	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-34	Term. X42/5 Ref./Feedb. Valor Baixo	0,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
26-35	Term. X42/5 Ref./Feedb. Valor Alto	100,000 N/A	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Int32
26-36	Term. X42/5 Constnt Temp d Filtro	0,001 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-3	Uint16
26-37	Term. X42/5 Live Zero	[1] Ativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
26-4* Saída Analógica X42/7						
26-40	Terminal X42/7 Saída	[0] Fora de funcionamento	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
26-41	Terminal X42/7 Escala Mín.	0,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-42	Terminal X42/7 Escala Mfín.	100,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-43	Terminal X42/7 Ctrl Saída Bus	0,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	N2
26-44	Terminal X42/7 Prefef. Timeout Saída	0,00 %	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
26-5* Saída Analógica X42/9						
26-50	Terminal X42/9 Saída	[0] Fora de funcionamento	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
26-51	Terminal X42/9 Escala Mín.	0,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-52	Terminal X42/9 Escala Mfín.	100,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-53	Terminal X42/9 Ctrl Saída Bus	0,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	N2
26-54	Terminal X42/9 Prefef. Timeout Saída	0,00 %	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16
26-6* Saída Analógica X42/11						
26-60	Terminal X42/11 Saída	[0] Fora de funcionamento	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
26-61	Terminal X42/11 Escala Mín.	0,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-62	Terminal X42/11 Escala Mfín.	100,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	Int16
26-63	Terminal X42/11 Ctrl Saída Bus	0,00 %	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-2	N2
26-64	Terminal X42/11 Prefef. Timeout Saída	0,00 %	1 setup	TRUE (Verdadeiro)	-2	Uint16

7.2.23. 29-.*.* Funções de Aplicação Hidráulica

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de Tipo convers.
29-0* Enchimento do Cano					
29-00	Ativação de Enchimento do Cano	Desativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-
29-01	Velocidade de Enchimento do Cano [RPM]	Lim. Inferior da Veloc. do Motor	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-
29-02	Velocidade de Enchimento do Cano [Hz]	Lim. Inferior da Veloc. do Motor	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-
29-03	Tempo de Enchimento do Cano	0	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-
29-04	Velocidade de Enchimento do Cano	-	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-
29-05	Setpoint Cheio	0	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-

7.2.24. 31-**-** Opcionais de Bypass

Par. Nº #	Descrição do parâmetro	Valor-padrão	4-setup	Alteração durante a operação	Índice de convers.	Tipo
31-00	Modo Bypass	[0] Drive	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
31-01	Atraso da Partida do Bypass	30 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
31-02	Atraso do Desarme do Bypass	0 s	All setups	TRUE (Verdadeiro)	0	Uint16
31-03	Ativação Modo Teste	[0] Desativado	All setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8
31-10	Status Word-Bypass	0 N/A	All setups	FALSE (Falso)	0	V2
31-11	Horas em Funcionamento Bypass	0 h	All setups	FALSE (Falso)	74	Uint32
31-19	Ativação Bypass Remoto	[0] Desativado	2 setups	TRUE (Verdadeiro)	-	Uint8

8. Solução de Problemas

8.1. Alarmes e advertências

Uma advertência ou um alarme é sinalizado pelo respectivo LED, no painel do conversor de frequência e indicado por um código no display.

Uma advertência permanece ativa até que a sua causa seja eliminada. Sob certas condições, a operação do motor ainda pode ter continuidade. As mensagens de advertência podem referir-se a uma situação crítica, porém, não necessariamente.

Na eventualidade de um alarme, o conversor de frequência desarmará. Os alarmes devem ser reinicializados a fim de que a operação inicie novamente, desde que a sua causa tenha sido eliminada. Isto pode ser realizado de três modos:

1. Utilizando a tecla de controle [RESET], no painel de controle do LCP.
2. Através de uma entrada digital com a função "Reset".
3. Por meio da comunicação serial/opcional de fieldbus.
4. Pela reinicialização automática, usando a função [Auto Reset] (Reset Automático), configurada como padrão no Drive do VLT AQUA. Consulte o par 14-20 Modo Reset, no **Guia de Programação do Drive do VLT AQUA**



NOTA!

Após um reset manual, por meio da tecla [RESET] do LCP, deve-se acionar a tecla [AUTO ON] (Automático Ligado) ou [HAND ON] (Manual Ligado), para dar partida no motor novamente.

Se um alarme não puder ser reinicializado, provavelmente é porque a sua causa não foi eliminada ou porque o alarme está bloqueado por desarme (consulte também a tabela na próxima página).

Os alarmes que são bloqueados por desarme oferecem proteção adicional, o que significa que a alimentação de rede elétrica deve ser desligada, antes que o alarme possa ser reinicializado. Ao ser novamente ligado, o conversor de frequência não estará mais bloqueado e poderá ser reinicializado, como acima descrito, uma vez que a causa foi eliminada.

Os alarmes que não estão bloqueados por desarme podem também ser reinicializados, utilizando a função de reset automático, nos parâmetros 14-20 (Advertência: é possível a ativação automática!)

Se uma advertência e um alarme estiverem marcados por um código, na tabela da página a seguir, significa que ou uma advertência aconteceu antes de um alarme ou que é possível especificar se uma advertência ou um alarme será exibido para um determinado defeito.

Isto é possível, por exemplo, no parâmetro 1-90 *Proteção Térmica do Motor*. Após um alarme ou um desarme, o motor pára por inércia, e os respectivos LEDs de advertência ficam piscando no conversor de frequência. Uma vez que o problema tenha sido eliminado, apenas o alarme continuará piscando.

Nº	Descrição	Advertência	Alarme/Desarme	Bloqueio p/ Alarme/Desarme	Referência de Parâmetro
1	10 Volts baixo	X			
2	Erro live zero	(X)	(X)		6-01
3	Sem Motor	(X)			1-80
4	Falta Fase Elétr	(X)	(X)	(X)	14-12
5	Tensão CC alta	X			
6	Tensão CC baix	X			
7	Sobretensão CC	X	X		
8	Subtensão CC	X	X		
9	Sobrc. d invrsr	X	X		
10	ETR excss motr	(X)	(X)		1-90
11	TérmMtrSuper	(X)	(X)		1-90
12	Limite d torque	X	X		
13	Sobrecorrente	X	X	X	
14	Falha de Aterr.	X	X	X	
15	Hardware mesh mash		X	X	
16	Curto-Circuito		X	X	
17	Ctrl.word TO	(X)	(X)		8-04
25	Resistor d freio	X			
26	Sobrcrg d freio	(X)	(X)		2-13
27	IGBT do freio	X	X		
28	Verificç.d freio	(X)	(X)		2-15
29	TempPlacPotê	X	X	X	
30	Perda da fase U	(X)	(X)	(X)	4-58
31	Perda da fase V	(X)	(X)	(X)	4-58
32	Perda da fase W	(X)	(X)	(X)	4-58
33	Falha de Inrush		X	X	
34	Falha d Fieldbus	X	X		
38	Falha interna		X	X	
47	Alim. 24V baix	X	X	X	
48	Alim 1,8V baix		X	X	
50	Calibração AMA		X		
51	U _{nom} , I _{nom} AMA		X		
52	I _{nom} AMA baixa		X		
53	MtrGrandp/AMA		X		
54	Mtr peq p/ AMA		X		
55	ParAMAforaFaix		X		
56	Interrup d AMA		X		
57	Expir.tempoAMA		X		
58	AMA interna	X	X		
59	Lim. de Corrent	X			
61	Erro de Tracking	(X)	(X)		4-30
62	Lim.freq.d saída	X			
64	Limite d tensão	X			
65	TempPlacaCntrl	X	X	X	
66	Temp. baixa	X			
67	Mdnç d opcionl		X		
68	Parada Segura		X		
80	Drive inicialzad		X		

Tabela 8.1: Lista de códigos de Alarme/Advertência

(X) Dependente do parâmetro

Indicação do LED	
Advertência	amarela
Alarme	vermelha piscando
Bloqueado por desarme	amarela e vermelha

Alarm Word e Status Word Estendida					
Bit	Hex	Dec	Alarm Word	Warning Word	Status Word Estendida
0	00000001	1	Verificç.d freio	Verificç.d freio	Rampa
1	00000002	2	Temp PlacPotê	Temp PlacPotê	AMA em Exec
2	00000004	4	Falha de Aterr.	Falha de Aterr.	Partida SH/SAH
3	00000008	8	TempPlacaCntrl	TempPlacaCntrl	Slow Down
4	00000010	16	Ctrl. Word TO	Ctrl. Word TO	Catch Up
5	00000020	32	Sobrecorrente	Sobrecorrente	Feedback Alto
6	00000040	64	Limite d Torque	Limite d Torque	FeedbackBaix
7	00000080	128	TérmMtrSuper	TérmMtrSuper	Corrente Alta
8	00000100	256	ETR excss motr	ETR excss motr	Corrente Baix
9	00000200	512	Sobrc. d invrsr	Sobrc. d invrsr	Lim.Freq.d Saída
10	00000400	1024	Subtensão CC	Subtensão CC	Freq.Saída Baixa
11	00000800	2048	Sobretensão CC	Sobretensão CC	Verificç.d freio OK
12	00001000	4096	Curto-Circuito	Tensão CC baix	FrenagemMáx
13	00002000	8192	Falha de Inrush	Tensão CC alta	Frenagem
14	00004000	16384	Falta Fase Elétr	Falta Fase Elétr	Fora da faix d veloc
15	00008000	32768	AMA Não OK	Sem Motor	OVC Ativo
16	00010000	65536	Erro Live Zero	Erro Live Zero	
17	00020000	131072	Falha Interna	10 V Baixo	
18	00040000	262144	Sobrcrg d Freio	Sobrcrg d Freio	
19	00080000	524288	Perda da fase U	Resistor de Freio	
20	00100000	1048576	Perda da fase V	IGBT do freio	
21	00200000	2097152	Perda da fase W	Lim.deVelocidad	
22	00400000	4194304	Falha d Fieldbus	Falha d Fieldbus	
23	00800000	8388608	Alim. 24 V baix	Alim. 24 V baix	
24	01000000	16777216	Falha rede elétr	Falha rede elétr	
25	02000000	33554432	Alim 1,8 V baix	Lim. de Corrent	
26	04000000	67108864	Resistor de Freio	Temp. baixa	
27	08000000	134217728	IGBT do freio	Limite d tensão	
28	10000000	268435456	Mdnc d opcionl	Sem uso	
29	20000000	536870912	Drive inicialzad	Sem uso	
30	40000000	1073741824	Parada Segura	Sem uso	

Tabela 8.2: Descrição da Alarm Word, Warning Word e Status Word Estendida

As alarm words, warning words e status words estendidas podem ser lidas através do barramento serial ou do fieldbus opcional para diagnóstico. Consulte também os par. 16-90, 16-92 e 16-94.

