



Instruções de Utilização VLT[®] HVAC Drive FC 102

315-1400 kW



Índice

1 Introduction	4
1.1 Objetivo do Manual	4
1.2 Recursos adicionais	5
1.3 Versão do Software e do Documento	5
1.4 Aprovações e certificações	5
2 Segurança	6
2.1 Símbolos de Segurança	6
2.2 Pessoal qualificado	6
2.3 Segurança e Precauções	6
2.3.1 Safe Torque Off (STO)	7
3 Instalação Mecânica	8
3.1 Como Iniciar	8
3.2 Pre-instalação	8
3.2.1 Planejamento do Local da Instalação	8
3.2.2 Recepção do Conversor de Frequência	9
3.2.3 Transporte e Desembalagem	9
3.2.4 Elevação	9
3.2.5 Dimensões Mecânicas	11
3.2.6 Potência Nominal	15
3.3 Instalação Mecânica	16
3.3.1 Ferramentas Necessárias	16
3.3.2 Considerações Gerais	16
3.3.3 Posições do bloco de terminais - Gabinetes metálicos E	17
3.3.4 Localizações dos terminais - Gabinete metálico tipo F	23
3.3.5 Resfriando e Fluxo de Ar	27
3.3.6 Gland/Conduit Entry - IP21 (NEMA 1) and IP54 (NEMA12)	29
3.4 Instalação de Opcionais no Campo	30
3.4.1 Instalação do Kit do Duto de Resfriamento em Gabinetes Metálicos da Rittal	30
3.4.2 Instalação do Kit de Resfriamento somente da Parte superior do Duto	31
3.4.3 Instalação das Tampas Superior e Inferior dos Gabinetes Metálicos da Rittal	32
3.4.4 Instalação das Tampas Superior e Inferior	32
3.4.5 Instalação Externa/Kit NEMA 3R para Gabinete Metálicos Rittal	33
3.4.6 Instalação Externa/Kit NEMA 3R para Gabinetes Metálicos Industriais	33
3.4.7 Instalação de Kits IP00 a IP20	34
3.4.8 Instalação do Suporte da Braçadeira de Cabo IP00 E2	34
3.4.9 Instalação da Proteção de Rede Elétrica para Conversores de Frequência	34
3.4.10 Kit de Extensão USB do Gabinete Metálico Tamanho F	34
3.4.11 Instalação dos Opcionais de Placa de Entrada	34

3.4.12 Instalação do Opcional de Divisão da Carga E	35
3.5 Opcionais de Painel do Gabinete Metálico Tipo F	35
3.5.1 Opcionais do Gabinete Metálico Tipo F	35
4 Instalação Elétrica	38
4.1 Instalação Elétrica	38
4.1.1 Conexões de Potência	38
4.1.2 Aterramento	46
4.1.3 Proteção Adicional (RCD)	46
4.1.4 Interruptor de RFI	46
4.1.5 Torque	46
4.1.6 Cabos blindados	47
4.1.7 Cabo de Motor	47
4.1.8 Cabo do freio para conversores de frequência com opcional de circuito de frenagem instalado de fábrica	48
4.1.9 Chave de Temperatura do Resistor do Freio	48
4.1.10 Load Sharing	48
4.1.11 Proteção contra Ruído Elétrico	48
4.1.12 Conexão de Rede Elétrica	49
4.1.13 Alimentação de Ventilador Externo	49
4.1.14 Fusíveis	49
4.1.15 Isolação do Motor	53
4.1.16 Correntes de Mancal do Motor	53
4.1.17 Percurso dos Cabos de Controle	54
4.1.18 Acesso aos Terminais de Controle	55
4.1.19 Instalação Elétrica, Terminais de Controle	55
4.1.20 Instalação Elétrica, Cabos de Controle	57
4.1.21 Interruptores S201, S202 e S801	60
4.2 Exemplos de Ligação	60
4.2.1 Partida/Parada	60
4.2.2 Parada/Partida por Pulso	61
4.3 Setup Final e Teste	62
4.4 Conexões Adicionais	63
4.4.1 Controle do Freio Mecânico	63
4.4.2 Conexão de Motores em Paralelo	63
4.4.3 Proteção Térmica do Motor	64
5 Como operar o Conversor de Frequência	65
5.1 Operação com LCP	65
5.1.1 Três maneiras de operação	65
5.1.2 Como operar o LCP gráfico (GLCP)	65

5.2 Operação através de comunicação serial	69
5.2.1 Conexão do Barramento RS-485	69
5.3 Operação via PC	69
5.3.1 Como Conectar um PC ao Conversor de Frequência	69
5.3.2 Ferramentas de Software de PC	69
5.3.3 Dicas e Truques	70
5.3.4 Transferência Rápida das Programações do Parâmetro ao usar o GLCP	71
5.3.5 Inicialização para as Configurações Padrão	71
6 Como programar	73
6.1 Programação Básica	73
6.1.1 Setup de Parâmetros	73
6.1.2 Modo Menu Rápido	77
6.1.3 Setups de Função	82
6.1.4 5-1* Entradas Digitais	94
6.1.5 Modo Menu Principal	107
6.1.6 Seleção de Parâmetro	107
6.1.7 Alteração de Dados	108
6.1.8 Alterando um Valor do Texto	108
6.1.9 Alterando um Grupo de Valores Numéricos de Dados	109
6.1.10 Alteração do valor dos dados, passo a passo	109
6.1.11 Leitura e Programação de Parâmetros Indexados	110
6.2 Estrutura de Menu dos Parâmetros	110
7 Especificações Gerais	115
7.1 Saída do Motor e dados do motor	115
7.2 Condições ambiente	115
7.3 Especificações de Cabo	116
7.4 Entrada/Saída de controle e dados de controle	116
7.5 Dados Elétricos	120
8 Advertências e Alarmes	125
Índice	137

1 Introduction

1.1 Objetivo do Manual

Estas instruções de utilização fornecem informações para instalação e colocação em funcionamento segura do conversor de frequência.

As Instruções de utilização se destinam a serem utilizadas por pessoal qualificado.

Leia e siga as instruções de utilização para usar o conversor de frequência profissionalmente e com segurança, e preste atenção especial às instruções de segurança e advertências gerais. Mantenha estas instruções de utilização disponíveis com o conversor de frequência o tempo todo.

VLT® é marca registrada.

1.1.1 Uso pretendido

O conversor de frequência é um controlador eletrônico de motor destinado para:

- regulagem de velocidade do motor em resposta ao sistema de feedback ou a comandos remotos de controladores externos. Um sistema de drive de potência consiste em conversor de frequência, motor e equipamento acionado pelo motor.
- vigilância do status do motor e do sistema.

O conversor de frequência também pode ser usado para proteção do motor.

Dependendo da configuração, o conversor de frequência pode ser usado em aplicações independentes ou fazer parte de um dispositivo ou instalação maior.

O conversor de frequência é permitido para uso em ambientes residenciais, comerciais e industriais de acordo com as leis e normas locais.

AVISO!

Em um ambiente residencial, este produto pode causar interferência nas frequências de rádio e, nesse caso, podem ser necessárias medidas complementares de atenuação.

Alerta de má utilização

Não utilize o conversor de frequência em aplicações que não são compatíveis com ambientes e condições de operação especificados. Certifique-se de estar em conformidade com as condições especificadas em *capítulo 7 Especificações Gerais*.

1.1.2 Abreviações e Normas

Abreviações	Termos	Unidades SI	Unidades I-P
a	Aceleração	m/s ²	pés/s ²
AWG	American wire gauge		
Auto Tune	Adaptação Automática do Motor		
°C	Celsius		
I	Corrente	A	Amp
I _{UM}	Limite de Corrente		
Rede elétrica IT	Alimentação de rede elétrica com ponto em estrela no transformador em flutuação para o terra		
Joule	Energia	J=N·m	pé-lb, Btu
°F	Fahrenheit		
FC	Conversor de frequência		
f	Frequência	Hz	Hz
kHz	kiloHertz	kHz	kHz
LCP	Painel de controle local		
mA	Miliampère		
ms	Milissegundo		
min	Minuto		
MCT	Motion Control Tool		
M-TYPE	Depende do tipo de motor		
Nm	Newton metro		pol-lbs
I _{M,N}	Corrente nominal do motor		
f _{M,N}	Frequência do motor nominal		
P _{M,N}	Potência do motor nominal		
U _{M,N}	Tensão do motor nominal		
PELV	Tensão extra baixa protetiva		
Watt	Potência	W	Btu/h, HP
Pascal	Pressão	Pa = N/m ²	psi, psf, pés de água
I _{INV}	Corrente nominal de saída do inversor		
rpm	rotações por minuto		
s	Segundo		
SR	Relacionado à potência		
T	Temperatura	C	F
t	Tempo	s	s,h
T _{LIM}	Limite de torque		
U	Tensão	V	V

Tabela 1.1 Abreviações e Normas

1.2 Recursos adicionais

- VLT® HVAC Drive FC 102 O Guia de Design fornece todas as informações técnicas sobre o conversor de frequência e design do cliente e aplicações.
- O Guia de Programação do VLT® HVAC Drive FC 102 fornece informações de como programar e inclui descrição do parâmetro completa.
- Notas de Aplicação, Guia de Derating de Temperatura.
- As Instruções de Utilização do Software de Setup do MCT 10 permitem ao usuário configurar o conversor de frequência a partir de um ambiente de PC baseado em Windows™.
- Software Danfoss VLT® Energy Box em www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutionse, em seguida, selecione Download de Software de PC.
- VLT® HVAC Drive BACnet, Instruções de Utilização.
- VLT® HVAC Drive Metasys, Instruções de Utilização.
- VLT® HVAC Drive FLN, Instruções de Utilização.

DanfossA literatura técnica da está disponível em papel no Escritório de Vendas local da Danfoss ou como cópias eletrônicas em:

www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Documentations/Technical+Documentation.htm

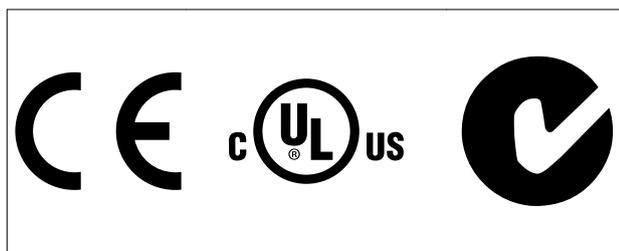
1.3 Versão do Software e do Documento

Este manual é revisado e atualizado regularmente. Todas as sugestões sobre para melhorias são bem-vindas. Tabela 1.2 mostra a versão do documento com a respectiva versão de software.

Edição	Observações	Versão do software
MG11F5xx	Substitui MG11F4xx	4.1x

Tabela 1.2 Versão do Software e do Documento

1.4 Aprovações e certificações



O conversor de frequência atende os requisitos de retenção de memória térmica UL508C. Para obter mais informações, consulte a seção *Proteção Térmica do Motor* no guia de design específico do produto.

AVISO!

Limitações imposta na frequência de saída (devido a normas controle de exportação):
Na versão de software 3.92, a frequência de saída do conversor de frequência é limitada a 590 Hz.

2

2 Segurança

2.1 Símbolos de Segurança

Os símbolos a seguir são usados neste documento.

⚠️ ADVERTÊNCIA

Indica uma situação potencialmente perigosa que pode resultar em morte ou ferimentos graves.

⚠️ CUIDADO

Indica uma situação potencialmente perigosa que pode resultar em ferimentos leves ou moderados. Também podem ser usados para alertar contra práticas inseguras.

AVISO!

Indica informações importantes, inclusive situações que podem resultar em danos no equipamento ou na propriedade.

2.2 Pessoal qualificado

Transporte correto e confiável, armazenagem, instalação, operação e manutenção são necessários para a operação segura e sem problemas do conversor de frequência. Somente pessoal qualificado tem permissão de instalar ou operar este equipamento.

Pessoal qualificado é definido como pessoal treinado, autorizado a instalar, comissionar e manter o equipamento, sistemas e circuitos em conformidade com as leis e normas pertinentes. Além disso, o pessoal deve estar familiarizado com as instruções e as medidas de segurança descritas nestas instruções de utilização.

2.3 Segurança e Precauções

⚠️ ADVERTÊNCIA

ALTA TENSÃO!

Os conversores de frequência contêm alta tensão quando conectados à entrada de energia da rede elétrica CA. A instalação, partida e manutenção deverão ser executadas somente por pessoal qualificado. Instalação, partida e manutenção realizadas por pessoal não qualificado poderá resultar em morte ou lesões graves.

⚠️ ADVERTÊNCIA

PARTIDA ACIDENTAL!

Quando o conversor de frequência estiver conectado à rede elétrica CA, o motor pode dar partida a qualquer momento. O conversor de frequência, o motor e qualquer equipamento controlado deverão estar em prontidão operacional. A falha em estar em prontidão operacional quando o conversor de frequência for conectado à rede elétrica CA pode resultar em morte, ferimentos graves e danos ao equipamento ou à propriedade.

⚠️ ADVERTÊNCIA

TEMPO DE DESCARGA

Os conversores de frequência contêm capacitores de barramento CC que podem permanecer carregados mesmo quando o conversor de frequência não estiver conectado. Para evitar riscos elétricos, desconecte da rede elétrica CA qualquer motor de tipo de ímã permanente e qualquer fonte de alimentação de energia do barramento CC remota, incluindo backups de bateria, UPS e conexões do barramento CC com outros conversores de frequência. Aguarde os capacitores descarregarem completamente antes de realizar qualquer serviço de manutenção. A duração do tempo de espera está indicado em *Tabela 2.1*. Se não se aguardar o tempo especificado após a energia ser removida para executar serviço ou reparo, o resultado poderá ser morte ou ferimentos graves.

Tensão [V]	Potência [kW]	Tempo de espera mín. (min)
380 - 480	315 - 1000	40
525 - 690	450 - 1400	30
Cuidado, pois pode haver alta tensão presente no barramento CC, mesmo quando os LEDs estiverem apagados.		

Tabela 2.1 Tempo de Descarga

⚠️ ADVERTÊNCIA

RISCO DE CORRENTE DE FUGA!

As correntes de fuga são superiores a 3,5 mA. É responsabilidade do usuário ou do instalador elétrico certificado assegurar o ponto de aterramento correto do equipamento. Não aterrar o conversor de frequência corretamente poderá resultar em morte ou lesões graves.

⚠️ ADVERTÊNCIA**EQUIPAMENTO PERIGOSO!**

Eixos rotativos e equipamentos elétricos podem ser perigosos. Todos os serviços elétricos deverão estar em conformidade com os códigos elétricos locais e nacionais. A instalação, a partida e a manutenção devem ser realizadas somente por pessoal treinado e qualificado. A falha em seguir estas diretrizes podem resultar em morte ou ferimentos graves.

⚠️ ADVERTÊNCIA**ROTAÇÃO LIVRE!**

A rotação acidental de motores de ímã permanente causa risco de ferimentos pessoais e danos no equipamento. Certifique-se de que os motores de ímã permanente estão bloqueados para impedir rotação acidental.

⚠️ CUIDADO**RISCO POTENCIAL NO CASO DE FALHA INTERNA!**

Risco de ferimentos pessoais quando o conversor de frequência não está corretamente fechado. Antes de aplicar potência, assegure que todas as tampas de segurança estejam no lugar e bem presas.

2.3.1 Safe Torque Off (STO)

STO é opcional. Para executar o Torque seguro desligado é necessária fiação adicional para o conversor de frequência. Consulte *Conversores de frequência VLT® - Instruções de utilização de Safe Torque Off* para obter mais informações.

3 Instalação Mecânica

3

3.1 Como Iniciar

Este capítulo abrange instalações mecânicas e as instalações elétricas de entrada e saída dos terminais de energia e terminais do cartão de controle.

A instalação elétrica de opcionais está descrita nas *Instruções de Utilização* e no *Guia de Design* relevantes.

O conversor de frequência foi desenvolvido para permitir instalação rápida e em conformidade com a EMC.

ADVERTÊNCIA

Leia as instruções de segurança, antes de começar a instalação da unidade.

Deixar de cumprir essas recomendações pode resultar em morte ou ferimentos graves.

Instalação mecânica

- Montagem mecânica.

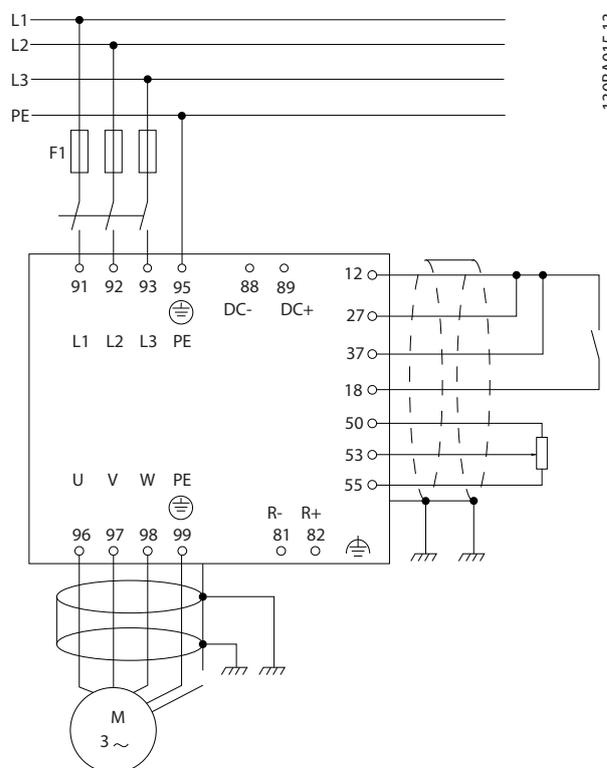
Instalação Elétrica

- Ligação à rede elétrica e ponto de aterramento de proteção.
- Conexão do motor e cabos.
- Fusíveis e disjuntores.
- Terminais de controle - cabos.

Setup Rápido

- Painel de Controle Local, LCP.
- Adaptação Automática do Motor, AMA.
- Programação.

O tamanho do gabinete metálico depende do tipo de gabinete metálico, da faixa de potência e da tensão de rede.



130BA015.13

Ilustração 3.1 Diagrama exibindo a instalação básica, inclusive rede elétrica, motor, tecla de partida/parada e potenciômetro para ajuste da velocidade.

3.2 Pre-instalação

3.2.1 Planejamento do Local da Instalação

ACUIDADO

É importante planejar a instalação do conversor de frequência. Negligenciar esse planejamento poderá resultar em trabalho extra durante e após a instalação.

Selecione o melhor local de operação possível levando em consideração o seguinte (consulte os detalhes nas páginas a seguir e os respectivos guias de design):

- Temperatura ambiente de operação.
- Método de instalação.
- Como refrigerar a unidade.
- Posição do conversor de frequência.
- Disposição dos cabos.
- Garanta que a fonte de alimentação forneça a tensão correta e a corrente necessária.

- Garanta que as características nominais de corrente do motor estejam dentro da corrente máxima do conversor de frequência.
- Se o conversor de frequência não tiver fusíveis internos, garanta que os fusíveis externos estejam dimensionados corretamente.

3.2.2 Recepção do Conversor de Frequência

Ao receber o conversor de frequência, verifique se a embalagem está intacta. Também observe se há algum dano que possa ter ocorrido à unidade durante o transporte. Se houver algum dano, entre em contacto imediatamente com a empresa transportadora para reclamar do dano.

3.2.3 Transporte e Desembalagem

Antes de desembalar o conversor de frequência, coloque a unidade o mais próximo possível do local de instalação final.

Remova a caixa de embalagem e manuseie o conversor de frequência ainda sobre o palete, enquanto for possível.

3.2.4 Elevação

Sempre efetue a elevação do conversor de frequência usando os orifícios apropriados para esse fim. Para todos os gabinetes metálicos E2 (IP00) utilize uma barra para evitar danificar os orifícios para içamento do conversor de frequência.

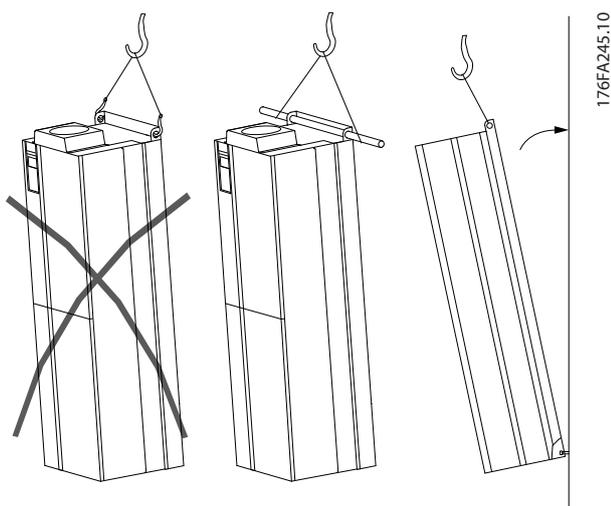


Ilustração 3.2 Método de içamento Recomendado, Gabinete Metálico de Tamanho E

▲ ADVERTÊNCIA

A barra para elevação deve ser capaz de suportar o peso do conversor de frequência. Ver *Tabela 3.3* para saber o peso dos diferentes tamanhos de gabinete metálico. O diâmetro máximo para a barra é 2,5 cm (1 polegada). O ângulo do topo do conversor de frequência até o cabo de içamento deve ser $\geq 60^\circ$.

AVISO!

O pedestal é fornecido na mesma embalagem do conversor de frequência, mas não está preso aos gabinetes metálicos tamanhos F1-F4 durante a remessa. O pedestal deve permitir fluxo de ar até o conversor de frequência para fornecer resfriamento adequado. Os gabinetes metálicos F devem ser posicionados no topo do pedestal, no local da instalação final. O ângulo do topo do conversor de frequência até o cabo de içamento deve ser $\geq 60^\circ$.

Além dos métodos de içamento mostrados (*Ilustração 3.3 a Ilustração 3.9*), uma barra de separação é uma maneira aceitável de levantar o gabinete metálico F.

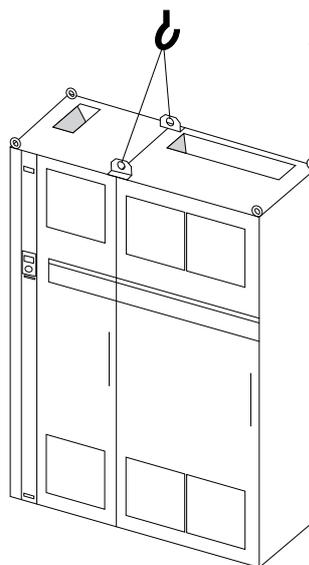
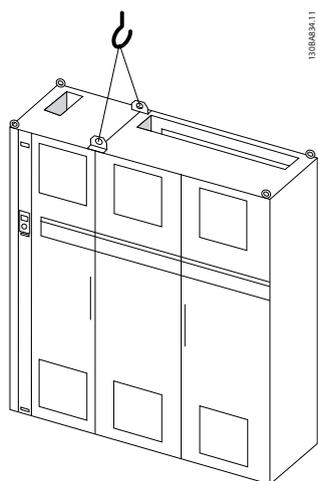


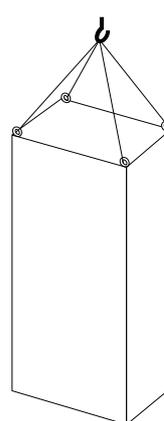
Ilustração 3.3 Método de içamento recomendado, Tamanho de gabinete metálico F1 (460 V, 600 to 900 HP, 575/690 V, 900 a 1150 HP)

3



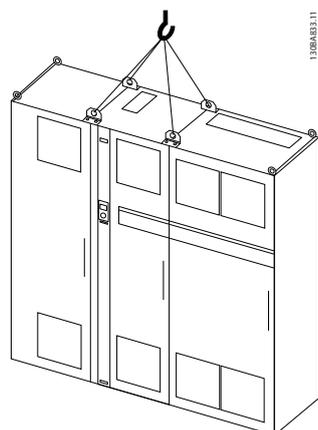
1300A834.11

Ilustração 3.4 Método de içamento recomendado, Tamanho de gabinete metálico F2 (460 V, 1000 to 1200 HP, 575/690 V, 1250 a 1350 HP)



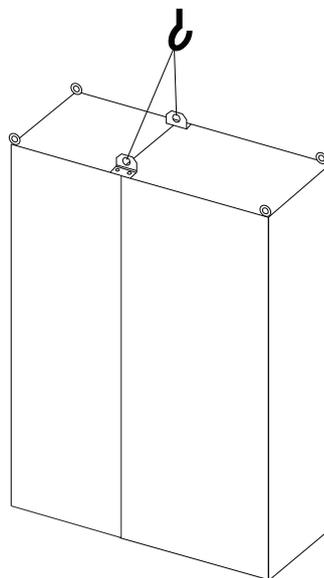
1300B793.11

Ilustração 3.7 Método de içamento recomendado, Gabinete metálico tipo F8



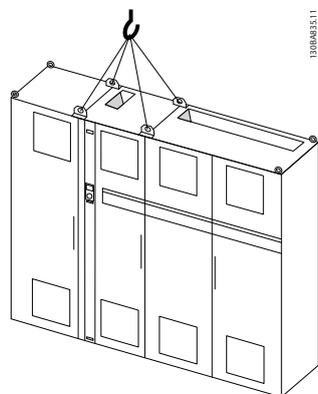
1300A833.11

Ilustração 3.5 Método de içamento recomendado, Tamanho do gabinete metálico F3 (460 V, 600 to 900 HP, 575/690 V, 900 a 1150 HP)



1300B668.11

Ilustração 3.8 Método de içamento recomendado, Gabinete metálico tamanho F9/F10



1300A835.11

Ilustração 3.6 Método de içamento recomendado, Tamanho do gabinete metálico F4 (460 V, 1000 to 1200 HP, 575/690 V, 1250 a 1350 HP)

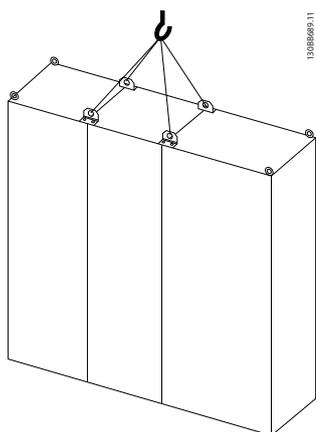
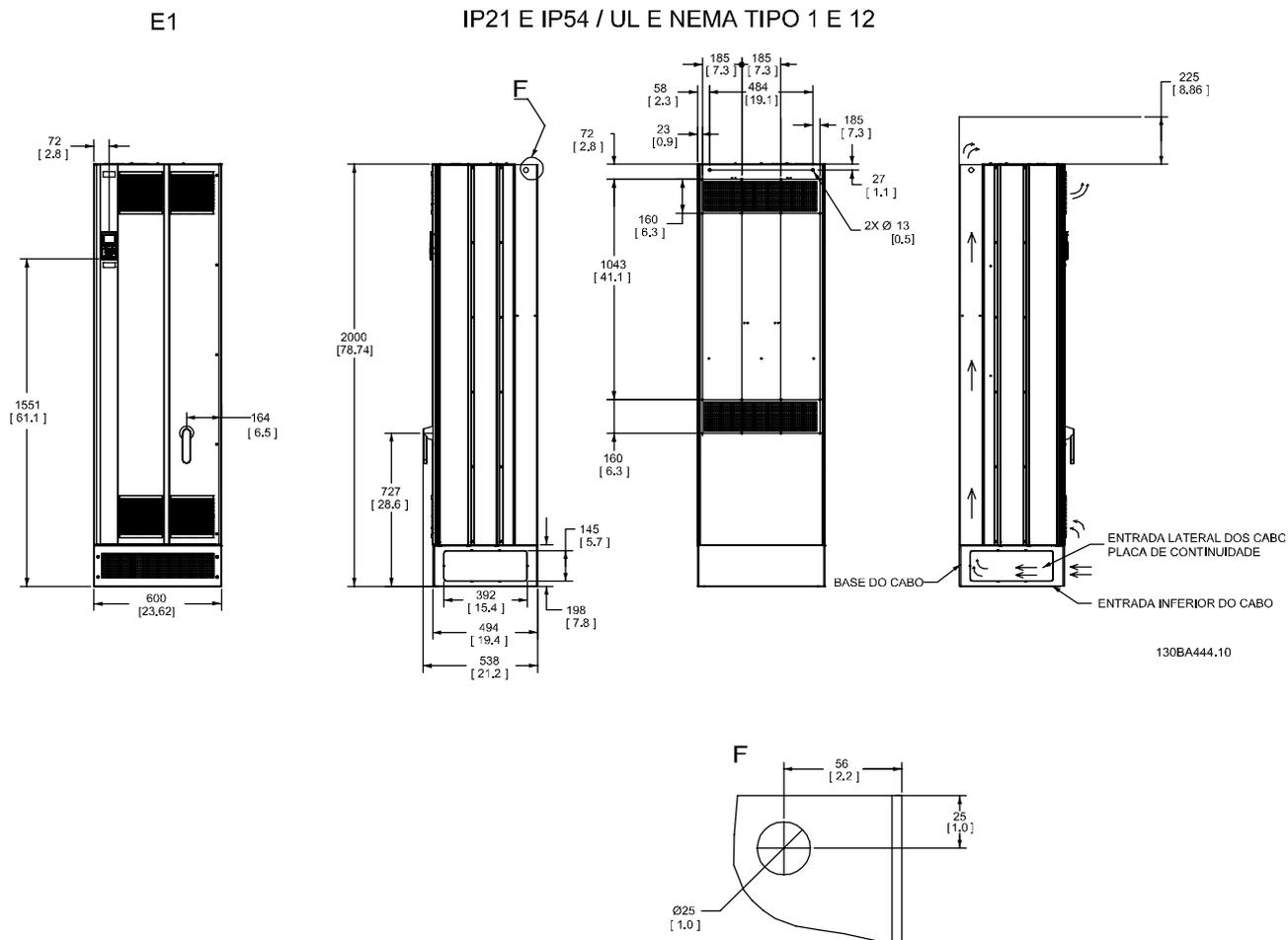


Ilustração 3.9 Método de içamento recomendado, Gabinete metálico tamanho F11/F12/F13/F14