8.1.1. Lista de Alarmes/Advertências

WARNING (Advertência) 1

10 V baixo:

A tensão de 10 V do terminal 50, no cartão de controle, está abaixo de 10 V.

Remova uma parte da carga do terminal 50, quando a fonte de alimentação de 10 V estiver com sobrecarga. Máx. de 15 mA ou mínimo de 590 ohm.

WARNING/ALARM (Advertência/Alarme) 2

Erro de live zero:

O sinal no terminal 53 ou 54 é menor que 50% do valor definido nos pars. 6-10, 6-12, 6-20 ou 6-22 respectivamente.

WARNING/ALARM (Advertência/Alarme) 3

Sem motor:

Não há nenhum motor conectado na saída do conversor de frequência.

**WARNING/ALARM (Advertência/Alar-
me) 4****Falta Fase Elétr:**

Uma das fases está ausente, no lado da alimentação, ou o desbalanceamento na tensão de rede está muito alto.

Esta mensagem também será exibida no caso de um defeito no retificador de entrada do conversor de frequência.

Verifique a tensão de alimentação e as correntes de alimentação do conversor de frequência.

WARNING (Advertência) 5**Tensão do barramento CC alta:**

A tensão (CC) do circuito intermediário está acima do limite de sobretensão do sistema de controle. O conversor de frequência ainda está ativo.

WARNING (Advertência) 6**Tensão CC baixa**

A tensão no circuito intermediário (CC) está abaixo do limite de subtensão do sistema de controle. O conversor de frequência ainda está ativo.

**WARNING/ALARM (Advertência/Alar-
me) 7****Sobretensão CC:**

Se a tensão do circuito intermediário exceder o limite, o conversor de frequência desarma após um tempo.

Correções possíveis:

Conectar um resistor de freio

Aumentar o tempo de rampa

Ativar funções no par. 2-10

Aumentar o par. 14-26

Conectar um resistor de freio. Aumentar o tempo de rampa

Limites de alarme/advertência:			
Faixas de tensão	3 x 200 - 240 V	3 x 380 - 480 V	3 x 525 - 600 V
	[VDC]	[VDC]	[VDC]
Subtensão	185	373	532
Advertência de tensão baixa	205	410	585
Advertência de tensão alta (s/freio - c/freio)	390/405	810/840	943/965
Sobretensão	410	855	975

As tensões estabelecidas são as tensões do circuito intermediário do conversor de frequência, com uma tolerância de $\pm 5\%$. A tensão de rede correspondente é a tensão do circuito intermediário (barramento CC) dividida por 1,35.

**WARNING/ALARM (Advertência/Alar-
me) 8****Subtensão CC:**

Se a tensão do circuito intermediário (CC) cair abaixo do limite de "advertência de tensão baixa" (consulte a tabela acima), o conversor de frequência verifica se a fonte backup de 24 V está conectada.

Se não houver nenhuma fonte backup de 24 V conectada, o conversor de frequência desarma após algum tempo, dependendo da unidade.

Para verificar se a tensão de alimentação corresponde à do conversor de frequência, consulte as *Especificações*.

**WARNING/ALARM (Advertência/Alar-
me) 9****Sobrecarga do inversor**

O conversor de frequência está prestes a desligar devido a uma sobrecarga (corrente muito alta durante muito tempo). Para proteção térmica eletrônica do inversor o contador emite uma advertência em 98% e desarma em 100%, acionando um alarme simultaneamente. O reset não pode ser executado antes que o contador fique abaixo de 90%.

A falha indica que o conversor de frequência está sobrecarregado acima de 100%, durante um tempo excessivo.

**WARNING/ALARM (Advertência/Alar-
me) 10****ETRexcss motr:**

De acordo com a proteção térmica eletrônica (ETR), o motor está superaquecido. Pode-se selecionar se o conversor de frequência deve

emitir uma advertência ou um alarme, quando o contador atingir 100%, no par. 1-90. A falha se deve ao motor estar sobrecarregado por mais de 100%, durante muito tempo. Verifique se o par. 1-24 do motor foi programado corretamente.

WARNING/ALARM (Advertência/Alarme) 11

Superaquec. do termistor do motor:

O termistor ou a sua conexão foi desconectado. Selecione caso o conversor de frequência necessite emitir uma advertência ou um alarme, quando o contador atingir 100%, no par. 1-90. Verifique se o termistor está conectado corretamente, entre os terminais 53 ou 54 (entrada de tensão analógica), e o terminal 50 (alimentação de + 10 Volts), ou entre os terminais 18 ou 19 (somente para entrada digital PNP) e o terminal 50. Se for utilizado um sensor KTY, verifique se a conexão entre os terminais 54 e 55 está correta.

WARNING/ALARM (Advertência/Alarme) 12

Limite de torque:

O torque é maior que o valor no parâmetro 4-16 (ao funcionar como motor) ou maior que o valor no parâmetro 4-17 (ao funcionar como gerador).

WARNING/ALARM (Advertência/Alarme) 13

Sobrecorrente:

O limite da corrente de pico do inversor (aprox. 200% da corrente nominal) foi excedido. A advertência irá durar de 8 a 12 s, aproximadamente e, em seguida, o conversor de frequência desarmará e emitirá um alarme. Desligue o conversor de frequência e verifique se o eixo do motor pode ser girado, e se o tamanho do motor é compatível com esse conversor.

ALARM (Alarme) 14

Falha de Aterr.:

Há uma descarga das fases de saída, para o terra, localizada no cabo entre o conversor de frequência e o motor, ou então no próprio motor.

Desligue o conversor de frequência e elimine a falha do ponto de aterramento.

ALARM (Alarme) 15

Hardware incompleto:

Um opcional instalado não pode ser acionado pela placa de controle (hardware ou software) deste equipamento.

ALARM (Alarme) 16

Curto-circuito:

Há um curto-circuito no motor ou nos seus terminais.

Desligue o conversor de frequência e elimine o curto-circuito.

WARNING/ALARM (Advertência/Alarme) 17

Control word timeou (Ctrl.word TO):

Não há comunicação com o conversor de frequência.

A advertência somente estará ativa quando o par. 8-04 NÃO estiver programado para *OFF* (Desligado).

Se o par. 8-04 estiver programado como *Parada e Desarme*, uma advertência será emitida e o conversor de frequência desacelerará até desarmar, emitindo um alarme.

O par. 8-03 *Tempo de Timeout da Control Word* poderia provavelmente ser aumentado.

WARNING (Advertência) 25

Resistor de freio curto-circuitado:

O resistor de freio é monitorado durante a operação. Se ele entrar em curto-circuito, a função de frenagem será desconectada e será exibida uma advertência. O conversor de frequência ainda funciona, mas sem a função de frenagem. Desligue o conversor e substitua o resistor de freio (consulte o par. 2-15 *Verificação do Freio*).

ALARM/WARNING (Alarme/Advertência) 26

Limite de potência do resistor do freio (Sobrcrg d freio):

A energia transmitida ao resistor do freio é calculada como uma porcentagem, um valor médio dos últimos 120 s, baseado no valor de resistência do resistor do freio (par. 2-11) e na tensão do circuito intermediário. A advertência estará ativa quando a potência de frenagem dissipada for maior que 90%. Se *Desarme*[2] estiver selecionado, no par. 2-13, o conversor de frequência corta e emite este alarme, quando a potência de frenagem dissipada for maior que 100%.

WARNING (Advertência) 27**Falha no circuito de frenagem:**

O transistor de freio é monitorado durante a operação e, em caso de curto-circuito, a função de frenagem é desconectada e a advertência é emitida. O conversor de frequência ainda poderá funcionar, mas, como o transistor de freio está curto-circuitado, uma energia considerável é transmitida ao resistor de freio, mesmo que este esteja inativo.

Desligue o conversor de frequência e remova o resistor de freio.



Warning (Advertência): Há risco de uma quantidade considerável de energia ser transmitida ao resistor de freio, se o transistor de freio entrar em curto-circuito.

ALARM/WARNING (Alarme/Advertência) 28**Falha na verificação do freio (Verificação do freio):**

Falha do resistor de freio: o resistor de freio não está conectado/funcionando.

ALARM (Alarme) 29**Superaquecimento do conversor de frequência:**

Se o gabinete utilizado for o IP 20 ou IP 21/ TIPO 1, a temperatura de corte do dissipador de calor será $95\text{ °C} \pm 5\text{ °C}$, que depende da potência do conversor de frequência. O defeito devido à temperatura não pode ser reinicializado, até que a temperatura do dissipador de calor esteja abaixo de $70\text{ °C} \pm 5\text{ °C}$.

O defeito pode ser devido a:

- Temperatura ambiente alta demais
- Cabo do motor comprido demais

ALARM (Alarme) 30**Perda da fase U:**

A fase U do motor, entre o conversor de frequência e o motor, está ausente.

Desligue o conversor e verifique a fase U do motor.

ALARM (Alarme) 31**Perda da fase V:**

A fase V do motor, entre o conversor de frequência e o motor, está ausente.

Desligue o conversor e verifique a fase V do motor.

ALARM (Alarme) 32**Perda da fase W:**

A fase W do motor, entre o conversor de frequência e o motor, está ausente.

Desligue o conversor e verifique a fase W do motor.

ALARM (Alarme) 33**Falha de Inrush:**

Houve um excesso de energizações, durante um curto período de tempo. Consulte, no capítulo *Especificações*, o número de energizações permitidas durante um minuto.

WARNING/ALARM (Advertência/Alarme) 34**Falha de comunicação do Fieldbus (Falha do Fieldbus):**

O fieldbus, no cartão do opcional de comunicação, não está funcionando.

WARNING (Advertência) 35**Fora da faixa de frequência:**

Esta advertência estará ativa se a frequência de saída atingir a sua *Advertência de velocidade baixa* (par. 4-52) ou *Advertência de velocidade alta* (par. 4-53). Se o conversor de frequência estiver em *Controle de processo, malha fechada* (par.1-00), a advertência estará ativa no display. Se o conversor de frequência não estiver neste modo, o bit 008000, *Fora do intervalo de frequência*, estará ativo na status word estendida, mas não haverá uma advertência no display.

ALARM (Alarme) 38**Defeito interno:**

Entre em contacto com o representante da Danfoss local.

WARNING (Advertência) 47**Alim. 24 V baixa:**

A fonte de alimentação backup de 24 V CC pode estar sobrecarregada; se não for esse o caso, contacte o seu fornecedor Danfoss.

WARNING (Advertência) 48**Alim. 1,8 V baixa:**

Entre em contacto com o representante da Danfoss local.

ALARM (Alarme) 50

Calibração AMA falhou:

Entre em contacto com o representante Danfoss local.

ALARM (Alarme) 51

Verificação de Unom e Inom da AMA:

As configurações de tensão, corrente e potência do motor provavelmente estão erradas. Verifique as configurações.