3.2.5 Dimensões Mecânicas



* Observe os sentidos do fluxo de ar

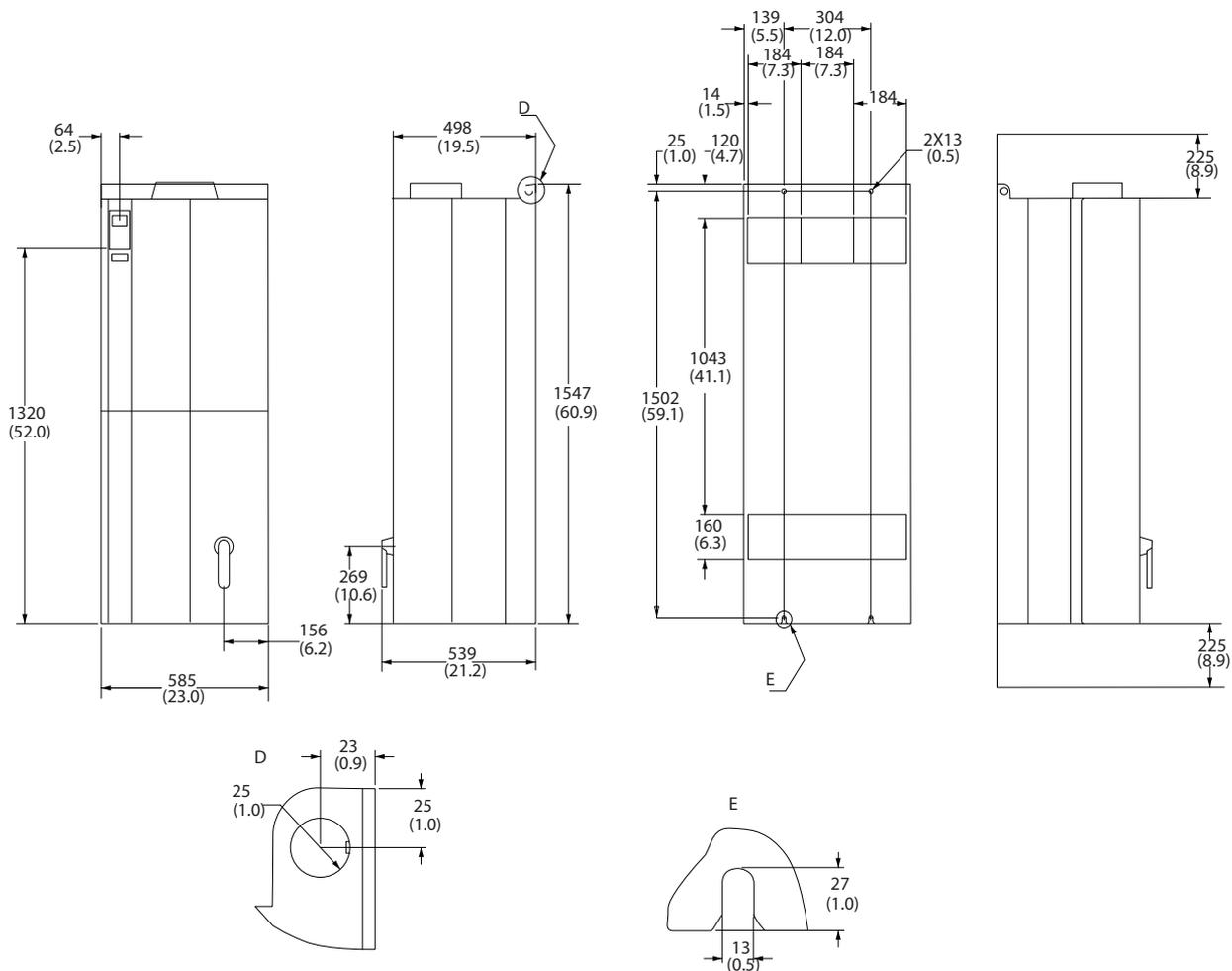
Ilustração 3.10 Dimensões, E1

E2

IP00 / CHASSIS

130BA445.10

3



* Observe os sentidos do fluxo de ar

Ilustração 3.11 Dimensões, E2

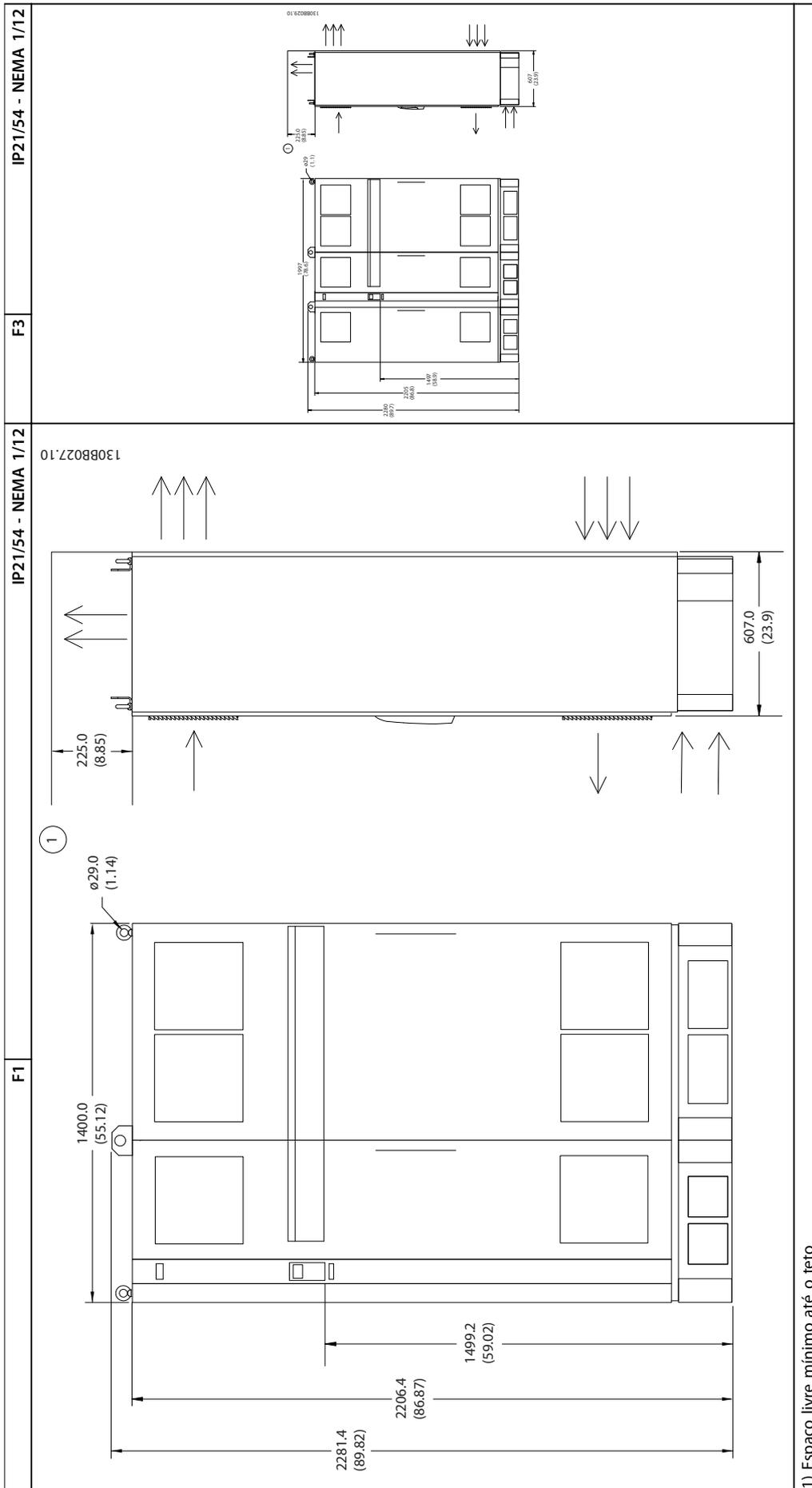


Tabela 3.1 Dimensões, F1 e F3

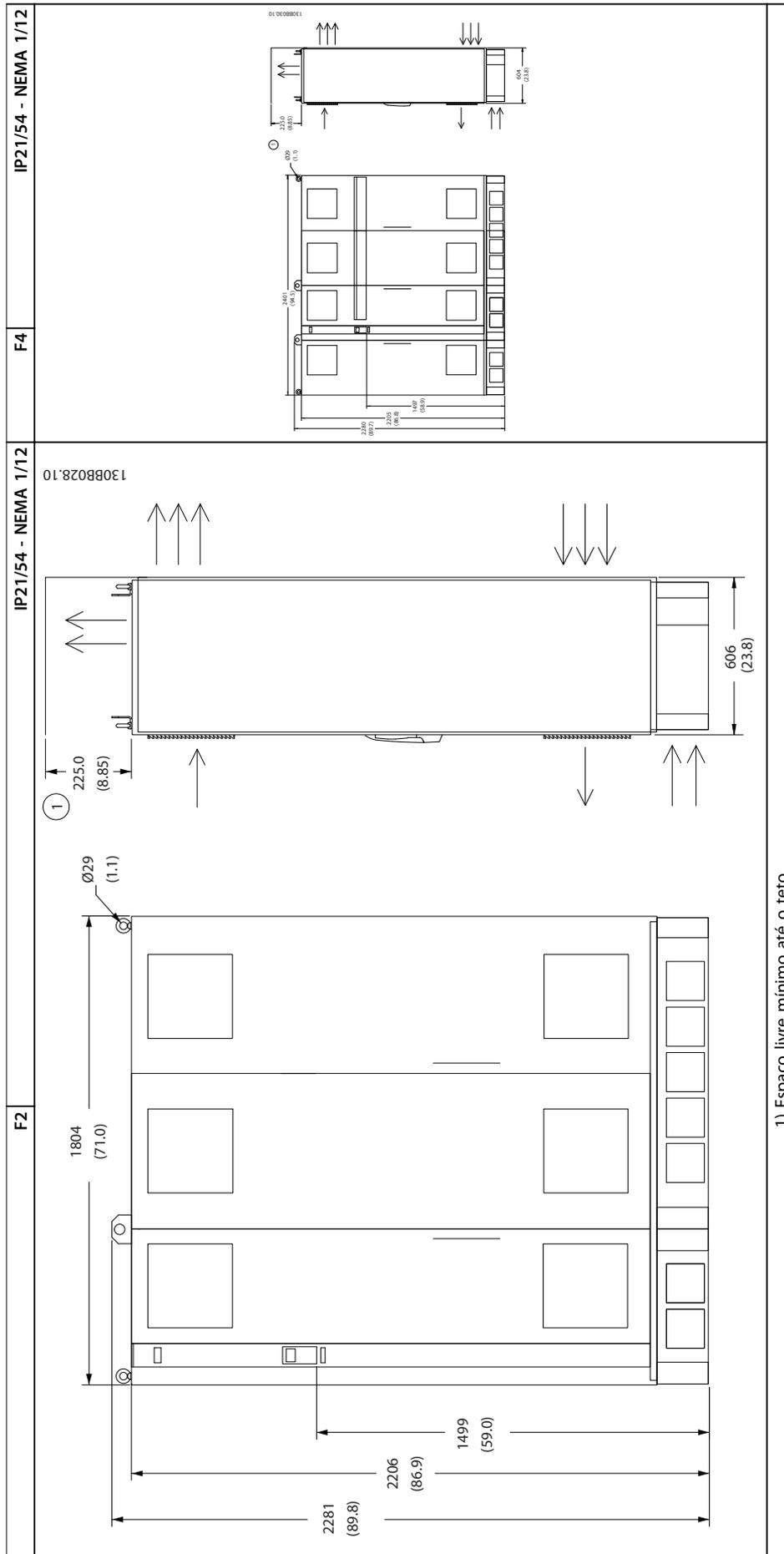


Tabela 3.2 Dimensões, F2 e F4

Tamanho do gabinete metálico		E1	E2	F1	F2	F3	F4
		315–450 kW a 400 V (380–480 V) 450–630 kW a 690 V (525–690 V)	315–450 kW a 400 V (380–480 V) 450–630 kW a 690 V (525–690 V)	500–710 kW a 400 V (380–480 V) 710–900 kW a 690 V (525–690 V)	800–1000 kW a 400 V (380–480 V) 1000–1200 kW a 690 V (525–690 V)	500–710 kW a 400 V (380–480 V) 710–900 kW a 690 V (525–690 V)	800–1000 kW a 400 V (380–480 V) 1000–1400 kW a 690 V (525–690 V)
IP		21, 54	00	21, 54	21, 54	21, 54	21, 54
NEMA		Tipo 1/Tipo 12	Chassi	Tipo 1/Tipo 12	Tipo 1/Tipo 12	Tipo 1/Tipo 12	Tipo 1/Tipo 12
Dimensões de remessa [mm]	Altura	840	831	2324	2324	2324	2324
	Largura	2197	1705	1569	1962	2159	2559
	Profundidade	736	736	1130	1130	1130	1130
Dimensões do conversor de frequência [mm]	Altura	2000	1547	2204	2204	2204	2204
	Largura	600	585	1400	1800	2000	2400
	Profundidade	494	498	606	606	606	606
	Peso máx. [kg]	313	277	1004	1246	1299	1541

Tabela 3.3 Dimensões mecânicas, Gabinete metálico tamanhos E e F

3.2.6 Potência Nominal

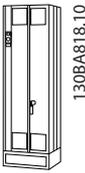
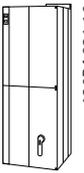
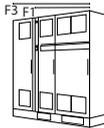
Tamanho do gabinete metálico		E1	E2	F1/F3	F2/F4
					
Proteção do gabinete metálico	IP	21/54	00	21/54	21/54
	NEMA	Tipo 1/Tipo 12	Chassi	Tipo 1/Tipo 12	Tipo 1/Tipo 12
Potência nominal normal de sobrecarga - torque de sobrecarga de 110 %		315–450 kW a 400 V (380–480 V) 450–630 kW a 690 V (525–690 V)	315–450 kW a 400 V (380–480 V) 450–630 kW a 690 V (525–690 V)	500–710 kW a 400 V (380–480 V) 710–900 kW a 690 V (525–690 V)	800–1000 kW a 400 V (380–480 V) 1000–1400 kW a 690 V (525–690 V)

Tabela 3.4 Potência nominal, gabinete metálico Tipos E e F

AVISO!

Os gabinetes metálicos F estão disponíveis em 4 tamanhos diferentes, F1, F2, F3 e F4. O F1 e F2 consistem de um gabinete para o inversor, à direita, e uma cabina para o retificador, à esquerda. O F3 e o F4 têm Gabinete para Opcionais adicional à esquerda do gabinete do retificador. O F3 é um F1 com um Gabinete para Opcionais adicional. O F4 é um F2 com um Gabinete para Opcionais adicional.

3.3 Instalação Mecânica

Prepare a instalação mecânica do conversor de frequência cuidadosamente para assegurar um resultado positivo e evitar trabalho extra durante a instalação mecânica. Para familiarizar-se com as necessidades de espaço, comece examinando os desenhos mecânicos no final desta instrução.

3.3.1 Ferramentas Necessárias

Para executar a instalação mecânica são necessárias as seguintes ferramentas:

- Furadeira com broca de 10 mm ou 12 mm.
- Fita métrica.
- Chave inglesa com soquetes métricos relevantes (7-17 mm).
- Extensões para chave inglesa.
- Furador de chapa metálica para conduítes ou buchas de cabo em unidades IP21/Nema 1 e IP54
- Barra de elevação para erguer a unidade (haste ou tubo de Ø 5 mm (1 pol) máx., capaz de erguer 400 kg (880 lbs) no mínimo.
- Guindaste ou outro dispositivo de elevação para colocar o conversor de frequência no lugar.
- É necessária uma ferramenta Torx T50 para instalar o E1 nos gabinetes metálicos tipos IP21 e IP54.

3.3.2 Considerações Gerais

Acesso ao fio

Certifique-se de que existe acesso adequado ao cabo, inclusive espaço necessário para dobramento. Como a parte inferior do gabinete metálico IP00 é aberta, fixe os cabos no painel traseiro do gabinete metálico em que o conversor de frequência está montado, utilizando braçadeiras de cabo.

⚠️ CUIDADO

Todos os calços/fixadores de cabo devem ser montados dentro da largura da barra condutora do terminal.

Espaço

Certifique-se de que há espaço adequado acima e abaixo do conversor de frequência para circulação de ar e acesso aos cabos. Além disso, deve-se considerar um espaço na frente da unidade para permitir abertura da porta do painel.

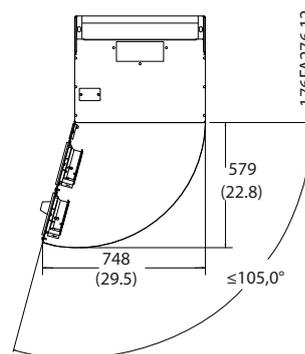


Ilustração 3.12 Espaço na frente do gabinete metálico IP21/ IP54 Tipo E1.

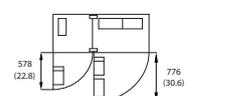


Ilustração 3.13 Espaço na frente de gabinete metálico IP21/ IP54 tipo F1

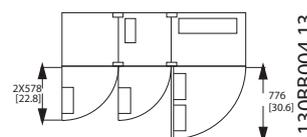


Ilustração 3.14 Espaço na frente de gabinete metálico IP21/ IP54 tipo F3

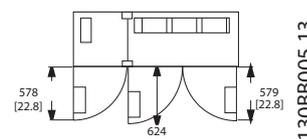


Ilustração 3.15 Espaço na frente de gabinete metálico IP21/ IP54 tipo F2

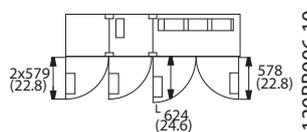
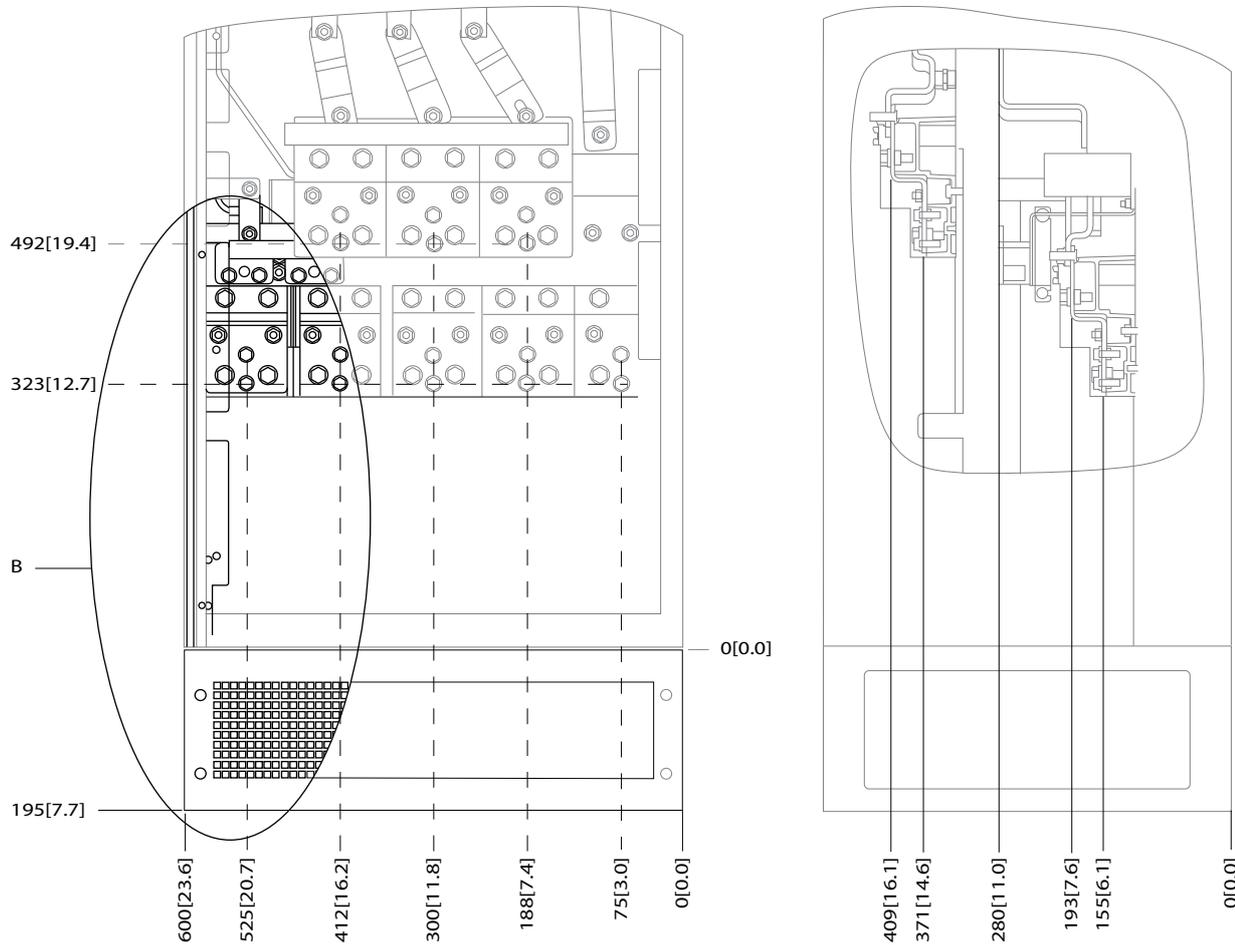


Ilustração 3.16 Espaço na frente de gabinete metálico IP21/ IP54 tipo F4

3.3.3 Posições do bloco de terminais - Gabinetes metálicos E

Posição dos blocos de terminais - E1

Considere as posições a seguir dos terminais ao projetar o acesso aos cabos.



176FA278.10

3

Ilustração 3.17 IP21 (NEMA Tipo 1) e IP54 (NEMA Tipo 12) Posições das Conexões de Energia do Gabinete Metálico

3

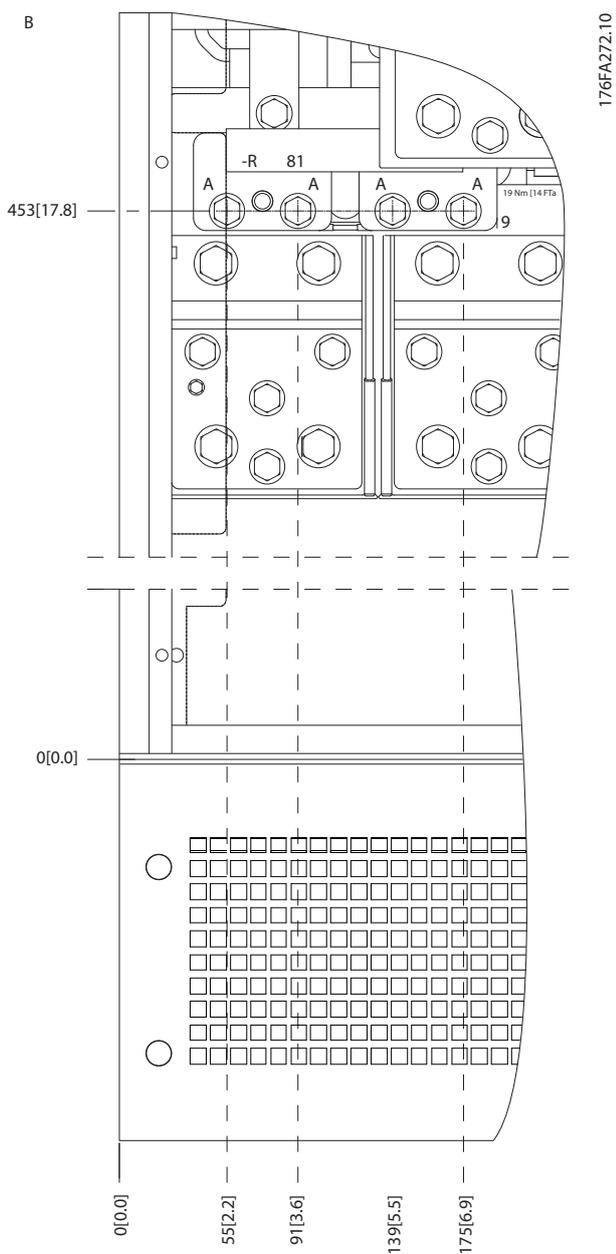
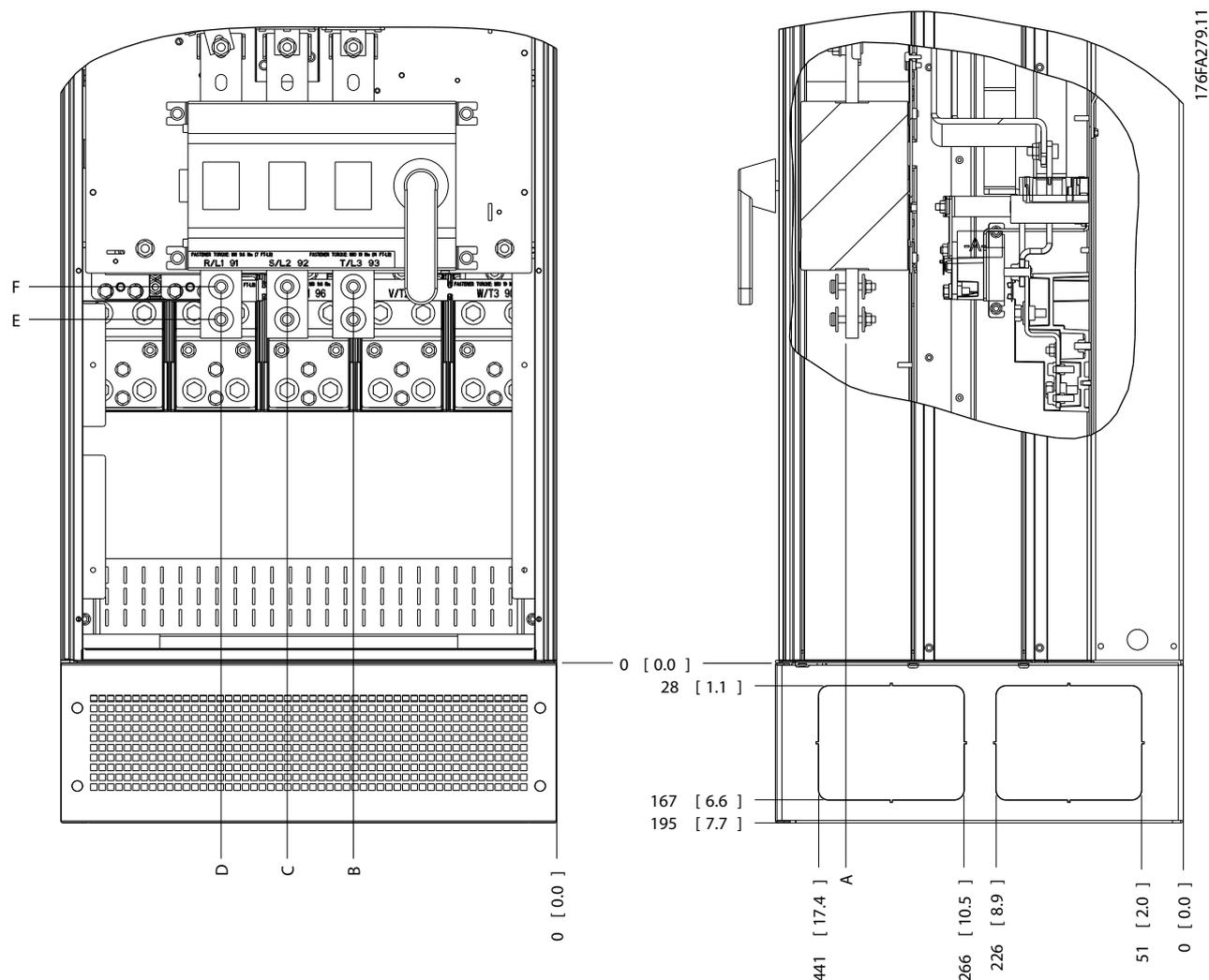