ALARM (Alarme) 52

Inom AMA baixa:

A corrente do motor está baixa demais. Verifique as configurações.

ALARM (Alarme) 53

Motor muito grande para AMA (MtrGrandp/AMA):

O motor usado é muito grande para que a AMA possa ser executada.

ALARM (Alarme) 54

Motor muito pequeno para AMA (Mtr peq p/ AMA):

O motor é muito pequeno para que a AMA seja executada.

ALARM (Alarme) 55

Par. AMA fora da faixa (ParAMAfora-Faixa):

Os valores de par. encontrados no motor estão fora do intervalo aceitável.

ALARM (Alarme) 56

AMA interrompida pelo usuário (Interup d AMA):

A AMA foi interrompida pelo usuário.

ALARM (Alarme) 57

AMA timeout (Expir.tempoAMA):

Tente reiniciar a AMA algumas vezes, até que ela seja executada. Observe que execuções repetidas da AMA podem aquecer o motor, a um nível em que as resistências Rs e Rr aumentam de valor. Na maioria dos casos, no entanto, isso não é crítico.

ALARM (Alarme) 58

Falha interna da AMA:

Entre em contacto com o representante da Danfoss local.

WARNING (Advertência) 59

Limite de corrente (Lim. de corrent):

Entre em contacto com o representante da Danfoss local.

WARNING (Advertência) 62

Frequência de Saída no Limite Máximo

(Lim.freq.d saída):

A frequência de saída está maior que o valor programado no par. 4-19.

WARNING (Advertência) 64

Limite de tensão:

A combinação da carga com a velocidade exige uma tensão de motor maior que a tensão do barramento CC real.

WARNING/ALARM/TRIP (Advertência/Alarme/Desarme) 65

Superaquecimento no Cartão de Controle (TempPlacaCntrl):

Superaquecimento do cartão de controle: A temperatura de corte do cartão de controle é 80 °C.

WARNING (Advertência) 66

Temperatura do Dissipador de Calor Baixa (Temp. baixa):

A medida da temperatura do dissipador de calor é 0 °C. Isto pode ser uma indicação de que o sensor de temperatura está defeituoso e, portanto, que a velocidade do ventilador está no máximo, no caso do setor de potência ou o cartão de controle estar muito quente.

ALARM (Alarme) 67

Configuração de Opcional foi Modificada (Mdnç d opcioni):

Um ou mais opcionais foram acrescentados ou removidos, desde o último ciclo de desenergização.

ALARM (Alarme) 68

Parada Segura Ativada:

A Parada Segura foi ativada. Para retomar a operação normal, aplique 24 V CC ao terminal 37 e, em seguida, envie um sinal de reset (pelo Barramento, E/S Digital ou pressionando a tecla [RESET]). Para o uso correto e seguro da função Parada Segura, siga as informações e instruções relacionadas, no Guia de Design.

ALARM (Alarme) 70

Config ilegal FC:

A combinação real da placa de controle e da placa de energia é ilegal.

ALARM (Alarme) 80

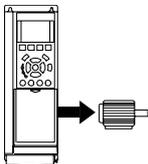
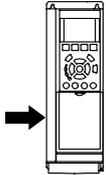
Inicialização para Valor Padrão (Drive inicializado):

As configurações dos parâmetros serão inicializadas com a configuração padrão, após um reset manual (três dedos).

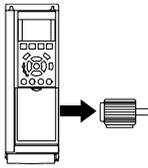
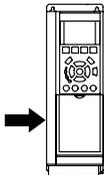
9. Especificações

9.1. Especificações Gerais

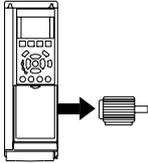
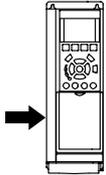
9.1.1. Alimentação de Rede Elétrica de 3 x 200 - 240 VCA

Sobrecarga normal 110% durante 1 minuto					
Alimentação de rede elétrica de 200 - 240 VCA					
Conversor de frequência	PK25	PK37	PK55	PK75	
Potência de Eixo Típica [kW]	0.25	0.37	0.55	0.75	
Potência de Eixo Típica [HP] em 208 V	0.3	0.5	0.75	1.0	
Encapsulação					
IP 20	A2	A2	A2	A2	
IP 55	A5	A5	A5	A5	
IP 66	A5	A5	A5	A5	
Corrente de saída					
	Contínua (3 x 200-240 V) [A]	1.8	2.4	3.5	4.6
	Intermitente (3 x 200-240 V) [A]	2.9	3.8	5.6	7.4
	Contínua kVA (208 VCA) [kVA]	0.65	0.86	1.26	1.66
	Tamanho máx. do cabo: (rede elétrica, motor, freio) [mm ² /AWG]	24 - 10 AWG 0,2 - 4 mm ²			
Corrente máx. de entrada					
	Contínua (3 x 200-240 V) [A]	1.6	2.2	3.2	4.1
	Intermitente (3 x 200-240 V) [A]	2.6	3.5	5.1	6.6
	Pré-fusíveis máx. ¹⁾ [A]	10	10	10	10
	Ambiente				
	Perda de potência estimada em carga nominal máxima [W] ⁴⁾	21	29	42	54
	Peso do gabinete metálico IP20 [kg]	4.7	4.7	4.8	4.8
Eficiência ⁴⁾	0.94	0.94	0.95	0.95	

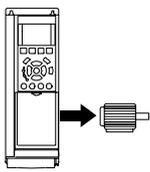
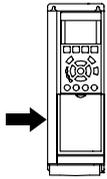
1. Para obter o tipo de fusível, consulte a seção *Fusíveis*
2. American Wire Gauge
3. Medido com cabos de motor blindados de 5 m, com carga e frequência nominais.
4. A perda de potência típica, em condições de carga nominais, é esperada estar dentro de $\pm 15\%$ (a tolerância está relacionada às diversas condições de tensão e cabo). Os valores são baseados em uma eficiência de motor típica (linha divisória de $eff2/eff3$). Os motores com eficiência inferior também contribuem para a perda de potência no conversor de frequência e vice-versa. Se a frequência de chaveamento for aumentada, a partir da nominal, as perdas de potência podem elevar-se consideravelmente. Os consumos de potência típicos do LCP e o do cartão de controle estão incluídos. Outros opcionais e a carga do cliente podem contribuir para as perdas em até 30 W. (Embora tipicamente sejam apenas 4 W extras para um cartão de controle completo ou, no caso dos opcionais do slot A ou slot B, para cada um). Embora as medições sejam efetuadas em equipamentos no estado da arte, deve-se esperar alguma imprecisão nessas medições ($\pm 5\%$).

Sobrecarga normal 110% durante 1 minuto						
Alimentação de rede elétrica de 200 - 240 VCA						
Conversor de frequência	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P3K7	
Potência de Eixo Típica [kW]	1.1	1.5	2.2	3	3.7	
Potência de Eixo Típica [HP] em 208 V	1.5	2	3	4	5	
Encapsulação						
IP 20	A2	A2	A2	A3	A3	
IP 55	A5	A5	A5	A5	A5	
IP 66	A5	A5	A5	A5	A5	
Corrente de saída						
	Contínua (3 x 200-240 V) [A]	6.6	7.5	10.6	12.5	16.7
	Intermitente (3 x 200-240 V) [A]	7.3	8.3	11.7	13.8	18.4
	Contínua kVA (208 VCA) [kVA]	2.38	2.70	3.82	4.50	6.00
	Tamanho máx. do cabo: (rede elétrica, motor, freio) [mm ² /AWG]	4/10				
	Corrente máx. de entrada					
	Contínua (3 x 200-240 V) [A]	5.9	6.8	9.5	11.3	15.0
	Intermitente (3 x 200-240 V) [A]	6.5	7.5	10.5	12.4	16.5
	Pré-fusíveis máx. ¹⁾ [A]	20	20	20	32	32
	Ambiente					
	Perda de potência estimada em carga nominal máxima [W] 4)	63	82	116	155	185
	Peso do gabinete metálico IP20 [kg]	4.9	4.9	4.9	6.6	6.6
	Peso do gabinete metálico IP21 [kg]	5.5	5.5	5.5	7.5	7.5
	Peso do gabinete metálico IP55 [kg]	13.5	13.5	13.5	13.5	13.5
	Peso do gabinete metálico IP66 [kg]	13.5	13.5	13.5	13.5	13.5
	Eficiência ⁴⁾	0.96	0.96	0.96	0.96	0.96

1. Para obter o tipo de fusível, consulte a seção *Fusíveis*
2. American Wire Gauge
3. Medido com cabos de motor blindados de 5 m, com carga e frequência nominais.
4. A perda de potência típica, em condições de carga nominais, é esperada estar dentro de $\pm 15\%$ (a tolerância está relacionada às diversas condições de tensão e cabo). Os valores são baseados em uma eficiência de motor típica (linha divisória de $eff2/eff3$). Os motores com eficiência inferior também contribuem para a perda de potência no conversor de frequência e vice-versa. Se a frequência de chaveamento for aumentada, a partir da nominal, as perdas de potência podem elevar-se consideravelmente. Os consumos de potência típicos do LCP e o do cartão de controle estão incluídos. Outros opcionais e a carga do cliente podem contribuir para as perdas em até 30 W. (Embora tipicamente sejam apenas 4 W extras para um cartão de controle completo ou, no caso dos opcionais do slot A ou slot B, para cada um). Embora as medições sejam efetuadas em equipamentos no estado da arte, deve-se esperar alguma imprecisão nessas medições ($\pm 5\%$).