Ilustração 3.18 IP21 (NEMA Tipo 1) e IP54 (NEMA Tipo 12)
 Posições de conexão de energia do gabinete metálico (Detalhe B)



3

Ilustração 3.19 Posição de Conexão de Energia da Chave de Desconexão do Gabinete Metálico IP21 (NEMA tipo 1) e IP54 (NEMA tipo 12)

Tamanho do gabinete metálico	Tipo de unidade	Dimensões [mm]/(polegada)					
E1	IP54/IP21 UL e NEMA1/NEMA12						
	250/315 kW (400 V) e 355/450-500/630 kW (690 V)	396 (15,6)	267 (10,5)	332 (13,1)	397 (15,6)	528 (20,8)	N/A
	315/355-400/450 kW (400 V)	408 (16,1)	246 (9,7)	326 (12,8)	406 (16,0)	419 (16,5)	459 (18,1)

Tabela 3.5 Dimensões do Terminal de desconexão

Localizações dos terminais - gabinete metálico tipo E2

Leve em consideração as seguintes posições dos terminais, ao projetar o acesso aos cabos.

3

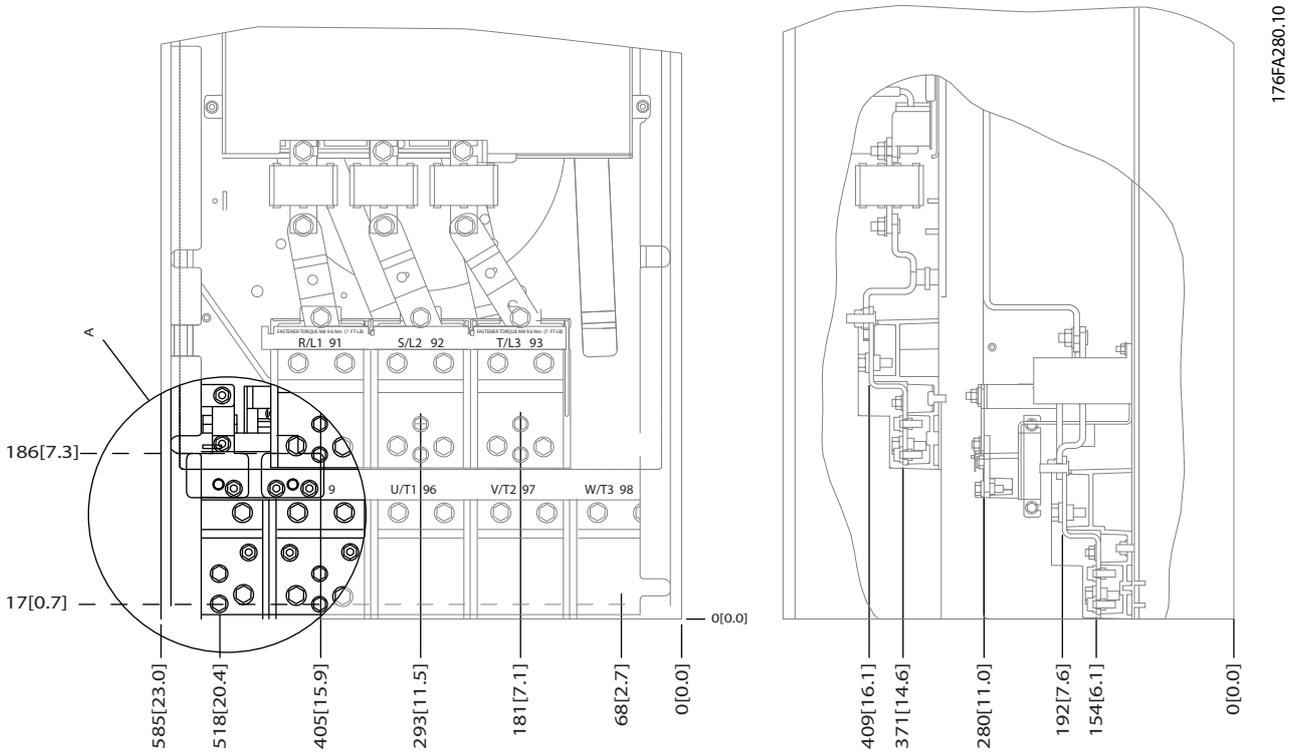


Ilustração 3.20 IP00 Posições das Conexões de Energia do Gabinete Metálico

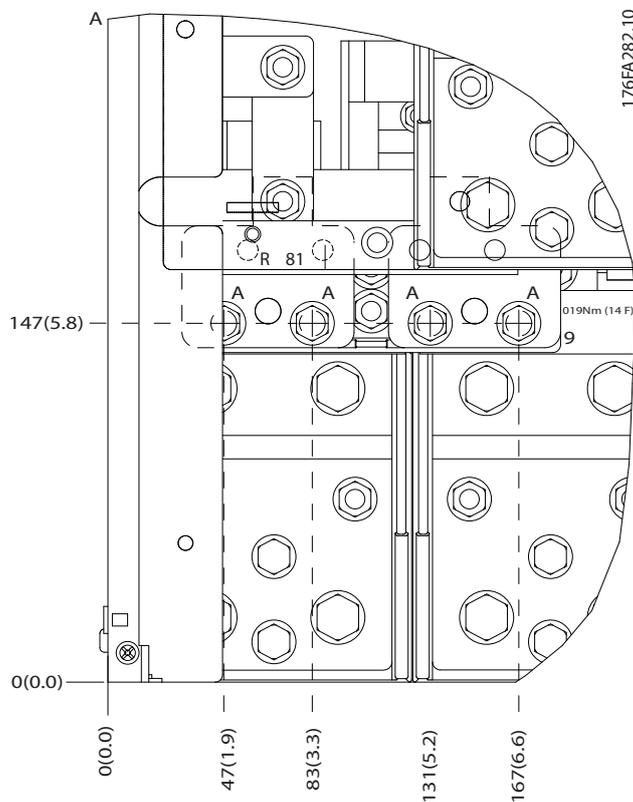


Ilustração 3.21 IP00 Posições das Conexões de Energia do Gabinete Metálico

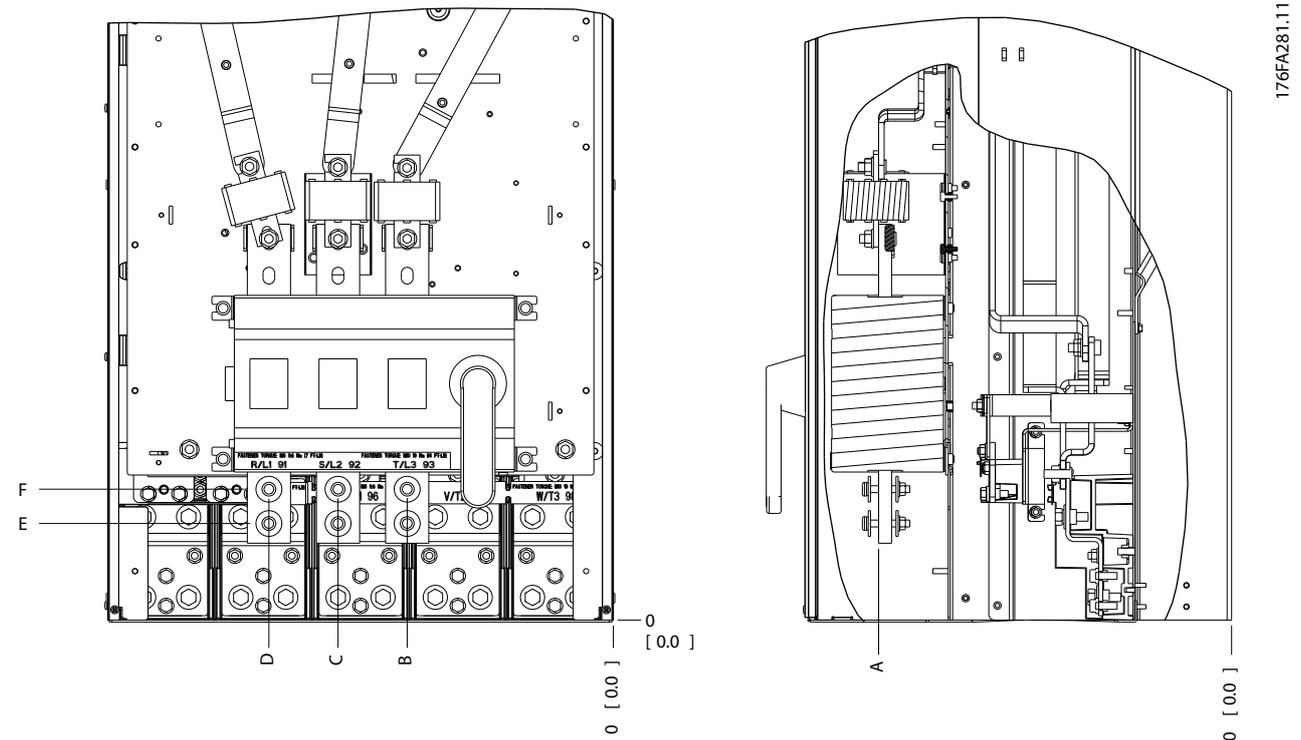


Ilustração 3.22 Posições das conexões de energia da chave de desconexão do gabinete metálico IP00

AVISO!

Os cabos de energia são pesados e difíceis de dobrar. Procure colocar o conversor de frequência na melhor posição, visando facilitar a instalação dos cabos.

Cada terminal comporta até 4 cabos com fixadores de cabo ou fixador de caixa padrão. O aterramento está conectado ao ponto de terminação relevante no conversor de frequência.

Se as alças forem mais largas que 39 mm, instale as barreiras fornecidas no lado da entrada da desconexão da rede elétrica.

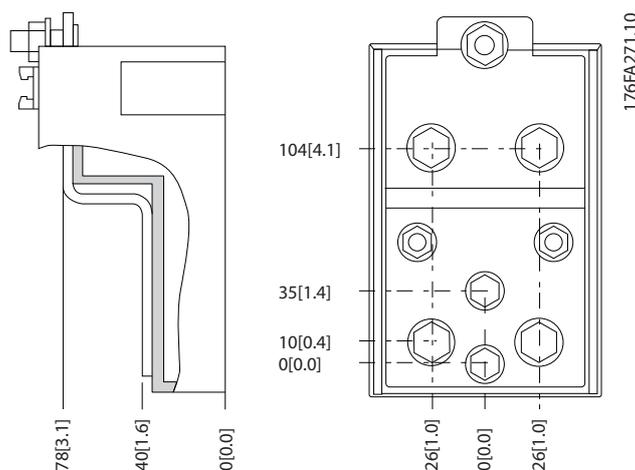


Ilustração 3.23 Terminal em Detalhes

AVISO!

As conexões de energia podem ser feitas nas posições A ou B.

3

Tamanho do gabinete metálico	Tipo de unidade	Dimensões [mm]/(polegada)					
		A	B	C	D	E	F
E2	IP00/CHASSIS						
	250/315 kW (400 V) e 355/450-500/630 kW (690 V)	396 (15,6)	268 (10,6)	333 (13,1)	398 (15,7)	221 (8,7)	N/A
	315/355-400/450 kW (400 V)	408 (16,1)	239 (9,4)	319 (12,5)	399 (15,7)	113 (4,4)	153 (6,0)

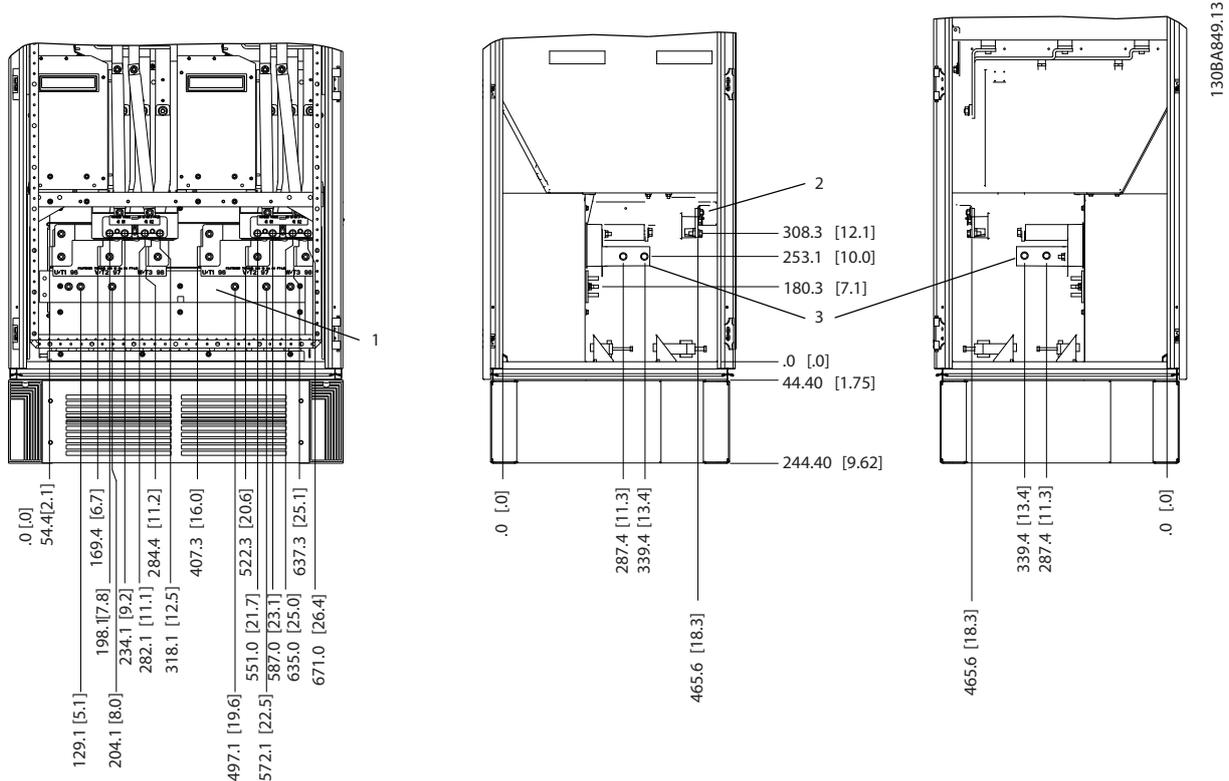
Tabela 3.6 Dimensões do Terminal de desconexão

3.3.4 Localizações dos terminais - Gabinete metálico tipo F

AVISO!

Os gabinetes metálicos F estão disponíveis em 4 tamanhos diferentes, F1, F2, F3 e F4. O F1 e F2 consistem de um gabinete para o inversor, à direita, e uma cabina para o retificador, à esquerda. O F3 e o F4 têm Gabinete para Opcionais adicional à esquerda do gabinete do retificador. O F3 é um F1 com um Gabinete para Opcionais adicional. O F4 é um F2 com um Gabinete para Opcionais adicional.

Localizações dos terminais - gabinetes metálicos tipos F1 e F3



1	Barra de aterramento
2	Terminais do motor
3	Terminais do freio

Ilustração 3.24 Localizações dos Terminais - Gabinete do Inversor - F1 e F3 (vista, frontal, esquerda e direita). A placa da bucha está 42 mm abaixo do nível 0,0.

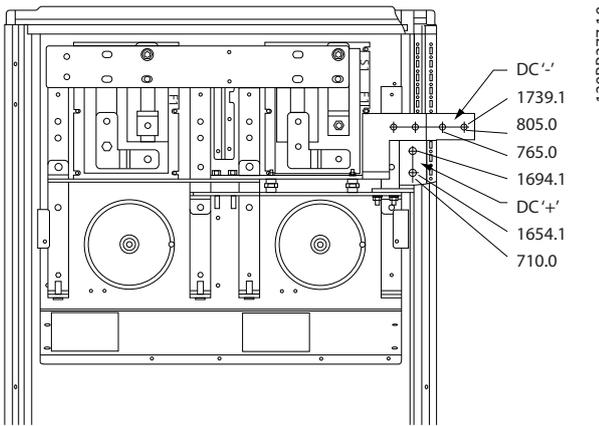
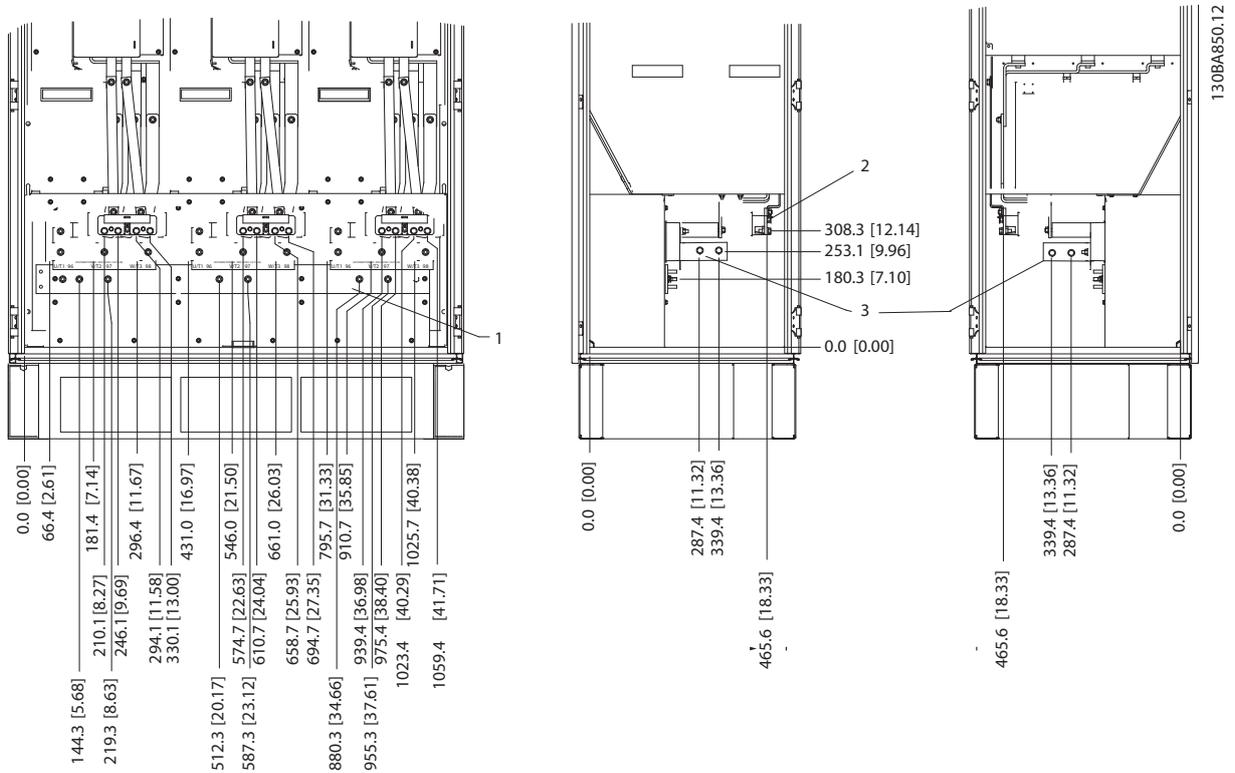


Ilustração 3.25 Local do Terminal - Terminais Regen - F1 e F3

Localizações dos terminais - gabinetes metálicos tipos F2 e F4



1	Barra de aterramento
---	----------------------

Ilustração 3.26 Localizações dos Terminais - Gabinete do Inversor - F2 e F4 (Vista frontal, esquerda e direita). A placa da bucha está 42 mm abaixo do nível 0,0.

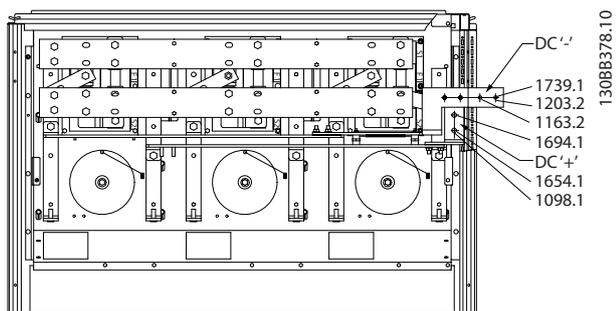
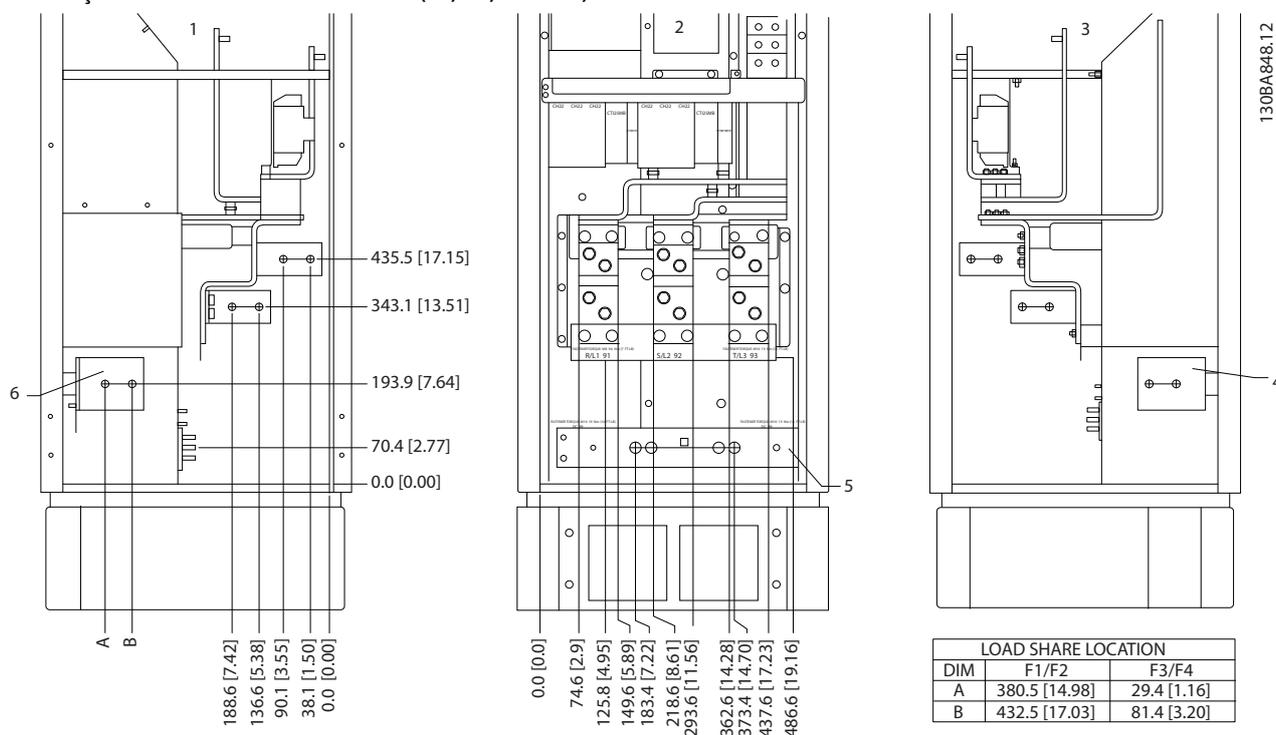


Ilustração 3.27 Localizações dos Terminais - Terminais Regen - F2 e F4

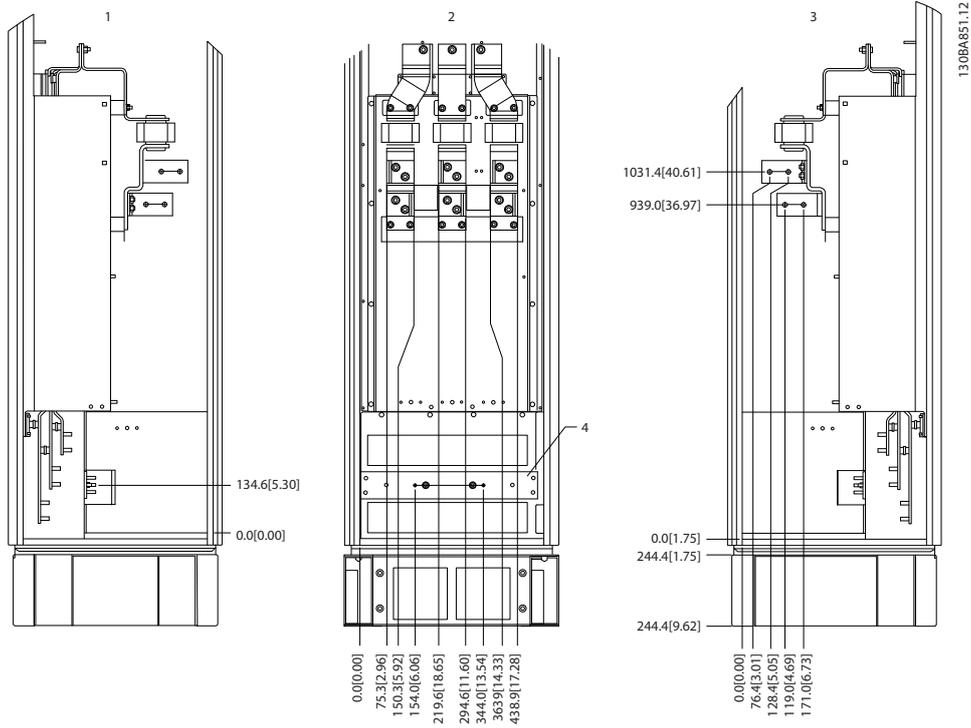
Localizações dos terminais - retificador (F1, F2, F3 e F4)



1	Terminal de divisão da carga (-)
2	Barra de aterramento
3	Terminal de divisão da carga (+)

Ilustração 3.28 Localização dos terminais - retificador (Visualização do lado esquerdo, frente e lado direito) A placa da bucha está 42 mm abaixo do nível 0,0.

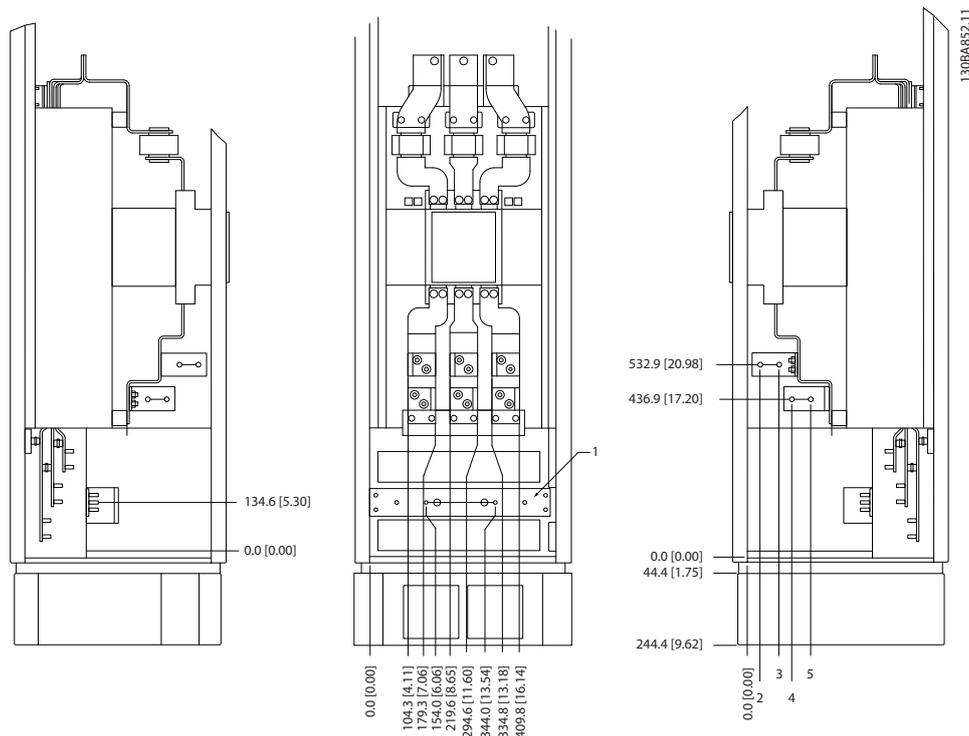
Localizações dos Terminais - gabinete para opcionais (F3 e F4)



1	Barra de aterramento
---	----------------------

Ilustração 3.29 Localizações dos terminais - Gabinete para Opcionais (Visualizações lateral, frontal e direita). A placa da bucha está 42 mm abaixo do nível 0,0.

Localizações dos terminais - Gabinete para Opcionais com disjuntor/interruptor de caixa moldada (F3 e F4)



1	Barra de aterramento
---	----------------------

Ilustração 3.30 Localizações dos Terminais - Gabinete para Opcionais com Disjuntor/Interruptor de Caixa Moldada (Visualização lateral esquerda, frontal e direita). A placa da bucha está 42 mm abaixo do nível 0,0.

Potência	2	3	4	5
500 kW (480 V), 710–800 kW (690 V)	34,9	86,9	122,2	174,2
560–1000 kW (480 V), 900–1400 kW (690 V)	46,3	98,3	119,0	171,0

Tabela 3.7 Dimensões do Terminal

3.3.5 Resfriando e Fluxo de Ar

Resfriamento

O resfriamento pode ser conseguido de diferentes maneiras:

- Usando os dutos de resfriamento na parte inferior e superior da unidade.
- Adicionando e removendo ar da parte de trás da unidade.
- Combinando as possibilidades de resfriamento.

Resfriamento do duto

Uma opção dedicada foi desenvolvida para otimizar a instalação dos conversores de frequência com IP00/Chassi em gabinetes metálicos Rittal TS8. O opcional utiliza o ventilador do conversor de frequência para resfriamento do canal traseiro com ar forçado. O ar que escapa do topo do gabinete metálico pode ser conduzido para fora da fábrica. As perdas de calor do canal traseiro não são

dissipadas na sala de controle, o que reduz a necessidade de ar condicionado da instalação.

Ver capítulo 3.4.1 *Instalação do Kit do Duto de Resfriamento em Gabinetes Metálicos da Rittal* para obter mais informações.

Resfriamento da parte traseira

O ar do canal traseiro pode também ser ventilado para dentro e para fora da traseira do gabinete metálico TS8 da Rittal. Esse resfriamento traseiro oferece uma solução em que o canal traseiro poderia aspirar ar de fora da instalação e devolver as perdas de calor para fora da instalação, diminuindo assim as necessidades de ar condicionado.

⚠️ CUIDADO

instale um ventilador na porta do gabinete metálico para remover as perdas de calor não contidas no canal traseiro do conversor de frequência e qualquer perda adicional gerada por outros componentes instalados no interior do gabinete metálico. Calcule o fluxo de ar total necessário para selecionar os ventiladores apropriados. Alguns fabricantes de gabinetes metálicos oferecem software para efetuar os cálculos (o software Rittal Therm). Se o conversor de frequência for o único componente que gera calor no gabinete metálico, o fluxo de ar mínimo necessário em uma temperatura ambiente de 45 °C para o conversor de frequência E2 é 782 m³/h (460 cfm).

Fluxo de ar

Forneça fluxo de ar suficiente sobre o dissipador de calor. A velocidade do fluxo é mostrada em *Tabela 3.8*.

Características nominais de proteção do gabinete metálico	Tamanho do gabinete metálico	Ventilador da porta/ fluxo de ar do ventilador superior	Ventilador do dissipador de calor
IP21/NEMA 1 IP54/NEMA 12	E1 P315T4, P450T7, P500T7	340 m³/h (200 cfm)	1105 m³/h (650 cfm)
	E1 P355-P450T4, P560-P630T7	340 m³/h (200 cfm)	1445 m³/h (850 cfm)
IP21/NEMA 1	F1, F2, F3 e F4	700 m³/h (412 cfm)*	985 m³/h (580 cfm)*
IP54/NEMA 12	F1, F2, F3 e F4	525 m³/h (309 cfm)*	985 m³/h (580 cfm)*
IP00/Chassis	E2 P315T4, P450T7, P500T7	255 m³/h (150 cfm)	1105 m³/h (650 cfm)
	E2 P355-P450T4, P560-P630T7	255 m³/h (150 cfm)	1445 m³/h (850 cfm)

* Fluxo de ar por ventilador. O gabinete metálico tipo F contém diversos ventiladores.

Tabela 3.8 Fluxo de Ar no Dissipador de Calor

AVISO!

O ventilador funciona pelos seguintes motivos:

- AMA.
- Retenção CC.
- Pré-magnético.
- Freio CC.
- A corrente nominal foi excedida em 60%.
- A temperatura específica do dissipador de calor excedida (dependente da potência).
- A temperatura ambiente específica do cartão de potência excedida (dependente da potência)
- A temperatura ambiente específica do cartão de controle foi excedida.

Uma vez que o ventilador começou a girar ele funcionará no mínimo durante 10 minutos.

Dutos externos

Se for realizado trabalho de duto adicional externamente ao gabinete Rittal, calcule a queda de pressão na tubulação. Utilize os gráficos a seguir para efetuar derate do conversor de frequência de acordo com a queda de pressão.

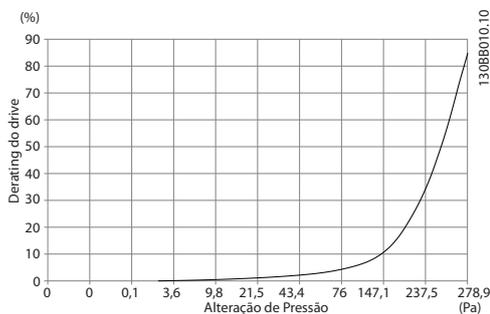


Ilustração 3.31 Derating do Gabinete Metálico E vs. Alteração de Pressão (Ventilador Pequeno), P315T4 e P450T7-P500T7 Fluxo de ar do conversor de frequência: 650 cfm (1105 m³/h)

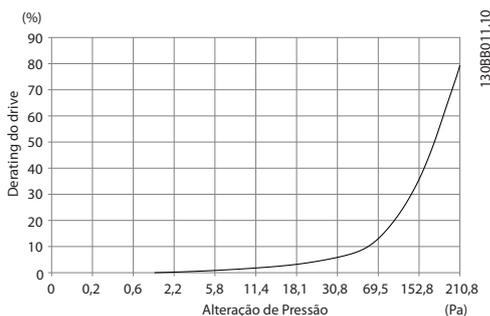


Ilustração 3.32 Derating do Gabinete Metálico E vs. Alteração de Pressão (Ventilador Grande), P355T4-P450T4 e P560T7-P630T7.