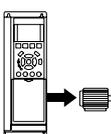
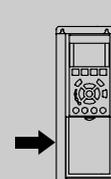
Sobrecarga normal 110% durante 1 minuto					
Alimentação de rede elétrica de 200 - 240 VCA					
Conversor de frequência	P5K5	P7K5	P11K	P15K	
Potência de Eixo Típica [kW]	5.5	7.5	11	15	
Potência de Eixo Típica [HP] em 208 V	7.5	10	15	20	
Encapsulação					
IP 21	B1	B1	B2	B2	
IP 55	B1	B1	B2	B2	
IP 66	B1	B1	B2	B2	
Corrente de saída					
	Contínua (3 x 200-240 V) [A]	24.2	30.8	46.2	59.4
	Intermitente (3 x 200-240 V) [A]	26.6	33.9	50.8	65.3
	Contínua kVA (208 VCA) [kVA]	8.7	11.1	16.6	21.4
	Tamanho máx. do cabo: (rede elétrica, motor, freio) [mm ² /AWG]		10/7		35/2
	Corrente máx. de entrada				
	Contínua (3 x 200-240 V) [A]	22.0	28.0	42.0	54.0
	Intermitente (3 x 200-240 V) [A]	24.2	30.8	46.2	59.4
	Pré-fusíveis máx. ¹⁾ [A]	63	63	63	80
	Ambiente				
	Perda de potência estimada em carga nominal máxima [W] ⁴⁾	269	310	447	602
	Peso do gabinete metálico IP20 [kg]				
	Peso do gabinete metálico IP21 [kg]	23	23	23	27
	Peso do gabinete metálico IP55 [kg]	23	23	23	27
	Peso do gabinete metálico IP66 [kg]	23	23	23	27
	Eficiência ⁴⁾	0.96	0.96	0.96	0.96

1. Para obter o tipo de fusível, consulte a seção *Fusíveis*
2. American Wire Gauge
3. Medido com cabos de motor blindados de 5 m, com carga e frequência nominais.
4. A perda de potência típica, em condições de carga nominais, é esperada estar dentro de $\pm 15\%$ (a tolerância está relacionada às diversas condições de tensão e cabo). Os valores são baseados em uma eficiência de motor típica (linha divisória de $eff2/eff3$). Os motores com eficiência inferior também contribuem para a perda de potência no conversor de frequência e vice-versa. Se a frequência de chaveamento for aumentada, a partir da nominal, as perdas de potência podem elevar-se consideravelmente. Os consumos de potência típicos do LCP e o do cartão de controle estão incluídos. Outros opcionais e a carga do cliente podem contribuir para as perdas em até 30 W. (Embora tipicamente sejam apenas 4 W extras para um cartão de controle completo ou, no caso dos opcionais do slot A ou slot B, para cada um). Embora as medições sejam efetuadas em equipamentos no estado da arte, deve-se esperar alguma imprecisão nessas medições ($\pm 5\%$).

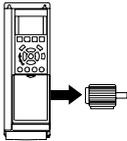
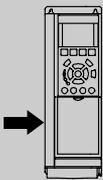
Sobrecarga normal 110% durante 1 minuto						
Alimentação de rede elétrica de 200 - 240 VCA						
Conversor de frequência	P18K	P22K	P30K	P37K	P45K	
Potência de Eixo Típica [kW]	18.5	22	30	37	45	
Potência de Eixo Típica [HP] em 208 V	25	30	40	50	60	
Encapsulação						
IP 21	C1	C1	C2	C2	C2	
IP 55	C1	C1	C2	C2	C2	
IP 66	C1	C1	C2	C2	C2	
Corrente de saída						
	Contínua (3 x 200-240 V) [A]	74.8	88.0	115	143	170
	Intermitente (3 x 200-240 V) [A]	82.3	96.8	127	157	187
	Contínua kVA (208 VCA) [kVA]	26.9	31.7	41.4	51.5	61.2
	Tamanho máx. do cabo: (rede elétrica, motor, freio) [mm ² /AWG]	50/1/0		95/4/0		120/25 0 MCM
Corrente máx. de entrada						
	Contínua (3 x 200-240 V) [A]	68.0	80.0	104.0	130.0	154.0
	Intermitente (3 x 200-240 V) [A]	74.8	88.0	114.0	143.0	169.0
	Pré-fusíveis máx. ¹⁾ [A]	125	125	160	200	250
	Ambiente					
	Perda de potência estimada em carga nominal máxima [W] ⁴⁾	737	845	1140	1353	1636
	Peso do gabinete metálico IP20 [kg]					
	Peso do gabinete metálico IP21 [kg]	45	45	65	65	65
	Peso do gabinete metálico IP55 [kg]	45	45	65	65	65
	Peso do gabinete metálico IP66 [kg]	45	45	65	65	65
	Eficiência ⁴⁾	0.96	0.97	0.97	0.97	0.97

1. Para obter o tipo de fusível, consulte a seção *Fusíveis*
2. American Wire Gauge
3. Medido com cabos de motor blindados de 5 m, com carga e frequência nominais.
4. A perda de potência típica, em condições de carga nominais, é esperada estar dentro de $\pm 15\%$ (a tolerância está relacionada às diversas condições de tensão e cabo). Os valores são baseados em uma eficiência de motor típica (linha divisória de $eff2/eff3$). Os motores com eficiência inferior também contribuem para a perda de potência no conversor de frequência e vice-versa. Se a frequência de chaveamento for aumentada, a partir da nominal, as perdas de potência podem elevar-se consideravelmente. Os consumos de potência típicos do LCP e o do cartão de controle estão incluídos. Outros opcionais e a carga do cliente podem contribuir para as perdas em até 30 W. (Embora tipicamente sejam apenas 4 W extras para um cartão de controle completo ou, no caso dos opcionais do slot A ou slot B, para cada um). Embora as medições sejam efetuadas em equipamentos no estado da arte, deve-se esperar alguma imprecisão nessas medições ($\pm 5\%$).

9.1.2. Alimentação de Rede Elétrica 3 x 380 - 480 VCA

Sobrecarga normal 110% durante 1 minuto							
Alimentação de Rede Elétrica 3 x 380 - 480 VCA							
Conversor de frequência	PK37	PK55	PK75	P1K1	P1K5		
Potência de Eixo Típica [kW]	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5		
Potência Típica no Eixo [HP] em 460 V	0.5	0.75	1	1.5	2		
Encapsulação							
IP 20	A2	A2	A2	A2	A2		
IP 21							
IP 55	A5	A5	A5	A5	A5		
IP 66	A5	A5	A5	A5	A5		
Corrente de saída							
	Contínua (3 x 380-440 V) [A]	1.3	1.8	2.4	3	4.1	
	Intermitente (3 x 380-440 V) [A]	2.1	2.9	3.8	3.3	4.5	
	Contínua (3 x 440-480 V) [A]	1.2	1.6	2.1	2.7	3.4	
	Intermitente (3 x 440-480 V) [A]	1.9	2.6	3.4	3.0	3.7	
	kVA contínuo (400 VCA) [kVA]	0.9	1.3	1.7	2.1	2.8	
	kVA contínuo (460 VCA) [kVA]	0.9	1.3	1.7	2.4	2.7	
	Tamanho máx. do cabo: (rede elétrica, motor, freio) [[mm ² / AWG]	4/10					
	Corrente máx. de entrada						
		Contínua (3 x 380-440 V) [A]	1.2	1.6	2.2	2.7	3.7
		Intermitente (3 x 380-440 V) [A]	1.9	2.6	3.5	3.0	4.1
		Contínua (3 x 440-480 V) [A]	1.0	1.4	1.9	2.7	3.1
		Intermitente (3 x 440-480 V) [A]	1.6	2.2	3.0	3.0	3.4
Pré-fusíveis máx. ¹⁾ [A]		10	10	10	10	10	
Ambiente							
Perda de potência estimada em carga nominal máxima [W] ⁴⁾		35	42	46	58	62	
Peso do gabinete metálico IP20 [kg]		4.7	4.7	4.8	4.8	4.9	
Peso do gabinete metálico IP55 [kg]		13.5	13.5	13.5	13.5	13.5	
Eficiência ⁴⁾		0.93	0.95	0.96	0.96	0.97	

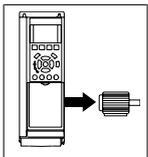
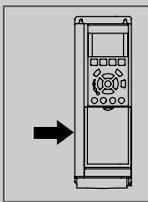
1. Para obter o tipo de fusível, consulte a seção *Fusíveis*
2. American Wire Gauge
3. Medido com cabos de motor blindados de 5 m, com carga e frequência nominais.
4. A perda de potência típica, em condições de carga nominais, é esperada estar dentro de $\pm 15\%$ (a tolerância está relacionada às diversas condições de tensão e cabo). Os valores são baseados em uma eficiência de motor típica (linha divisória de $eff2/eff3$). Os motores com eficiência inferior também contribuem para a perda de potência no conversor de frequência e vice-versa. Se a frequência de chaveamento for aumentada, a partir da nominal, as perdas de potência podem elevar-se consideravelmente. Os consumos de potência típicos do LCP e o do cartão de controle estão incluídos. Outros opcionais e a carga do cliente podem contribuir para as perdas em até 30 W. (Embora tipicamente sejam apenas 4 W extras para um cartão de controle completo ou, no caso dos opcionais do slot A ou slot B, para cada um). Embora as medições sejam efetuadas em equipamentos no estado da arte, deve-se esperar alguma imprecisão nessas medições ($\pm 5\%$).

Sobrecarga normal 110% durante 1 minuto							
Alimentação de Rede Elétrica 3 x 380 - 480 VCA							
Conversor de frequência	P2K2	P3K0	P4K0	P5K5	P7K5		
Potência de Eixo Típica [kW]	2.2	3	4	5.5	7.5		
Potência Típica no Eixo [HP] em 460 V	3	4	5	7	10		
Encapsulação							
IP 20	A2	A2	A2	A3	A3		
IP 21							
IP 55	A5	A5	A5	A5	A5		
IP 66	A5	A5	A5	A5	A5		
Corrente de saída							
	Contínua (3 x 380-440 V) [A]	5.6	7.2	10	13	16	
	Intermitente (3 x 380-440 V) [A]	6.2	7.9	11	14.3	17.6	
	Contínua (3 x 440-480 V) [A]	4.8	6.3	8.2	11	14.5	
	Intermitente (3 x 440-480 V) [A]	5.3	6.9	9.0	12.1	15.4	
	kVA contínuo (400 VCA) [kVA]	3.9	5.0	6.9	9.0	11.0	
	kVA contínuo (460 VCA) [kVA]	3.8	5.0	6.5	8.8	11.6	
	Tamanho máx. do cabo: (rede elétrica, motor, freio) [mm ² /AWG]						
	Corrente máx. de entrada						
		Contínua (3 x 380-440 V) [A]	5.0	6.5	9.0	11.7	14.4
		Intermitente (3 x 380-440 V) [A]	5.5	7.2	9.9	12.9	15.8
Contínua (3 x 440-480 V) [A]		4.3	5.7	7.4	9.9	13.0	
Intermitente (3 x 440-480 V) [A]		4.7	6.3	8.1	10.9	14.3	
Pré-fusíveis máx. ¹⁾ [A]		20	20	20	32	32	
Ambiente							
Perda de potência estimada em carga nominal máxima [W] ⁴⁾		88	116	124	187	255	
Peso do gabinete metálico IP20 [kg]		4.9	4.9	4.9	6.6	6.6	
Peso do gabinete metálico IP21 [kg]							
Peso do gabinete metálico IP55 [kg]		13.5	13.5	13.5	14.2	14.2	
Peso do gabinete metálico IP66 [kg]	13.5	13.5	13.5	14.2	14.2		
Eficiência ⁴⁾	0.97	0.97	0.97	0.97	0.97		

1. Para obter o tipo de fusível, consulte a seção Fusíveis
2. American Wire Gauge
3. Medido com cabos de motor blindados de 5 m, com carga e frequência nominais.
4. A perda de potência típica, em condições de carga nominais, é esperada estar dentro de $\pm 15\%$ (a tolerância está relacionada às diversas condições de tensão e cabo). Os valores são baseados em uma eficiência de motor típica (linha divisória de $eff2/eff3$). Os motores com eficiência inferior também contribuem para a perda de potência no conversor de frequência e vice-versa. Se a frequência de chaveamento for aumentada, a partir da nominal, as perdas de potência podem elevar-se consideravelmente. Os consumos de potência típicos do LCP e o do cartão de controle estão incluídos. Outros opcionais e a carga do cliente podem contribuir para as perdas em até 30 W. (Embora tipicamente sejam apenas 4 W extras para um cartão de controle completo ou, no caso dos opcionais do slot A ou slot B, para cada um). Embora as medições sejam efetuadas em equipamentos no estado da arte, deve-se esperar alguma imprecisão nessas medições ($\pm 5\%$).