Fluxo de ar do conversor de frequência: 850 cfm (1445 m³/h)

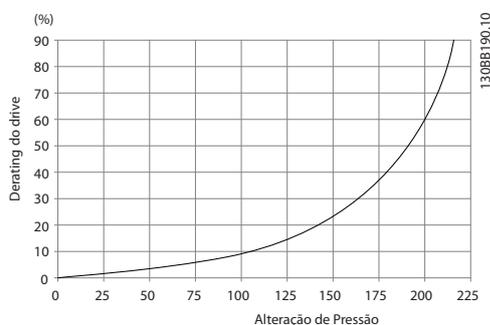


Ilustração 3.33 Derating dos Gabinetes Metálicos F1, F2, F3, F4 vs. Alteração de Pressão

Fluxo de ar do conversor de frequência: 580 cfm (985 m³/h)

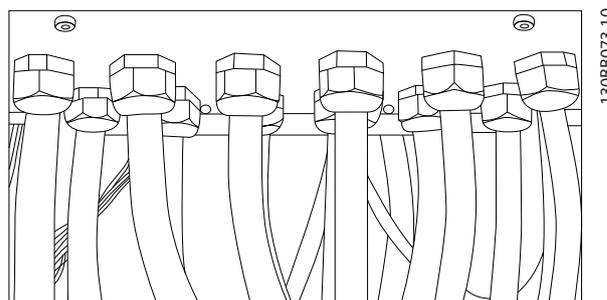


Ilustração 3.34 Example of Proper Installation of Gland Plate

Cable entries viewed from the bottom of the frequency converter - 1) Mains side 2) Motor side

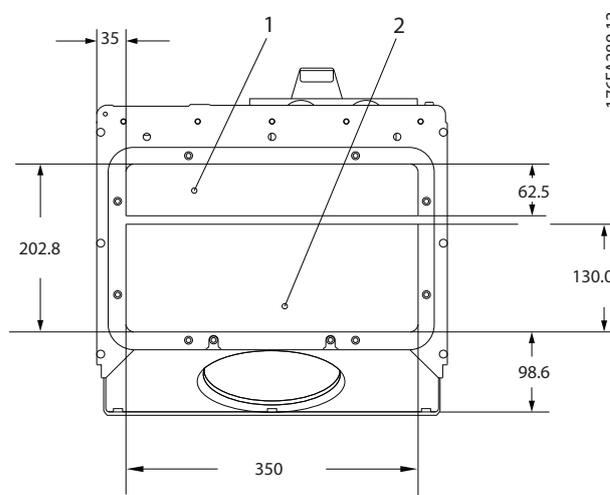


Ilustração 3.35 Enclosure Size E1

3.3.6 Gland/Conduit Entry - IP21 (NEMA 1) and IP54 (NEMA12)

Cables are connected through the gland plate from the bottom. Remove the plate and plan where to place the entry for the glands or conduits. Prepare holes in the marked area in *Ilustração 3.35* to *Ilustração 3.39*.

AVISO!

The gland plate must be fitted to the frequency converter to ensure the specified protection degree, as well as ensuring proper cooling of the unit. If the gland plate is not mounted, the frequency converter may trip on Alarm 69, Pwr. Card Temp

Enclosure sizes F1-F4: Cable entries viewed from the bottom of the frequency converter - 1) Place conduits in marked areas

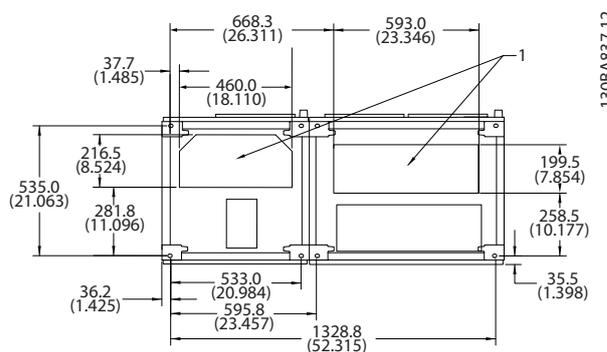


Ilustração 3.36 Enclosure Size F1

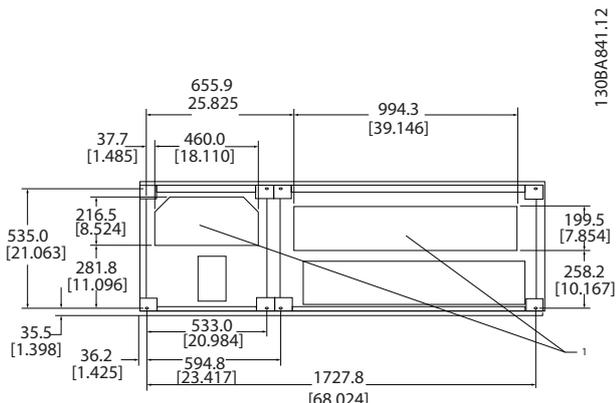


Ilustração 3.37 Enclosure Size F2

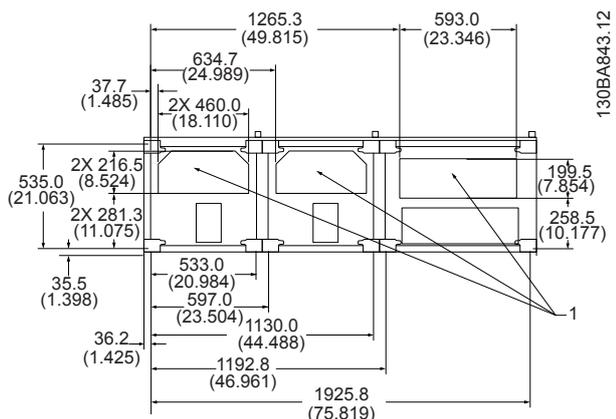


Ilustração 3.38 Enclosure Size F3

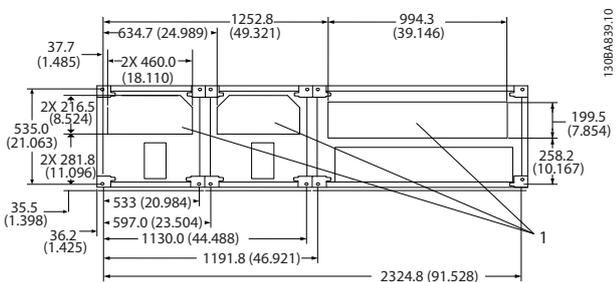
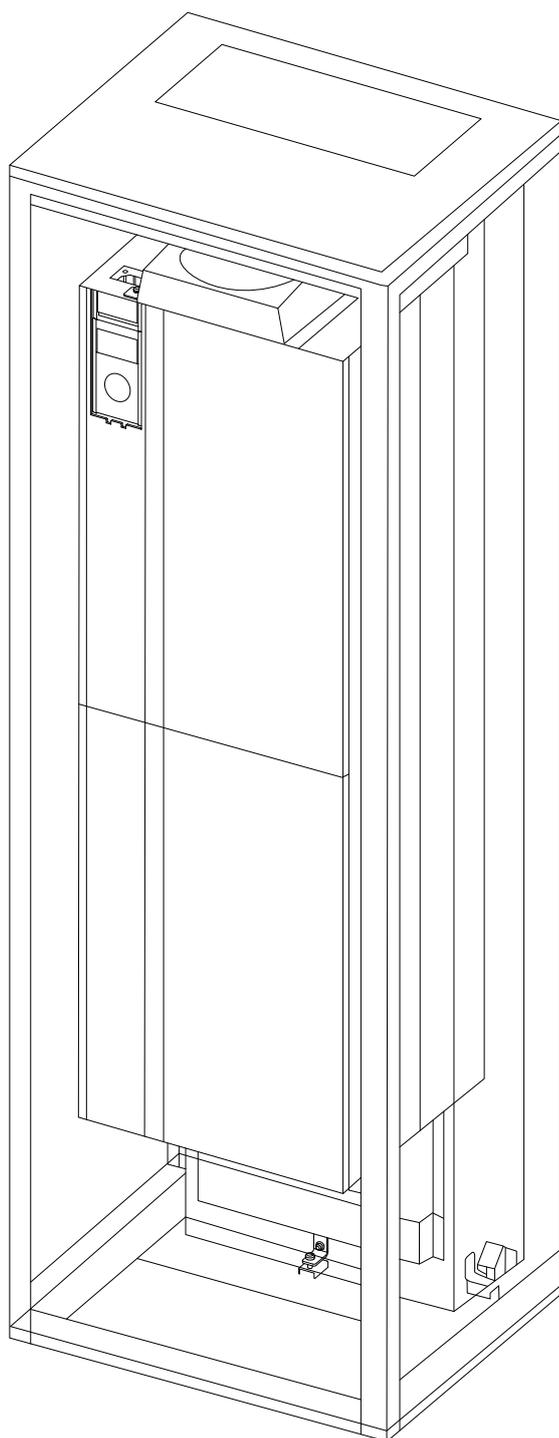


Ilustração 3.39 Enclosure Size F4

3.4 Instalação de Opcionais no Campo

3.4.1 Instalação do Kit do Duto de Resfriamento em Gabinetes Metálicos da Rittal

Esta seção trata da instalação de conversores de frequência embutidos com IP00/Chassi com kits de resfriamento de trabalho do duto em gabinetes metálicos da Rittal. Além do gabinete metálico, é necessária uma base/pedestal de 200 mm.



176FA252.10

apoiado ao longo da seção central do painel. Esses kits de tubulação não suportam a montagem do painel "em chassi" (consulte o catálogo TS8 da Rittal, para maiores detalhes). Os kits de resfriamento de trabalho do duto listados em *Tabela 3.9* são apropriados para uso somente com conversores de frequência com IP00/Chassi em gabinetes metálicos Rittal TS8 IP20 e UL e NEMA 1 e IP54 e UL e NEMA 12.

⚠ CUIDADO

Para o gabinete metálico E2 Tamanho de Unidade 52 é importante montar a chapa na traseira absoluta do gabinete metálico Rittal devido ao peso do conversor de frequência.

⚠ CUIDADO

instale um ventilador na porta do gabinete metálico para remover as perdas de calor não contidas no canal traseiro do conversor de frequência e qualquer perda adicional gerada por outros componentes instalados no interior do gabinete metálico. Calcule o fluxo de ar total necessário para selecionar os ventiladores apropriados. Alguns fabricantes de gabinetes metálicos oferecem software para efetuar os cálculos (o software Rittal Therm). Se o conversor de frequência for o único componente que gera calor no gabinete metálico, o fluxo de ar mínimo necessário em uma temperatura ambiente de 45 °C para o conversor de frequência E2 é 782 m³/h (460 cfm).

Gabinete Metálico TS-8 Rittal	Gabinete metálico tamanho E2 peça nº
1800 mm	Não é possível
2000 mm	176F1850
2200 mm	176F0299

Tabela 3.9 Informação sobre o Pedido de Compra

Dutos externos

Se for realizado trabalho de duto adicional externamente ao gabinete Rittal, calcule a queda de pressão na tubulação. Ver *capítulo 3.3.5 Resfriando e Fluxo de Ar* para saber mais informações.

3.4.2 Instalação do Kit de Resfriamento somente da Parte superior do Duto

Esta descrição aplica-se somente para a instalação da seção superior dos kits de resfriamento do canal traseiro, disponíveis para gabinete metálico tamanhos E2. Além do gabinete metálico, é necessário um pedestal ventilado de 200 mm.

A profundidade mínima do gabinete metálico é 500 mm (600 mm para o gabinete metálico tamanho E2) e a largura mínima do gabinete metálico é 600 mm (800 mm para o

Ilustração 3.40 Instalação do IP00 no gabinete metálico Rittal TS8

A dimensão mínima do gabinete metálico é:

- Gabinete metálico E2 Tamanho de unidade 52:
Profundidade de 600 mm e largura de 800 mm.

A profundidade e largura máximas dependem da necessidade da instalação. Ao utilizar vários conversores de frequência em um gabinete metálico, monte cada conversor de frequência em seu próprio painel traseiro e

gabinete metálico tamanho E2). A profundidade e largura máximas dependem da necessidade da instalação. Ao utilizar vários conversores de frequência em um gabinete metálico, monte cada conversor de frequência em seu próprio painel traseiro e apoiado ao longo da seção central do painel. Os kits para resfriamento do canal traseiro são semelhantes em construção para todos os gabinetes metálicos. O kit do E2 é montado "no chassi" para suporte adicional do conversor de frequência.

Ao usar esses kits como descrito, são removidas 85% das perdas via canal traseiro usando o ventilador do dissipador de calor principal do conversor de frequência. Remova os 15% restantes através da porta do gabinete metálico.

AVISO!

Ver a Instrução do Kit de Resfriamento do Canal Traseiro Somente da Parte Superior, 175R1107 para obter mais informações.

Informação sobre o Pedido de Compra

- Gabinete metálico tipo E2: 176F1776

3.4.3 Instalação das Tampas Superior e Inferior dos Gabinetes Metálicos da Rittal

As tampas superior e inferior, instaladas nos conversores de frequência IP00, direcionam o ar para resfriamento do dissipador de calor para dentro e para fora do conversor de frequência. Os kits são aplicáveis ao gabinete metálico tipo E2, IP00. Esses kits são projetados e testados para serem usados com conversores de frequência com Chassi/IP00 em gabinetes metálicos Rittal TS8.

Notas:

1. Se um trabalho de duto externo for adicionado ao caminho de exaustão do conversor de frequência, a contrapressão adicional reduz o resfriamento do conversor de frequência. Faça derate o conversor de frequência para acomodar o resfriamento reduzido. Primeiro, calcule a queda de pressão e, em seguida, consulte *Ilustração 3.31 a Ilustração 3.33*.
2. Um ventilador de porta é necessário no gabinete metálico para remover as perdas de calor não contidas no canal traseiro do conversor de frequência e qualquer perda adicional gerada por outros componentes instalados no interior do gabinete metálico. Calcule o fluxo de ar total necessário para selecionar os ventiladores apropriados. Alguns fabricantes de gabinetes metálicos oferecem software para efetuar os cálculos (o software Rittal Therm).

Se o conversor de frequência for o único componente que gera calor no gabinete metálico, o fluxo de ar mínimo necessário em uma temperatura ambiente de 45 °C para o conversor de frequência com tamanho de unidade E2 é 782 m³/h (460 cfm).

AVISO!

Consulte a instrução para Tampas Superior e Inferior - Gabinete Metálico Rittal, 177R0076, para obter informações adicionais.

Informação sobre o Pedido de Compra

- Gabinete metálico tamanho E2: 176F1783

3.4.4 Instalação das Tampas Superior e Inferior

As tampas superior e inferior podem ser instaladas no gabinete metálico tamanho E2. Esses kits direcionam o fluxo de ar do canal traseiro para dentro e para fora da traseira do conversor de frequência, em vez de direcionar o fluxo de ar para dentro na parte inferior e para fora na parte superior do conversor de frequência (quando os conversores de frequência forem montados diretamente na parede ou no interior de um gabinete metálico soldado).

Notas:

1. Se um trabalho de duto externo for adicionado ao caminho de exaustão do conversor de frequência, a contrapressão adicional reduz o resfriamento do conversor de frequência. Faça derate o conversor de frequência para acomodar o resfriamento reduzido. Calcule a queda de pressão e, em seguida, consulte *Ilustração 3.31 a Ilustração 3.33*.
2. Um ventilador de porta é necessário no gabinete metálico para remover as perdas de calor não contidas no canal traseiro do conversor de frequência e qualquer perda adicional gerada por outros componentes instalados no interior do gabinete metálico. Calcule o fluxo de ar total necessário para selecionar os ventiladores apropriados. Alguns fabricantes de gabinetes metálicos oferecem software para efetuar os cálculos (o software Rittal Therm). Se o conversor de frequência for o único componente que gera calor no gabinete metálico, o fluxo de ar mínimo necessário em uma temperatura ambiente de 45 °C para o conversor de frequência com tamanho de unidade E2 é 782 m³/h (460 cfm).

AVISO!

Ver a *Instrução Somente para Tampas Superior e Inferior, 175R1106* para obter mais informações.

Informação sobre o Pedido de Compra

- Gabinete metálico tamanho E2: 176F1861

3.4.5 Instalação Externa/Kit NEMA 3R para Gabinete Metálicos Rittal

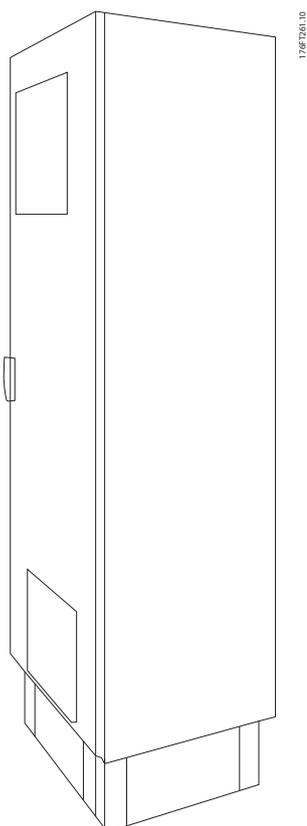


Ilustração 3.41 Gabinete Metálico Rittal Tamanho E2

Esta seção é para a instalação de kits NEMA 3R disponíveis para o gabinete metálico do conversor de frequência tamanho E2. Esses kits são projetados e testados para serem usados com as versões com IP00/Chassi desses tamanhos de gabinetes metálicos em gabinetes metálicos Rittal TS8 NEMA 3R ou NEMA 4. O gabinete metálico NEMA-3R é um gabinete metálico para ambiente externo que oferece um grau de proteção contra chuva e gelo. O gabinete metálico NEMA 4 é um gabinete metálico para ambiente externo que propicia um grau maior de proteção contra intempéries e água espirrada.

A profundidade mínima do gabinete metálico é 500 mm (600 mm para o gabinete metálico tamanho E2) e o kit é projetado para um gabinete metálico com 600 mm (800 mm para gabinete metálico tamanho E2) de largura. Outras larguras de gabinete metálico são possíveis, mas é

necessário hardware Rittal adicional. A profundidade e largura máximas dependem da necessidade da instalação.

AVISO!

Os conversores de frequência em gabinete metálico tipo E2 não precisam de derating.

AVISO!

instale um ventilador na porta do gabinete metálico para remover as perdas de calor não contidas no canal traseiro do conversor de frequência e qualquer perda adicional gerada por outros componentes instalados no interior do gabinete metálico. Calcule o fluxo de ar total necessário para selecionar os ventiladores apropriados. Alguns fabricantes de gabinetes metálicos oferecem software para efetuar os cálculos (o software Rittal Therm). Se o conversor de frequência for o único componente que gera calor no gabinete metálico, o fluxo de ar mínimo necessário em uma temperatura ambiente de 45 °C para o conversor de frequência E2 é 782 m³/h (460 cfm).

Informação sobre o Pedido de Compra

- Gabinete metálico tamanho E2: 176F1884

3.4.6 Instalação Externa/Kit NEMA 3R para Gabinetes Metálicos Industriais

Os kits estão disponíveis para o gabinete metálico tamanho E2. Estes kits são projetados e testados para serem usados com conversores de frequência com IP00/Chassi em gabinetes metálicos construídos em caixa soldada, com características nominais ambientais do NEMA 3R ou NEMA 4. O gabinete metálico NEMA 3R é um gabinete metálico para ambiente externo, impermeável a chuva e poeira e resistente ao gelo. O gabinete metálico NEMA 4 é um gabinete metálico impermeável a poeira e a água.