Sobrecarga normal 110% durante 1 minuto							
Alimentação de Rede Elétrica 3 x 380 - 480 VCA							
Conversor de frequência	P11K	P15K	P18K	P22K	P30K		
Potência de Eixo Típica [kW]	11	15	18.5	22	30		
Potência Típica no Eixo [HP] em 460 V	15	20	25	30	40		
Encapsulação							
IP 20							
IP 21	B1	B1	B1	B2	B2		
IP 55	B1	B1	B1	B2	B2		
IP 66	B1	B1	B1	B2	B2		
Corrente de saída							
	Contínua (3 x 380-440 V) [A]	24	32	37.5	44	61	
	Intermitente (3 x 380-440 V) [A]	26.4	35.2	41.3	48.4	67.1	
	Contínua (3 x 440-480 V) [A]	21	27	34	40	52	
	Intermitente (3 x 440-480 V) [A]	23.1	29.7	37.4	44	61.6	
	kVA contínuo (400 VCA) [kVA]	16.6	22.2	26	30.5	42.3	
	kVA contínuo (460 VCA) [kVA]	16.7	21.5	27.1	31.9	41.4	
	Tamanho máx. do cabo:						
	(rede elétrica, motor, freio)	10/7		35/2			
	[mm ² /AWG]						
	Corrente máx. de entrada						
		Contínua (3 x 380-440 V) [A]	22	29	34	40	55
		Intermitente (3 x 380-440 V) [A]	24.2	31.9	37.4	44	60.5
Contínua (3 x 440-480 V) [A]		19	25	31	36	47	
Intermitente (3 x 440-480 V) [A]		20.9	27.5	34.1	39.6	51.7	
Pré-fusíveis máx. ¹⁾ [A]		63	63	63	63	80	
Ambiente							
Perda de potência estimada em carga nominal máxima [W] ⁴⁾		278	392	465	525	739	
Peso do gabinete metálico IP20 [kg]							
Peso do gabinete metálico IP21 [kg]		23	23	23	27	27	
Peso do gabinete metálico IP55 [kg]		23	23	23	27	27	
Peso do gabinete metálico IP66 [kg]		23	23	23	27	27	
Eficiência ⁴⁾		0.98	0.98	0.98	0.98	0.98	

1. Para obter o tipo de fusível, consulte a seção Fusíveis
2. American Wire Gauge
3. Medido com cabos de motor blindados de 5 m, com carga e frequência nominais.
4. A perda de potência típica, em condições de carga nominais, é esperada estar dentro de $\pm 15\%$ (a tolerância está relacionada às diversas condições de tensão e cabo). Os valores são baseados em uma eficiência de motor típica (linha divisória de $eff2/eff3$). Os motores com eficiência inferior também contribuem para a perda de potência no conversor de frequência e vice-versa. Se a frequência de chaveamento for aumentada, a partir da nominal, as perdas de potência podem elevar-se consideravelmente. Os consumos de potência típicos do LCP e o do cartão de controle estão incluídos. Outros opcionais e a carga do cliente podem contribuir para as perdas em até 30 W. (Embora tipicamente sejam apenas 4 W extras para um cartão de controle completo ou, no caso dos opcionais do slot A ou slot B, para cada um). Embora as medições sejam efetuadas em equipamentos no estado da arte, deve-se esperar alguma imprecisão nessas medições ($\pm 5\%$).

Sobrecarga normal 110% durante 1 minuto							
Alimentação de Rede Elétrica 3 x 380 - 480 VCA							
Conversor de frequência	P37K	P45K	P55K	P75K	P90K		
Potência de Eixo Típica [kW]	37	45	55	75	90		
Potência Típica no Eixo [HP] em 460 V	50	60	75	100	125		
Encapsulação							
IP 20							
IP 21	C1	C1	C1	C2	C2		
IP 55	C1	C1	C1	C2	C2		
IP 66	C1	C1	C1	C2	C2		
Corrente de saída							
	Contínua (3 x 380-440 V) [A]	73	90	106	147	177	
	Intermitente (3 x 380-440 V) [A]	80.3	99	117	162	195	
	Contínua (3 x 440-480 V) [A]	65	80	105	130	160	
	Intermitente (3 x 440-480 V) [A]	71.5	88	116	143	176	
	kVA contínuo (400 VCA) [kVA]	50.6	62.4	73.4	102	123	
	kVA contínuo (460 VCA) [kVA]	51.8	63.7	83.7	104	128	
	Tamanho máx. do cabo: (rede elétrica, motor, freio) [mm ² /AWG]		50/1/0		104	128	
	Corrente máx. de entrada						
		Contínua (3 x 380-440 V) [A]	66	82	96	133	161
		Intermitente (3 x 380-440 V) [A]	72.6	90.2	106	146	177
		Contínua (3 x 440-480 V) [A]	59	73	95	118	145
		Intermitente (3 x 440-480 V) [A]	64.9	80.3	105	130	160
Pré-fusíveis máx. ¹⁾ [A]		100	125	160	250	250	
Ambiente							
Perda de potência estimada em carga nominal máxima [W] ⁴⁾		698	843	1083	1384	1474	
Peso do gabinete metálico IP20 [kg]							
Peso do gabinete metálico IP21 [kg]		45	45	45	65	65	
Peso do gabinete metálico IP55 [kg]		45	45	45	65	65	
Peso do gabinete metálico IP66 [kg]		45	45	45	-	-	
Eficiência ⁴⁾		0.98	0.98	0.98	0.98	0.99	

1. Para obter o tipo de fusível, consulte a seção Fusíveis
2. American Wire Gauge
3. Medido com cabos de motor blindados de 5 m, com carga e frequência nominais.
4. A perda de potência típica, em condições de carga nominais, é esperada estar dentro de $\pm 15\%$ (a tolerância está relacionada às diversas condições de tensão e cabo). Os valores são baseados em uma eficiência de motor típica (linha divisória de $eff2/eff3$). Os motores com eficiência inferior também contribuem para a perda de potência no conversor de frequência e vice-versa. Se a frequência de chaveamento for aumentada, a partir da nominal, as perdas de potência podem elevar-se consideravelmente. Os consumos de potência típicos do LCP e o do cartão de controle estão incluídos. Outros opcionais e a carga do cliente podem contribuir para as perdas em até 30 W. (Embora tipicamente sejam apenas 4 W extras para um cartão de controle completo ou, no caso dos opcionais do slot A ou slot B, para cada um). Embora as medições sejam efetuadas em equipamentos no estado da arte, deve-se esperar alguma imprecisão nessas medições ($\pm 5\%$).

Proteção e Recursos:

- Dispositivo termo-eletrônico para proteção do motor contra sobrecarga.
- O monitoramento da temperatura do dissipador de calor garante o desarme do conversor de frequência, caso a temperatura atinja $95\text{ °C} \pm 5\text{ °C}$. Um superaquecimento não permitirá a reinicialização até que a temperatura do dissipador de calor esteja abaixo de $70\text{ °C} \pm 5\text{ °C}$ (Orientação: estas temperaturas podem variar dependendo da potência, gabinetes metálicos, etc.). O Drive do VLT AQUA tem uma função de derating automático, para evitar que o seu dissipador de calor atinja 95 °C .
- O conversor de frequência está protegido contra curtos-circuitos nos terminais U, V, W do motor.
- Se uma fase da rede elétrica estiver ausente, o conversor de frequência desarma ou emite uma advertência (que depende da carga).
- O monitoramento da tensão do circuito intermediário garante que o conversor de frequência desarme, se essa tensão estiver excessivamente baixa ou alta.
- O conversor de frequência está protegido contra falha do terra nos terminais U, V, W do motor.

Alimentação de rede elétrica (L1, L2, L3):

Tensão de alimentação	200-240 V $\pm 10\%$
Tensão de alimentação	380-480 V $\pm 10\%$
Tensão de alimentação	525-600 V $\pm 10\%$
Frequência de alimentação	50/60 Hz
Desbalanceamento máx. temporário entre fases da rede elétrica	3,0 % da tensão de alimentação nominal
Fator de Potência Real (λ)	$\geq 0,9$ nominal com carga nominal
Fator de Potência de Deslocamento ($\cos\phi$) próximo de 1 (um)	(> 0,98)
Chaveamento na alimentação de entrada L1, L2, L3 (energizações) ≤ gabinete metálico do tipo A	máximo de 2 vezes/min.
Chaveamento na alimentação de entrada L1, L2, L3 (energizações) ≥ gabinetes metálicos tipo B, C	máximo de 1 vez/min.
Ambiente de acordo com a EN60664-1	categoria de sobretensão III/grau de poluição 2

A unidade é apropriada para uso em um circuito capaz de fornecer não mais que 100,000 Ampère eficaz simétrico, máximo de 240/480/600 V.

Saída do motor (U, V, W):

Tensão de saída	0 - 100% da tensão de alimentação
Frequência de saída	0 - 1000 Hz
Chaveamento na saída	Ilimitado
Tempos de rampa	1 - 3600 s

Características de torque:

Torque de partida (Torque constante)	máximo 110% durante 1 min.*
Torque de partida	135% máximo, até 0,5 s*
Torque de sobrecarga (Torque constante)	máximo 110% durante 1 min.*

**A porcentagem está relacionada ao torque nominal do Drive do VLT AQUA.*

Comprimentos de cabo e seções transversais:

Comprimento máx. do cabo de motor, blindado/encapado metalicamente	Drive do VLT AQUA: 150 m
Comprimento máx. do cabo de motor, sem blindagem/sem enca-pamento metálico	Drive do VLT AQUA: 300 m
Seção transversal máxima para o motor, rede elétrica, divisão da carga e freio *	

Seção transversal máxima para terminais de controle, fio rígido	1,5 mm ² /16 AWG (2 x 0,75 mm ²)
Seção transversal máxima para terminais de controle, fio flexível	1 mm ² /18 AWG
Seção transversal máxima para terminais de controle, cabo com núcleo embutido	0,5 mm ² /20 AWG
Seção transversal mínima para terminais de controle	0,25 mm ²

* Consulte as tabelas de Alimentação de Rede Elétrica, para obter mais informações!