Este kit foi testado e atende as características nominais ambientais Tipo 3R do UL.

AVISO!

Os conversores de frequência com gabinete metálico tamanho E2 não necessitam de derating quando instalados em gabinete metálico NEMA 3R.

AVISO!

Ver a instrução para Instalação Externa/Kit NEMA 3R para Gabinetes Metálicos Industriais, 175R1068 para obter mais informações.

Informação sobre o Pedido de Compra

- Gabinete metálico tamanho E2: 176F0298

3.4.7 Instalação de Kits IP00 a IP20

Os kits podem ser instalados em conversores de frequência com gabinete metálico tamanho E2 (IP00).

⚠️ CUIDADO

Consulte a instrução para Instalação de kits IP20, 175R1108 para obter mais informações.

Informação sobre o Pedido de Compra

- Gabinete metálico tamanho E2: 176F1884

3.4.8 Instalação do Suporte da Braçadeira de Cabo IP00 E2

Os suportes da braçadeira de cabo de motor podem ser instalados em gabinetes metálicos tipos E2 (IP00).

AVISO!

Consulte a instrução para *Kit do Suporte da Braçadeira de Cabo*, 175R1109 para obter mais informações.

Informação sobre o Pedido de Compra

- Gabinete metálico tamanho E2: 176F1745

3.4.9 Instalação da Proteção de Rede Elétrica para Conversores de Frequência

Esta seção descreve a instalação de uma proteção de rede elétrica para a série de conversores de frequência com gabinete metálico tamanho E1. Não é possível instalar nas versões com IP00/Chassi, pois estes já têm uma tampa metálica incluída como padrão. Esses protetores atendem aos requisitos da VBG-4.

Informação sobre Pedido de Compra:

- Gabinete metálico tamanho E1: 176F1851

3.4.10 Kit de Extensão USB do Gabinete Metálico Tamanho F

Um cabo de extensão USB pode ser instalado na porta dos conversores de frequência com chassi F.

Informação sobre Pedido de Compra:

- 176F1784

AVISO!

Para obter mais informações, ver a Folha de Instrução, 177R0091.

3.4.11 Instalação dos Opcionais de Placa de Entrada

Esta seção descreve a instalação no campo de kits de opcionais de entrada para conversores de frequência em todos os gabinetes metálicos E.

Não tente remover os filtros de RFI das placas de entrada. Podem ocorrer danos aos filtros de RFI se eles forem removidos da placa de entrada.

AVISO!

Há dois tipos diferentes de filtro de RFI disponíveis, dependendo da combinação da placa de entrada e dos filtros de RFI permutáveis. Os kits instaláveis no campo, em determinados casos, são os mesmos para todas as tensões.

	380–480 V 380–500 V	Fusíveis	Fusíveis de desconexão	RFI	Fusíveis de RFI	Fusíveis de desconexão de RFI
E1	FC 102/FC 202: 315 kW FC 302: 250 kW	176F0253	176F0255	176F0257	176F0258	176F0260
	FC 102/FC 202: 355–450 kW FC 302: 315–400 kW	176F0254	176F0256	176F0257	176F0259	176F0262

Tabela 3.10 Fusíveis, Gabinete Metálico Tamanho E1 380-500 V

	525–690 V	Fusíveis	Fusíveis de desconexão	RFI	Fusíveis de RFI	Fusíveis de desconexão de RFI
E1	FC 102/FC 202: 450–500 kW FC 302: 355–400 kW	176F0253	176F0255	NA	NA	NA
	FC 102/FC 202: 560–630 kW FC 302: 500–560 kW	176F0254	176F0258	NA	NA	NA

Tabela 3.11 Fusíveis, Gabinete Metálico Tamanho E1 525-690 V

AVISO!

Para obter mais informações, consulte a instrução *Instalação de Kits Instaláveis no Campo para VLT Drives*.

3.4.12 Instalação do Opcional de Divisão da Carga E

O opcional de divisão da carga pode ser instalado no gabinete metálico tamanho E2.

Informação sobre o Pedido de Compra

- Gabinete metálico tipo E1/E2: 176F1843

3.5 Opcionais de Painel do Gabinete Metálico Tipo F

3.5.1 Opcionais do Gabinete Metálico Tipo F

Aquecedores de espaço e termostato

Montado no interior do gabinete de conversores de frequência com gabinete metálico tamanho F, os aquecedores de espaço controlados por meio de termostato automático ajudam a controlar a umidade dentro do gabinete metálico. Este controle prolonga a vida útil dos componentes do conversor de frequência em ambientes úmidos. As configurações padrão do termostato ligam os aquecedores a 10 °C (50 °F) e os desligam a 15,6 °C (60 °F).

Lâmpada do gabinete com saída de energia

Uma lâmpada montada no interior do gabinete dos conversores de frequência com gabinete metálico tamanho F aumenta a visibilidade durante a assistência técnica e manutenção. A lâmpada do compartimento inclui uma tomada de energia, que energiza temporariamente

ferramentas ou outros dispositivos, disponível em duas tensões:

- 230 V, 50 Hz, 2,5 A, CE/ENEC
- 120 V, 60 Hz, 5 A, UL/cUL

Setup da derivação do transformador

Se a luz e a tomada do gabinete e/ou os aquecedores de espaço e o termostato estiverem instalados, o transformador T1 requer que suas derivações sejam ajustadas para a tensão de entrada apropriada. Um conversor de frequência de 380-480/500 V é programado inicialmente para a derivação de 525 V e um conversor de frequência de 525-690 V é programado para a derivação de 690 V. Esta configuração assegura que nenhuma sobretensão do equipamento secundário ocorre se a derivação não for alterada antes de a energia ser aplicada. Consulte *Tabela 3.12* para programar a derivação apropriada no terminal T1 no gabinete para retificador. Para saber a localização no conversor de frequência, consulte *Ilustração 4.1*.

Faixa da tensão de entrada [V]	Derivação a selecionar
380–440	400 V
441–490	460 V
491–550	525 V
551–625	575 V
626–660	660 V
661–690	690 V

Tabela 3.12 Configuração da Derivação do Transformador

Terminais NAMUR

NAMUR é uma associação internacional de usuários da tecnologia da automação em indústrias de processo, principalmente indústrias química e farmacêutica na Alemanha. Selecionar esta opção fornece terminais organizados e rotulados com as especificações da norma NAMUR para o terminal de entrada e o terminal de saída do conversor de frequência. Isso requer o Cartão do Termistor do PTC MCB 112 do VLT PTC e o Cartão de Relé Estendido MCB 113 do VLT.

RCD (dispositivo de corrente residual)

Para monitorar as correntes de falha de aterramento e os sistemas aterrados de alta resistência (sistemas TN e TT na terminologia IEC), use o método de compensação de núcleo. Há uma pré-advertência (50% do setpoint do alarme principal) e um setpoint de alarme principal. Associado a cada setpoint há um relé de alarme SPDT para uso externo. Requer um transformador de corrente "tipo janela" externo (fornecido e instalado pelo cliente).

- Integrado no circuito de parada segura do conversor de frequência.
- O dispositivo IEC 60755 Tipo B monitora correntes de falha de aterramento CA, CC com pulsos e CC pura.
- Indicador gráfico de barra de LED do nível de corrente de falha de aterramento de 10-100% do setpoint.
- Falha de memória
- [TEST/RESET].

IRM (monitor de resistência de isolamento)

O IRM monitora a resistência de isolamento em sistemas sem aterramento (sistemas IT na terminologia IEC) entre os condutores de fase do sistema e o terra. Há uma pré-advertência ôhmica e um setpoint de alarme principal do nível de isolamento. Associado a cada setpoint há um relé de alarme SPDT para uso externo.

AVISO!

Somente um monitor de resistência de isolamento pode ser conectado a cada sistema (IT) sem aterramento.

- Integrado no circuito de parada segura do conversor de frequência.
- Display LCD do valor ôhmico da resistência de isolamento.
- Falha de memória
- [INFO], [TEST] e [RESET].

Parada de Emergência IEC com Relé de Segurança da Pilz

A parada de emergência IEC com relé de segurança Pilz inclui um botão de parada de emergência redundante de 4 fios montado na frente do gabinete metálico e um relé Pilz que o monitora em conjunto com o circuito de parada segura do conversor de frequência e o contator de rede elétrica localizado no Gabinete para Opcionais.

STO + Relé Pilz

STO + relé Pilz fornecem uma solução para a opção "Parada de Emergência" sem o contator em conversores de frequência com conversor de frequência F.

Starters de motor manuais

Starters de motor manuais fornecem energia trifásica para os ventiladores elétricos frequentemente exigidos para motores maiores. A energia para os starters é fornecida pelo lado da carga de qualquer contator, disjuntor ou chave de desconexão. A energia passa por um fusível antes de cada partida do motor e está desligada quando a energia de entrada para o conversor de frequência estiver desligada. São permitidos até dois starters (um se for encomendado um circuito protegido por fusível de 30 A). Os starters do motor estão integrados no circuito de parada segura do conversor de frequência.

Os recursos da unidade incluem:

- Interruptor de operação (liga/desliga).
- Proteção de sobrecarga e curto-circuito com função de teste.
- Função reset manual.

Terminais de potência protegidos por fusível de 30 A

- Energia trifásica correspondente à tensão de rede de entrada para energizar equipamento auxiliar do cliente
- Não disponível se forem selecionados dois starters de motor manuais.
- Os terminais estão desligados quando a energia de entrada para o conversor de frequência estiver desligada.
- A energia para os terminais protegidos por fusível é fornecida pelo lado da carga de qualquer contator, disjuntor ou chave de desconexão fornecido.

Fonte de Alimentação de 24 V CC

- 5 A, 120 W, 24 V CC.
- Protegido contra sobrecorrente de saída, sobrecarga, curtos-circuitos e superaquecimento.
- Para energizar dispositivos acessórios fornecidos pelo cliente como sensores, E/S de PLC, contadores, sondas de temperatura, luzes indicadoras e/ou outros hardware eletrônicos.
- Os diagnósticos incluem um contato CC-ok seco, um LED verde para CC-ok e um LED vermelho para sobrecarga.

Monitoramento da temperatura externa

Monitoramento da temperatura externa, projetado para monitorar temperaturas de componentes de sistema externos como enrolamentos e/ou rolamentos de motor. Inclui cinco módulos de entrada universal. Os módulos estão integrados no circuito de parada segura do conversor de frequência e podem ser monitorados por

meio de uma rede de fieldbus (requer a aquisição de um acoplador de módulo/barramento separado).

Entradas universais (5)

Tipos de sinal:

- Entradas RTD (inclusive PT100), 3 ou 4 fios.
- Termopar.
- Corrente analógica ou tensão analógica.

Recursos extra:

- Uma saída universal, configurável para tensão analógica ou corrente analógica.
- 2 relés de saída (N.O.).
- Display LC de duas linhas e diagnósticos de LED.
- Detecção de fio de sensor interrompido, curto-circuito e polaridade incorreta.
- Software de setup de interface.

4 Instalação Elétrica

4.1 Instalação Elétrica

4.1.1 Conexões de Potência

4

Cabeamento e fusíveis

AVISO!

Cabos em Geral

Todo o cabeamento deve estar em conformidade com as normas nacionais e locais sobre seções transversais de cabo e temperatura ambiente. As aplicações UL exigem condutores de cobre de 75 °C. Condutores de cobre de 75 ° e 90 °C são aceitáveis termicamente para utilizar o conversor de frequência em aplicações não UL.

As conexões do cabo de energia estão localizadas como mostrado em *Ilustração 4.1*. O dimensionamento da seção transversal do cabo deve ser feita de acordo com as características nominais de corrente e a legislação local. Ver a *capítulo 7 Especificações Gerais*, para obter mais detalhes.

Se o conversor de frequência não tiver fusíveis integrados, use os fusíveis recomendados para protegê-lo. Ver *capítulo 4.1.15 Especificações do Fusível* para saber os fusíveis recomendados. Garanta sempre que o item sobre fusíveis seja efetuado de acordo com a legislação local.

A conexão de rede é encaixada no interruptor de rede elétrica, se o interruptor estiver incluído.

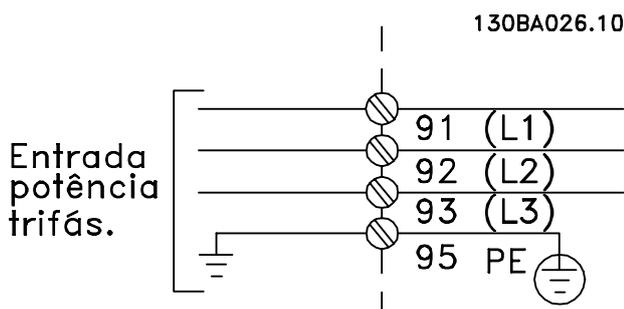


Ilustração 4.1 Conexões do Cabo de Energia

AVISO!

O cabo de motor deve ser blindado/encapado metalicamente. Se um cabo não blindado/não encapado metalicamente for usado, alguns dos requisitos de EMC não serão atendidos. Use um cabo de motor blindado/encapado metalicamente para atender as especificações de emissão EMC. Para obter mais informações, ver Especificações EMC no guia de design relacionado ao produto.

Ver *capítulo 7 Especificações Gerais* para saber o dimensionamento correto do comprimento e da seção transversal do cabo de motor.

Blindagem de cabos

Evite instalação com extremidades da malha metálica torcidas (rabichos). Elas diminuem o efeito da blindagem nas frequências altas. Se for necessário romper a blindagem para instalar um isolador do motor ou contator do motor, continue a blindagem com a impedância de HF mais baixa possível.

Conecte a malha da blindagem do cabo de motor à placa de desacoplamento do conversor de frequência e ao compartimento metálico do motor.

Faça as conexões da malha de blindagem com a maior área superficial possível (braçadeira de cabo). Essas conexões são feitas usando os dispositivos de instalação fornecidos no conversor de frequência.

comprimento de cabo e seção transversal

O conversor de frequência foi testado para fins de EMC com um comprimento de cabo determinado. Mantenha o cabo de motor o mais curto possível, a fim de reduzir o nível de ruído e correntes de fuga.

frequência de chaveamento

Quando conversores de frequência forem usados junto com filtros de onda senoidal para reduzir o ruído acústico de um motor, a frequência de chaveamento deve ser programada de acordo com *parâmetro 14-01 Switching Frequency*.

Term. código	96	97	98	99	
	U	V	W	PE ¹⁾	Tensão do motor 0-100 % da tensão de rede. 3 fios de saída do motor.
	U1	V1	W1	PE ¹⁾	Ligados em delta. 6 fios de saída do motor.
	W2	U2	V2		
	U1	V1	W1	PE ¹⁾	U2, V2, W2 ligados em estrela U2, V2 e W2 a serem interconectados separadamente.

Tabela 4.1 Terminais do Motor

1) Conexão do Terra Protegida

AVISO!

Em motores sem papel de isolamento de fase 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.

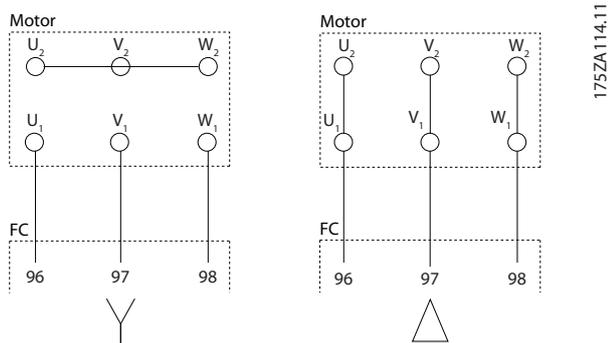


Ilustração 4.2 Conexões Delta e em Estrela

4

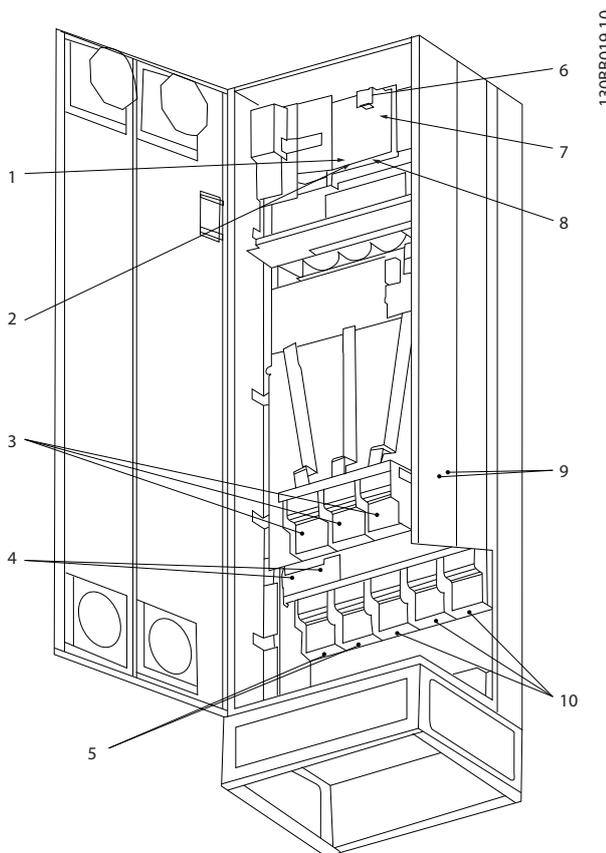


Ilustração 4.3 Gabinete metálico IP21 (NEMA 1) e IP54 (NEMA 12) Compacto Tipo E1

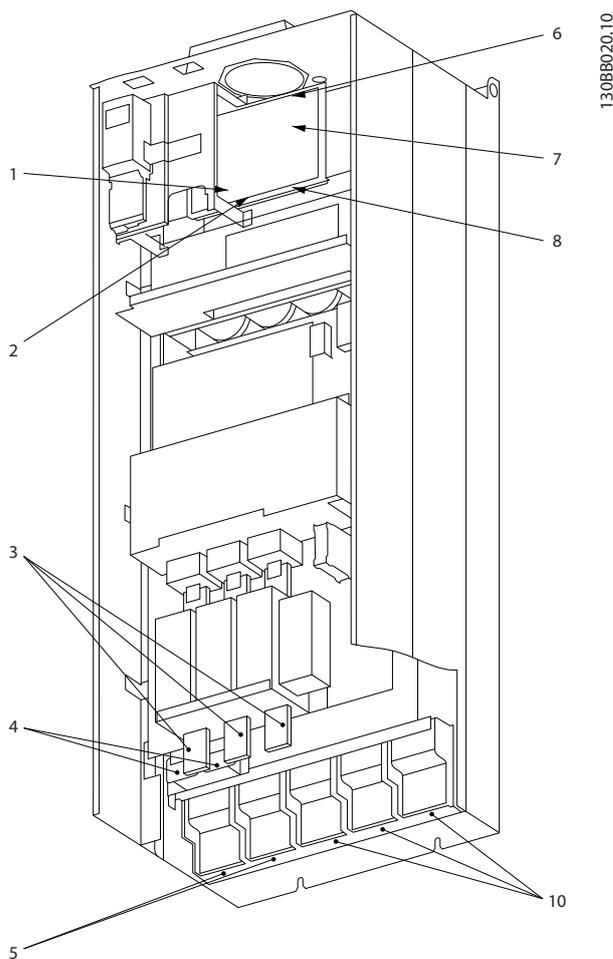
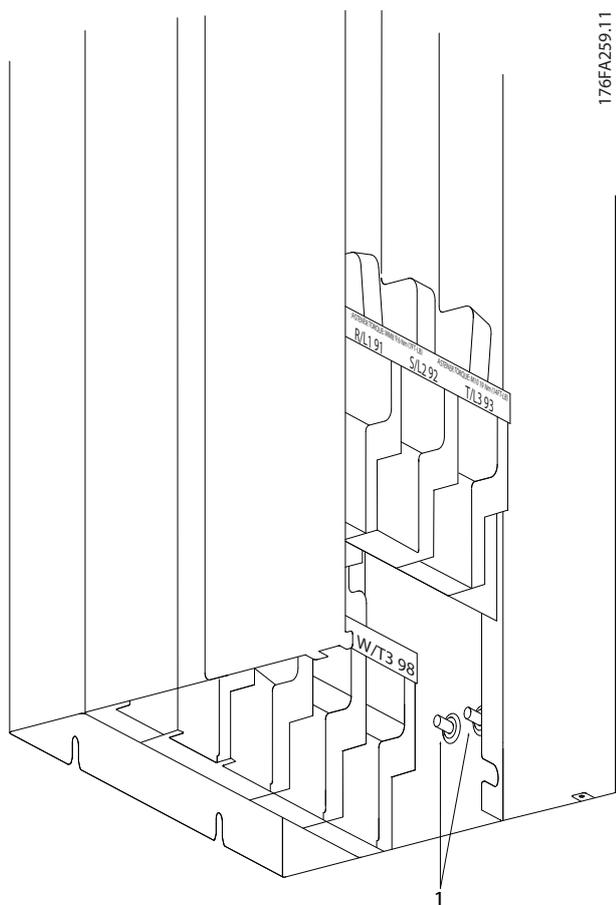