Cartão de controle, comunicação serial RS-485:

Terminal número	68 (P,TX+, RX+), 69 (N,TX-, RX-)
Terminal número 61	Ponto comum dos terminais 68 e 69

A comunicação serial RS-485 está funcionalmente separada de outros circuitos centrais e galvanicamente isolada da tensão de alimentação (PELV).

Entradas Digitais

Entradas digitais programáveis	4 (6)
Número do terminal	18, 19, 27 ¹⁾ , 29, 32, 33,
Lógica	PNP ou NPN
Nível de tensão	0 - 24 V CC
Nível de tensão, '0' lógico PNP	< 5 V CC
Nível de tensão, "1" lógico PNP	> 10 V CC
Nível de tensão, '0' lógico NPN	> 19 V CC
Nível de tensão, '1' lógico NPN	< 14 V CC
Tensão máxima na entrada	28 V CC
Resistência de entrada, R _i	aprox. 4 kΩ

Todas as entradas digitais são galvanicamente isoladas da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.

1) Os terminais 27 e 29 também podem ser programados como saídas.

Saída digital:

Saídas digital/pulso programáveis	2
Número do terminal	27, 29 ¹⁾
Nível de tensão na saída digital/freqüência	0 - 24 V
Corrente de saída máx. (sorvedouro ou fonte)	40 mA
Carga máx. na saída de freqüência	1 kΩ
Carga capacitiva máx. na saída de freqüência	10 nF
Freqüência mínima de saída na saída de freqüência	0 Hz
Freqüência máxima de saída na saída de freqüência	32 kHz
Precisão da freqüência de saída	Erro máx: 0,1% do fundo de escala
Resolução das saídas de freqüência	12 bit

1) Os terminais 27 e 29 podem também ser programados como entrada.

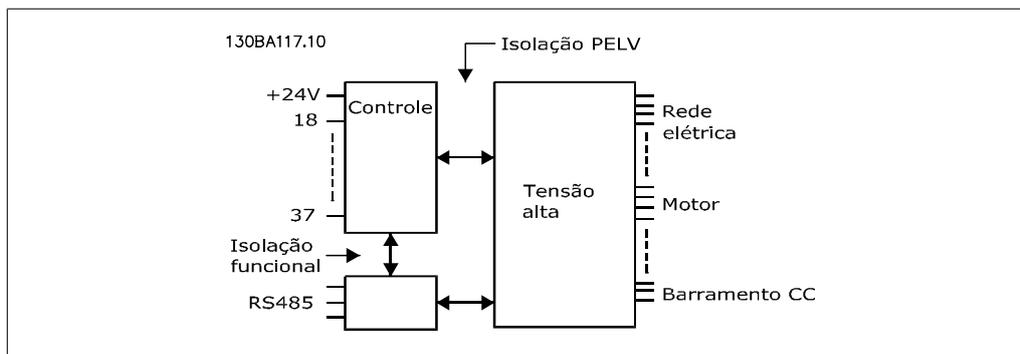
Toda saída digital está galvanicamente isolada da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.

Entradas analógicas:

Número de entradas analógicas	2
Terminal número	53, 54
Modos	Tensão ou corrente
Seleção do modo	Chaves S201 e S202
Modo de tensão	Chave S201/chave S202 = OFF (U)
Nível de tensão	: 0 até +10 V (escalonável)
Resistência de entrada, R _i	aprox. 10 kΩ

Tensão máx.	± 20 V
Modo de corrente	Chave S201/chave S202 = ON (I)
Nível de corrente	0/4 a 20 mA (escalonável)
Resistência de entrada, R _i	aprox. 200 Ω
Corrente máx.	30 mA
Resolução das entradas analógicas	10 bits (+ sinal)
Precisão das entradas analógicas	Erro máx. 0,5% do fundo de escala
Largura de banda	: 200 Hz

As entradas analógicas são galvanicamente isoladas de tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.



Saída analógica:

Número de saídas analógicas programáveis	1
Terminal número	42
Faixa de corrente na saída analógica	0/4 - 20 mA
Carga máx. em relação ao comum na saída analógica	500 Ω
Precisão na saída analógica	Erro máx: 0,8% do fundo de escala
Resolução na saída analógica	8 bits

A saída analógica está galvanicamente isolada da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.

Cartão de controle, saída de 24 V CC:

Terminal número	12, 13
Carga máx.	: 200 mA

A fonte de alimentação de 24 V CC está galvanicamente isolada da tensão de alimentação (PELV), mas está no mesmo potencial das entradas e saídas digital e analógica.

Saídas de relé:

Saídas de relé programáveis	2
Número do Terminal do Relé 01	1-3 (freio ativado), 1-2 (freio desativado)
Carga máx. no terminal (AC-1) ¹⁾ no 1-3 (NF), 1-2 (NA) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga máx. no terminal (AC-15) ¹⁾ (Carga indutiva @ cosφ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga máx. no terminal (DC-1) ¹⁾ no 1-2 (NA), 1-3 (NF) (Carga resistiva)	60 V CC, 1A
Carga máx no terminal (DC-13) ¹⁾ (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1A
Número do Terminal do Relé 02	4-6 (freio ativado), 4-5 (freio desativado)
Carga máx. no terminal (AC-1) ¹⁾ no 4-5 (NA) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga máx. no terminal (AC-15) ¹⁾ no 4-5 (NA) (Carga indutiva @ cosφ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga máx. de terminal (DC-1) ¹⁾ no 4-5 (NA) (Carga resistiva)	80 V CC, 2 A
Carga máx de terminal (DC-13) ¹⁾ no 4-5 (NA) (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1A
Carga máx. de terminal (AC-1) ¹⁾ no 4-6 (NF) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga máx. no terminal (AC-15) ¹⁾ no 4-6 (NF) (Carga indutiva @ cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2A
Carga máx. de terminal (DC-1) ¹⁾ no 4-6 (NF) (Carga resistiva)	50 V CC, 2 A

Carga máx. de terminal (DC-13)¹⁾ no 4-6 (NF) (Carga indutiva) 24 V CC, 0,1 A
 Carga mín. de terminal no 1-3 (NF), 1-2 (NA), 4-6 (NF), 4-5 (NA) 24 V CC 10 mA, 24 V CA 20 mA
 Ambiente de acordo com a EN 60664-1 categoria de sobretensão III/grau de poluição 2

1) IEC 60947 partes 4 e 5

Os contactos do relé são isolados galvanicamente do resto do circuito, por isolamento reforçada (PELV).

Cartão de controle, saída de 10 V CC:

Terminal número	50
Tensão de saída	10,5 V ±0,5 V
Carga máx.	25 mA

A fonte de alimentação de 10 V CC está isolada galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.

Características de controle:

Resolução da frequência de saída em 0 - 1000 Hz	: +/- 0.003 Hz
Tempo de resposta do sistema (terminais 18, 19, 27, 29, 32, 33)	: ≤ 2 ms
Faixa de controle da velocidade (malha aberta)	1:100 da velocidade síncrona
Precisão da velocidade (malha aberta)	30 - 4000 rpm: Erro máximo de ±8 rpm

Todas as características de controle são baseadas em um motor assíncrono de 4 pólos

Ambiente de funcionamento:

Gabinete metálico ≤ gabinete metálico do tipo A	IP 20, IP 55
Gabinete metálico ≤ gabinete metálico dos tipos A, B	IP 21, IP 55
Kit do invólucro disponível ≤ invólucro do tipo A	IP21/TIPO 1/IP 4X topo
Teste de vibração	1,0 g
	5% - 95%(IEC 721-3-3; Classe 3K3 (não condensante) durante a operação
Umidade relativa máx.	ração
Ambiente agressivo (IEC 721-3-3), sem revestimento	classe 3C2
Ambiente agressivo (IEC 721-3-3), com revestimento	classe 3C3
O método de teste está em conformidade com a IEC 60068-2-43 H2S (10 dias)	
Temperatura ambiente	50°C máx. (45°C máx)

Derating para temperatura ambiente alta - consulte a seção sobre condições especiais

Temperatura ambiente mínima, durante operação plena	0 °C
Temperatura ambiente mínima em desempenho reduzido	- 10 °C
Temperatura durante a armazenagem/transporte	-25 - +65/70 °C
Altitude máxima acima do nível do mar, sem derating	1.000 m
Altitude máxima acima do nível do mar, sem derating	3.000 m

Derating para altitudes elevadas - consulte a seção sobre condições especiais

Normas EMC, Emissão	EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011, IEC 61800-3
	EN 61800-3, EN 61000-6-1/2,
	EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN
Normas EMC, Imunidade	61000-4-6

Consulte a seção sobre condições especiais

Performance do cartão de controle:

Intervalo de varredura	: 5 ms
------------------------	--------

Cartão de controle, comunicação serial USB:

Padrão USB	1.1 (Velocidade máxima)
Plugue USB	Plugue de "dispositivo" USB tipo B

	<p>A conexão ao PC é realizada por meio de um cabo de USB host/dispositivo. A conexão USB está isolada galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão. A conexão USB <u>não</u> está isolada galvanicamente do ponto de aterramento de proteção. Utilize somente laptop isolado para conectar-se à porta USB do Drive do VLT AQUA ou um cabo USB isolado/conversor.</p>
--	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

9.1.3. Eficiência

Eficiência da série do Drive do VLT AQUA (η_{VLT})

A carga do conversor de frequência influi muito pouco na sua eficiência. Em geral, a eficiência é a mesma obtida na frequência nominal do motor $f_{M,N}$, mesmo se o motor fornecer 100% do torque nominal ou apenas 75%, ou seja, no caso de cargas parciais.

Isto também significa que a eficiência do conversor de frequência não se altera, mesmo que outras características U/f sejam escolhidas.

Entretanto, as características U/f influem na eficiência do motor.

A eficiência diminui um pouco quando a frequência de chaveamento for definida com um valor superior a 5 kHz. A eficiência também será ligeiramente reduzida se a tensão da rede elétrica for 480 V ou se o cabo do motor for maior do que 30 m.

Eficiência do motor (η_{MOTOR})

A eficiência de um motor conectado ao conversor de frequência depende do nível de sua magnetização. Em geral, a eficiência é tão boa quanto a operação feita em conexão com a rede elétrica. A eficiência do motor depende do tipo do motor.

Na faixa de 75-100% do torque nominal, a eficiência do motor é praticamente constante quando controlado pelo conversor de frequência e, também, quando conectado diretamente à rede elétrica.

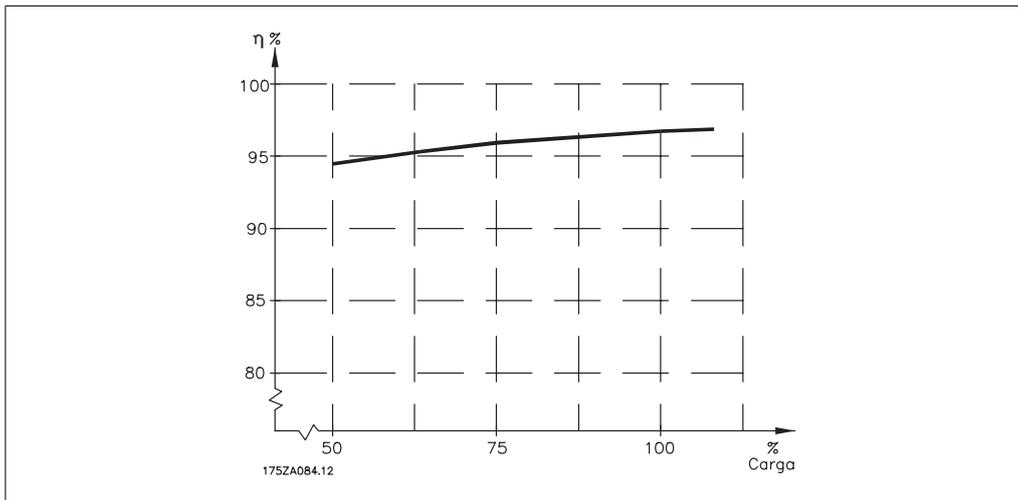
Nos motores pequenos, a influência da característica U/f sobre a eficiência é marginal. Entretanto, nos motores acima de 11 kW as vantagens são significativas.

De modo geral, a frequência de chaveamento não afeta a eficiência de motores pequenos. Os motores acima de 11 kW têm a sua eficiência melhorada (1-2%). Isso se deve à forma senoidal da corrente do motor, quase perfeita, em frequências de chaveamento altas.

Eficiência do sistema (η_{SYSTEM})

Para calcular a eficiência do sistema, a eficiência do Drive do VLT AQUA (η_{VLT}) é multiplicada pela eficiência do motor (η_{MOTOR}):

$$\eta_{SYSTEM} = \eta_{VLT} \times \eta_{MOTOR}$$



Com base no gráfico traçado acima, é possível calcular a eficiência do sistema para diferentes velocidades.

O ruído acústico do conversor de frequência provém de três fontes:

1. Bobinas CC do circuito intermediário.
2. Ventilador interno.
3. Bobina do filtro de RFI.

Os valores típicos medidos a uma distância de 1 m da unidade:

Encapsulação	Em velocidade de ventila- dor reduzida (50%) [dBA]	Velocidade de ventilador máxima [dBA]
A2	51	60
A3	51	60
A5	-	54
B1	61	67
B2	58	70
C1	52	62
C2	55	65

Quando um transistor chaveia, no circuito ponte do inversor, a tensão através do motor aumenta de acordo com a relação du/dt que depende:

- do cabo do motor (tipo, seção transversal, comprimento, blindado ou não blindado)
- da indutância

A indução natural causa um pico transitório U_{PEAK} , na tensão do motor, antes deste estabilizar em um nível que depende da tensão no circuito intermediário. O tempo de subida e a tensão de pico U_{PEAK} afetam a vida útil do motor. Se o pico de tensão for muito alto, os motores serão afetados, em especial aqueles que não têm isolamento de bobina de fase. Se o cabo do motor for curto (alguns metros), o tempo de subida e o pico de tensão serão mais baixos.

Se o cabo do motor for longo (100 m), o tempo de subida e a tensão de pico serão maiores.

Em motores sem o papel que isola as fases ou outro reforço de isolamento, adequado para a operação com fonte de tensão (como um conversor de frequência), instale um filtro du/dt ou um filtro de onda senoidal, na saída do conversor de frequência.

9.2. Condições Especiais

9.2.1. Finalidade do derating

O derating deve ser levado em consideração por ocasião da utilização do conversor de frequência em condições de pressão do ar baixa (locais altos), em velocidades baixas, com cabos de motor longos, cabos com seção transversal grande ou em temperatura ambiental elevada. A ação requerida está descrita nesta seção.

9.2.2. Derating para a Temperatura Ambiente

A temperatura média ($T_{AMB,AVG}$), medida ao longo de 24 horas, deve ser pelo menos 5 °C inferior à temperatura ambiente permitida ($T_{AMB,MAX}$).

Se o conversor de frequência for operado em temperaturas ambientes altas, a corrente de saída contínua deverá ser diminuída.

O derating depende do esquema de chaveamento, que pode ser configurado como 60 PWM or SFAVM, no par. 14-00.

Gabinetes metálicos tamanho A 60 PWM - (Pulse Width Modulation) Modulação da Largura de Pulso

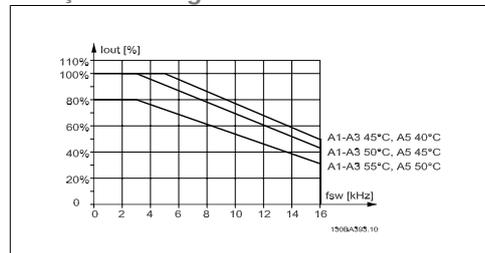


Ilustração 9.1: Derating da I_{out} para diferentes T_{AMB, MAX} do gabinete metálico A, utilizando 60 PWM

SFAVM - Stator Frequency Asyncron Vector Modulation (Modulação Vetorial Assíncrona da Frequência do Estator)

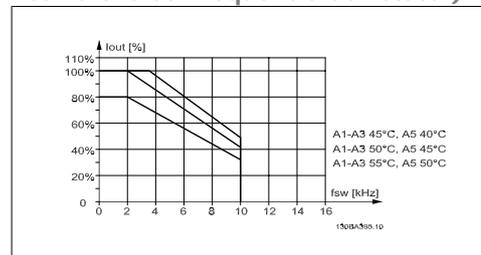


Ilustração 9.2: Derating da I_{out} para diferentes T_{AMB, MAX} do gabinete metálico A, utilizando SFAVM

No gabinete metálico A, o comprimento do cabo do motor causa um impacto relativamente alto no derating recomendado. Portanto, o derating recomendado para uma aplicação com cabo de motor de 10 m máx. também é mostrado.

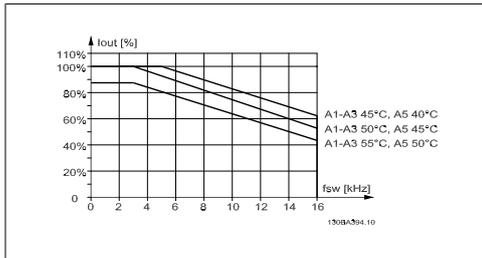


Ilustração 9.3: Derating da I_{out} para diferentes $T_{AMB, MAX}$ do gabinete metálico A, utilizando 60 PWM e cabo de motor de 10 m máximo

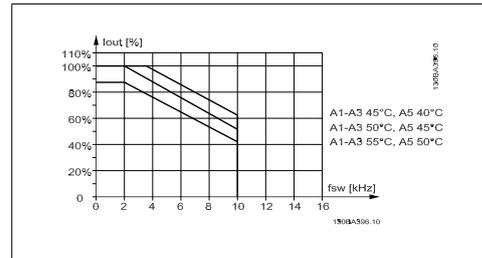


Ilustração 9.4: Derating da I_{out} para diferentes $T_{AMB, MAX}$ do gabinete metálico A, utilizando SFAVM e cabo de motor de 10 m máximo

Gabinetes metálicos tamanho B
60 PWM - (Pulse Width Modulation) Modulação da Largura de Pulso

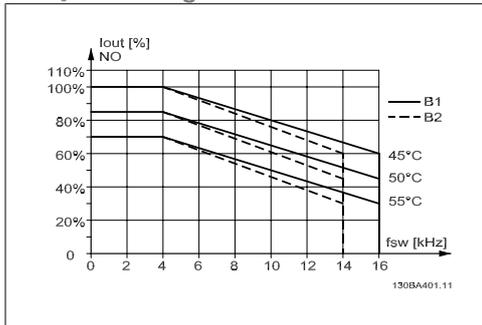


Ilustração 9.5: Derating da I_{out} para diferentes $T_{AMB, MAX}$ do gabinete metálico B, utilizando 60 PWM em modo de torque Normal (110% de sobre torque)

SFAVM - Stator Frequency Asynchron Vector Modulation (Modulação Vetorial Assíncrona da Freqüência do Estator)

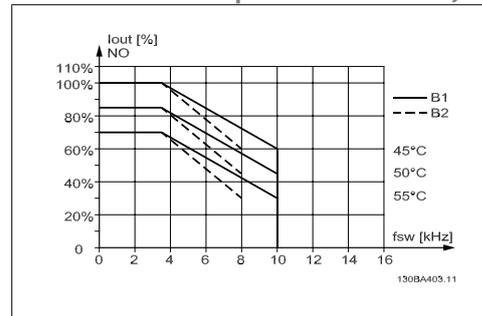


Ilustração 9.6: Derating da I_{out} para diferentes $T_{AMB, MAX}$ do gabinete metálico B, utilizando SFAVM em modo de torque Normal (110% de sobre torque)

Gabinetes metálicos tamanho C
60 PWM - (Pulse Width Modulation) Modulação da Largura de Pulso

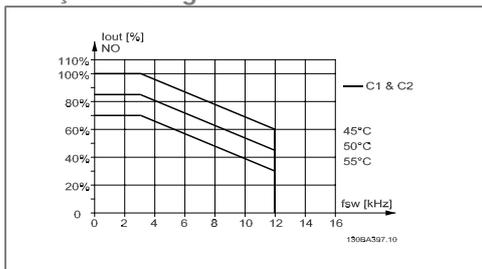


Ilustração 9.7: Derating da I_{out} para diferentes $T_{AMB, MAX}$ do gabinete metálico C, utilizando 60 PWM em modo de torque Normal (110% de sobre torque)

SFAVM - Stator Frequency Asynchron Vector Modulation (Modulação Vetorial Assíncrona da Freqüência do Estator)

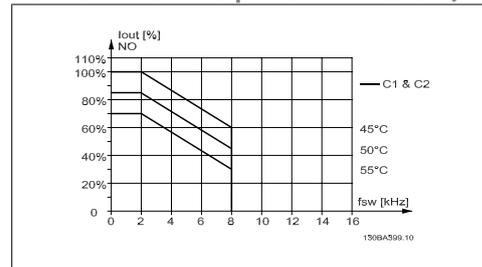


Ilustração 9.8: Derating da I_{out} para diferentes $T_{AMB, MAX}$ do gabinete metálico C, utilizando SFAVM em modo de torque Normal (110% de sobre torque)

9.2.3. Derating para Pressão Atmosférica Baixa

A capacidade de resfriamento de ar diminui nas pressões de ar mais baixas.

Para altitudes acima de 2 km, entre em contacto com a Danfoss Drive, com relação à PELV.

Abaixo de 1000 m de altitude, não é necessário nenhum derating, porém, acima de 1000 m, a temperatura ambiente (T_{AMB}) ou a corrente de saída máxima ($I_{VLT,MAX}$) deve sofrer derating, de acordo com o diagrama a seguir.

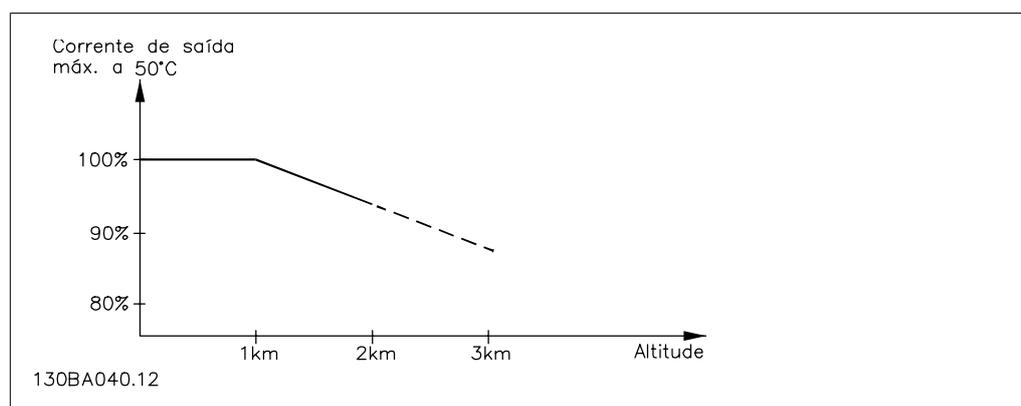


Ilustração 9.9: Derating da corrente de saída, em relação à altitude em $T_{AMB, MAX}$. Para altitudes superiores a 2 km, entre em contacto com a Danfoss Drive, com relação à PELV.

Uma alternativa é diminuir a temperatura ambiente em altitudes elevadas e, conseqüentemente, garantir 100% da corrente de saída para essas altitudes.

9.2.4. Derating para Funcionamento em Baixa Velocidade

Quando um motor está conectado a um conversor de frequência, é necessário verificar se o resfriamento do motor é apropriada.

Poderá ocorrer um problema em valores baixos de RPM, em aplicações de torque constante. Em valores de RPM baixos, o ventilador não consegue fornecer o volume necessário de ar para resfriamento. Portanto, se o motor for funcionar continuamente, em um valor de RPM menor que a metade do valor nominal, deve-se suprir o motor ar para resfriamento adicional (ou use um motor projetado para esse tipo de operação).

Ao invés deste resfriamento adicional, o nível de carga do motor pode ser reduzido, p.ex., escolhendo um motor maior. No entanto, o projeto do conversor de frequência estabelece limites ao tamanho do motor.

9.2.5. Derating para Instalar Cabos de Motor Longos ou Cabos com Seção Transversal Maior

O comprimento de cabo máximo, para este conversor de frequência, é de 300 m blindado e 150 m sem blindagem.

O conversor de frequência foi projetado para trabalhar com um cabo de motor com uma seção transversal certificada. Se for utilizado um cabo de seção transversal maior, recomenda-se reduzir a corrente de saída em 5%, para cada incremento da seção transversal.

(O aumento da seção transversal do cabo acarreta um aumento de capacitância para o terra e, conseqüentemente, um aumento na corrente de fuga para o terra).

9.2.6. Adaptações automáticas para garantir o desempenho

Constantemente o conversor de frequência verifica os níveis críticos de temperatura interna, corrente de carga, tensão alta no circuito intermediário e velocidades de motor baixas. Como resposta a um nível crítico, o conversor de frequência pode ajustar a frequência de chaveamento e/ou alterar o esquema de chaveamento, a fim de garantir o desempenho do drive. A capacidade de reduzir automaticamente a corrente de saída prolonga ainda mais as condições operacionais.

Índice

0

0-** Operação/display	85
0-21 Linha Do Display 1.2 Pequeno	66
0-23 Linha Do Display 2 Grande	67

1

1-** Carga/motor	87
13-** Smart Logic	99
14-** Funções Especiais	100
15-** Informação Do Vlt	101
16-** Leituras De Dados	103
18-** Leitura De Dados 2	105

2

2-** Freios	88
20-** Malha Fechada Do Drive	106
20-12 Unidade Da Referência/feedback	77
21-** Ext. Malha Fechada	107
22-** Funções De Aplicação	109
23-** Funções Baseadas No Tempo	111
25-** Controlador Em Cascata	112

3

3-** Referência / Rampas	89
--------------------------	----

4

4-** Limites/advertêncs	90
-------------------------	----

5

5-** Entrad/saíd Digital	91
--------------------------	----

6

6-** Entrad/saíd Analóg	93
-------------------------	----

8

8-** Com. E Opcionais	95
-----------------------	----

9

9-** Profibus	97
---------------	----

A

Abreviações E Normas	12
Acesso Aos Terminais De Controle	33
Adaptação Automática De Motor Ama	59
Adaptação Automática Do Motor (ama)	38
Adaptações Automáticas Para Garantir O Desempenho	142
Advertência Contra Partida Acidental	5
Advertência Geral	4
Alimentação De Rede Elétrica	125
Alteração Do Valor Dos Dados	81
Alteração De Dados	81
Alterando Um Grupo De Valores De Dados Numéricos	81
Alterando Um Valor De Texto	81
Ama	52
Aterramento E Redes Elétricas It	23

B

Barramento Cc	120
Blindados/encapados Metalicamente	36

C

Cabos De Controle	36
Cabos De Controle	36
Características De Controle	136
Características De Torque	133
Características Externas	136
Cartão De Controle, Comunicação Serial Usb	136
Cartão De Controle, Saída De +10 V Cc	136
Cartão De Controle, Saída De 24 V Cc	135
Chaves S201, S202 E S801	37
Circuito Intermediário	120, 138
Como Conectar Um Pc Ao Conversor De Frequência	49
Como Trabalhar Com O Lcp Gráfico (glcp)	41
Comprimentos De Cabo E Seções Transversais	133
Comunicação Serial	136
Conexão De Rede Elétrica Para A2 E A3	24
Conexão Do Barramento Rs-485	49
Conexão Usb.	33
Configurações Padrão	83
Configurações Padrão	53, 82
Controle Normal/inverso Do Pid, 20-81	78, 82
Conversor De Frequência	37
Corrente De Fuga	6
Corrente Do Motor	58

D

Dados Da Plaqueta De Identificação	38
Derating Para A Temperatura Ambiente	139
Derating Para Funcionamento Em Baixa Velocidade	141
Derating Para Instalar Cabos De Motor Longos Ou Cabos Com Seção Transversal Maior	141
Derating Para Pressão Atmosférica Baixa	141
Dígitos Do Código Do Tipo (t/c).	11
Dimensões Mecânicas	18, 20
Display Gráfico	41
Dispositivo De Corrente Residual	6

E

Eficiência	137
Entradas Analógicas	134
Entradas Digitais	134
Etr	120

F

Ferramentas De Software De Pc	50
Filtro De Onda Senoidal	29
Frequência Do Motor, 1-23	57
Função Do Relé, 5-40	70
Função Timeout Do Live Zero, 6-01	73
Fusíveis	21

G

Ganho Proporcional Do Pid, 20-93	79
Glcp	52

I

Idioma	57
--------	----

Inicialização	53, 82
Inicialização Manual	83
Início Do Horário De Verão, 0-76	69
Instalação Elétrica	36
Instalação Em Altitudes Elevadas	5
Instruções Para Descarte	9

L

Lcp	47, 52
Lcp 102	41
Leds	41
Limite Inferior Da Velocidade Do Motor [rpm], 4-11	59
Limite Superior Da Velocidade Do Motor, [rpm], 4-13	59
Linha Do Display 1.3 Pequeno, 0-22	67
Linha Do Display 3 Grande, 0-24	67
Lixo De Material Elétrico E Eletrônico	9
Luzes Indicadoras	43

M

Main Menu	55
Mct 10	50
Mensagens De Status	41
Modo Configuração, 1-00	69
Modo Main Menu (menu Principal)	45
Modo Main Menu (menu Principal)	79
Modo Quick Menu (menu Rápido)	44

N

Não-conforme Com O UI	22
Nível De Tensão	134
Nlcp	47
Normas De Segurança	5

O

Observação Sobre Segurança	5
Opcional De Comunicação	122
Opções De Parâmetro	83

P

Parada Por Inércia	46
Parâmetros Indexados	82
Passo A Passo	81
Performance De Saída (u, V, W)	133
Performance Do Cartão De Controle	136
Placa De Controle, Comunicação Serial Rs-485	134
Plaqueta De Identificação Do Motor	38
Potência Do Motor [kw], 1-20	57
Profibus Dp-v1	50
Programar Data E Hora, 0-70	68
Proteção	21
Proteção Do Motor	133
Proteção E Recursos	133

Q

Quick Menu	44, 55, 56
------------	------------

R

Reatância Parasita Do Estator	59
Reatância Principal	59
Rede Elétrica (I1, L2, L3)	133
Referência Máxima, 3-03	69
Referência Predefinida	70

Reset	46
Resfriamento	141
Ruído Acústico	138

S

Saída Analógica	135
Saída Digital	134
Saída Do Motor	133
Saídas De Relé	135
Seleção De Parâmetro	80
Sensor Kty	121
Setpoint 1, 20-21	78
Setup De Parâmetro	55
Setup Eficiente De Parâmetros Das Aplicações Hídricas	56
Setups Da Função	60
Status	44
String Do Código Do Tipo	11

T

Tempo De Aceleração Da Rampa 1, 3-41	58
Tempo De Desaceleração Da Rampa 1, 3-42	58
Tempo De Expiração Do Live Zero, 6-00	72
Tempo De Integração Do Pid, 20-94	79
Tempo De Subida	138
Tempo Para Acelerar	58
Tensão De Pico No Motor	138
Tensão Do Motor	138
Tensão Do Motor	57
Tensão Do Motor, 1-22	57
Terminais De Controle	33
Terminal 32 Entrada Digital, 5-14	70
Terminal 33 Entrada Digital, 5-15	70
Terminal 42 Escala Mínima De Saída, 6-51	76
Terminal 42 Saída, 6-50	75
Terminal 53 Tensão Alta, 6-11	74
Terminal 53 Tensão Baixa, 6-10	73
Texto De Display 2, 0-38	67
Texto De Display 3, 0-39	68
Transferência Rápida Das Configurações De Parâmetros, Ao Utilizar O Glcp	52

V

Velocidade De Partida Do Pid [rpm], 20-82	79
Velocidade Nominal Do Motor, 1-25	58