Ilustração 4.4 IP00 (Chassi) Compacto com desconexão, fusível e filtro de RFI, gabinete metálico tipo E2

1)	Relé AUX	5)	Load Sharing
	01 02 03		-CC +CC
	04 05 06		88 89
2)	Interruptor de temperatura	6)	Fusível SMPS (ver Tabela 4.18 para saber o número da peça)
	106 104 105	7)	Fusível do ventilador (ver Tabela 4.19 para saber o número da peça)
3)	Rede elétrica	8)	Ventilador AUX
	R S T		100 101 102 103
	91 92 93		L1 L2 L1 L2
	L1 L2 L3	9)	Aterramento de rede elétrica
4)	Freio	10)	Motor
	-R +R		U V W
	81 82		96 97 98
			T1 T2 T3

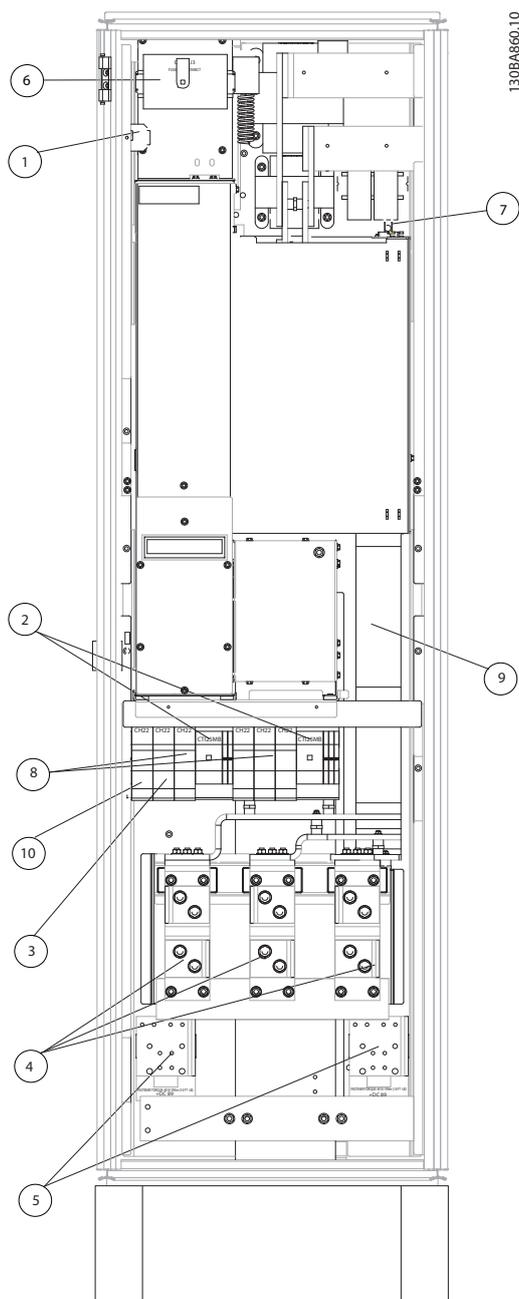
Tabela 4.2 Legenda para Ilustração 4.3 e Ilustração 4.4



1	Terminais do terra
---	--------------------

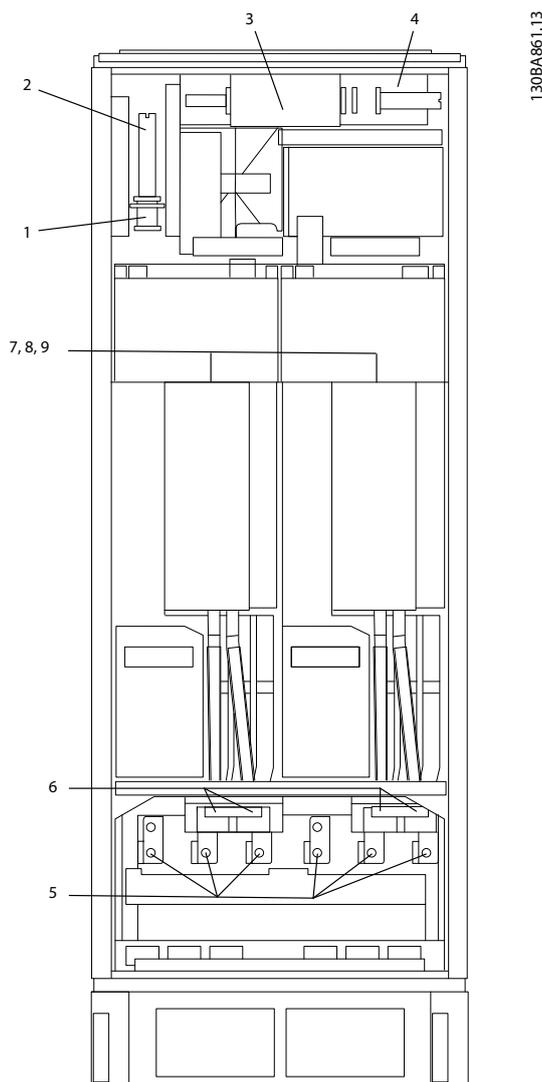
Ilustração 4.5 Posição dos terminais do terra IP00, gabinete metálico tipo E

4



1)	24 V CC, 5 A	5)	Load Sharing
	T1 derivações de saída		-CC +CC
	Interruptor de temperatura		88 89
	106 104 105	6)	Fusíveis do transformador de controle (2 ou 4 peças) (ver <i>Tabela 4.22</i> para saber os números das peças)
2)	Starters de motor manuais	7)	Fusível SMPS (ver <i>Tabela 4.18</i> para saber os números das peças)
3)	Terminais de energia protegidos por fusível de 30 A	8)	Fusíveis para controlador de motor manual (3 ou 6 peças) (ver <i>Tabela 4.20</i> para saber os números das peças)
4)	Rede elétrica	9)	Fusíveis da rede elétrica, gabinetes metálicos tipos F1 e F2 (3 peças) (ver <i>Tabela 4.12</i> a <i>Tabela 4.16</i> para saber os números das peças)
	R S T	10)	Fusíveis de energia protegidos por fusível de 30 A
	L1 L2 L3		

Ilustração 4.6 Gabinete do Retificador, Gabinete Metálico Tipos F1, F2, F3 e F4

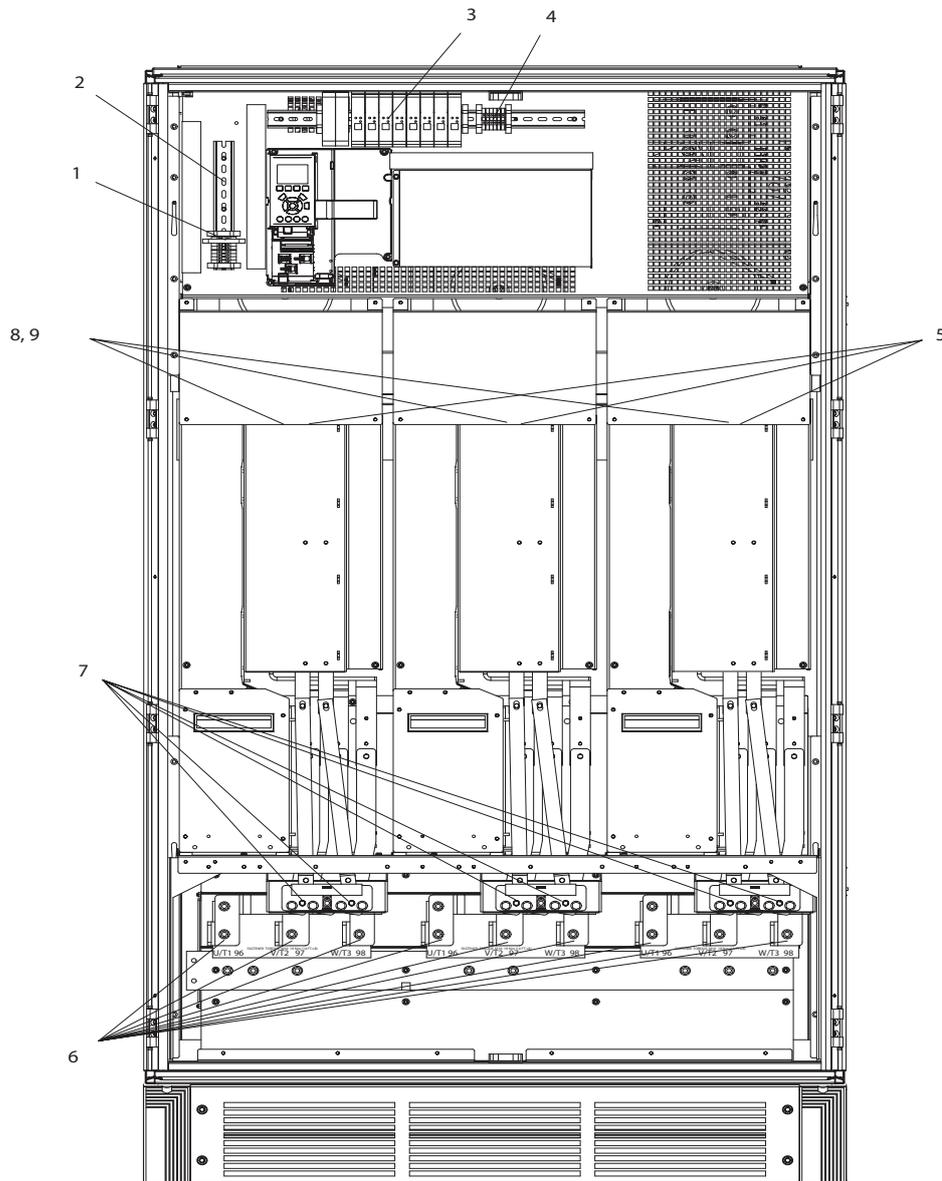


4

1)	Monitoramento da temperatura externa	6)	Motor
2)	Relé AUX		U V W
	01 02 03		96 97 98
	04 05 06		T1 T2 T3
3)	NAMUR	7)	Fusível NAMUR (ver Tabela 4.23 para saber os números das peças)
4)	Ventilador AUX	8)	Fusíveis do ventilador (ver Tabela 4.19 para saber os números das peças)
	100 101 102 103	9)	Fusíveis SMPS (ver Tabela 4.18 para saber os números das peças)
	L1 L2 L1 L2		
5)	Freio		
	-R +R		
	81 82		

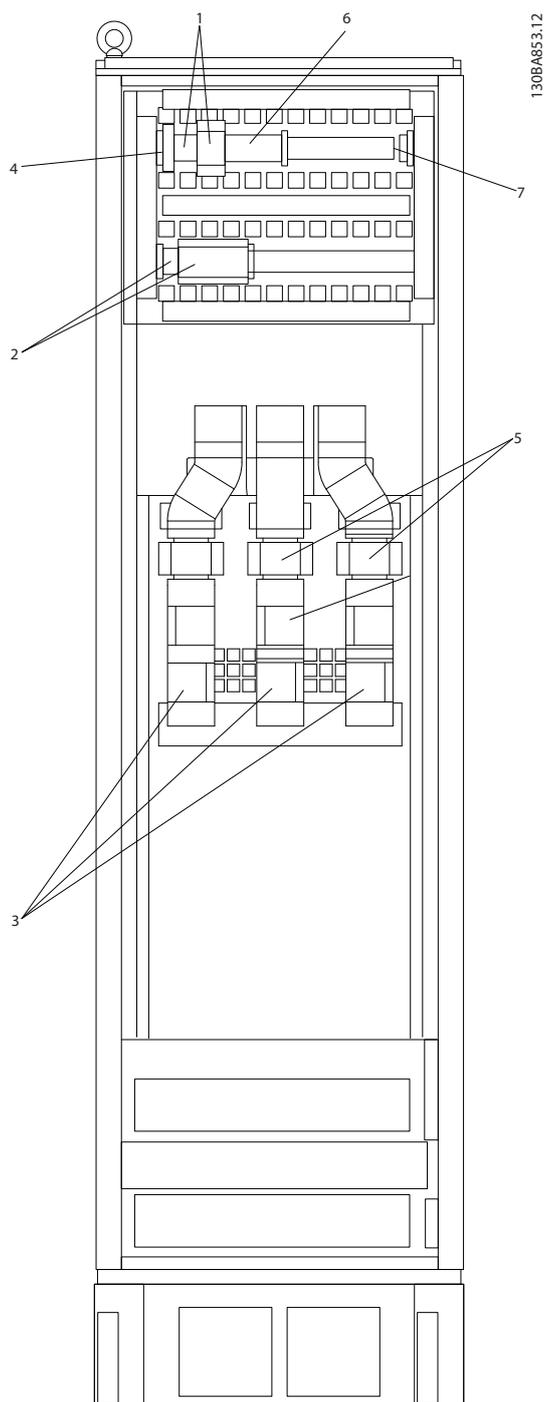
Ilustração 4.7 Gabinete do Inversor, Gabinete Metálico Tipos F1 e F3

4



1)	Monitoramento da temperatura externa	6)	Motor
2)	Relé AUX		U V W
	01 02 03		96 97 98
	04 05 06		T1 T2 T3
3)	NAMUR	7)	Fusível NAMUR (ver Tabela 4.23 para saber os números das peças)
4)	Ventilador AUX	8)	Fusíveis do ventilador (ver Tabela 4.19 para saber os números das peças)
	100 101 102 103	9)	Fusíveis SMPS (ver Tabela 4.18 para saber os números das peças)
	L1 L2 L1 L2		
5)	Freio		
	-R +R		
	81 82		

Ilustração 4.8 Gabinete do Inversor, Gabinete Metálico Tipos F2 e F4



4

1)	Terminal de relé Pilz	4)	Fusível da bobina do relé de segurança com relé PILZ (ver <i>Tabela 4.24</i> para saber os números das peças)
2)	Terminal RCD ou IRM		
3)	Rede elétrica	5)	Fusíveis da rede elétrica, F3 e F4 (3 peças) (ver <i>Tabela 4.12</i> a <i>Tabela 4.16</i> para saber os números das peças)
	R S T		
	91 92 93	6)	Bobina do relé do contator (230 VCA). Contatos Aux. N/O e N/C (fornecidos pelo cliente)
	L1 L2 L3	7)	Terminais de controle de desarme do shunt do disjuntor (230 VCA ou 230 VCC)

Ilustração 4.9 Gabinete para Opcionais, gabinete metálico tipos F3 e F4

4.1.2 Aterramento

Para obter compatibilidade eletromagnética (EMC) considere o seguinte durante a instalação:

- Aterramento de segurança: Por motivos de segurança, aterre o conversor de frequência corretamente devido à sua corrente de fuga elevada. Aplique as normas de segurança locais.
- Aterramento de alta frequência: Mantenha as conexões do fio terra tão curtas quanto possível.

Conecte os diferentes sistemas de aterramento à impedância do condutor mais baixa possível. A mais baixa impedância do condutor possível é obtida mantendo o cabo condutor tão curto quanto possível e utilizando a maior área de contato possível.

Os gabinetes metálicos dos diferentes dispositivos são montados na placa traseira do painel elétrico usando a impedância de HF mais baixa possível. Tensões HF diferentes são evitadas para os dispositivos individuais. Também o risco de correntes de interferência nas frequências de rádio nos cabos de ligação que podem usados entre os dispositivos é evitado. A interferência nas frequências de rádio foi reduzida.

Para obter baixa impedância de HF, utilize os parafusos de fixação dos dispositivos como conexão de HF à placa traseira. É necessário remover a pintura ou o revestimento similar dos pontos de fixação.

4.1.3 Proteção Adicional (RCD)

Se as normas de segurança locais forem atendida, relés ELCB, aterramento ou aterramento de proteção múltipla podem ser usados como proteção adicional.

Uma falha de aterramento pode fazer com que um componente CC se desenvolva na corrente com falha.

Se forem usados relés ELCB, observe as regulamentações locais. Os relés devem ser adequados para a proteção de equipamento trifásico com uma ponte retificadora e uma pequena descarga na energização.

Consulte também Condições Especiais no guia de design relevante para o produto.

4.1.4 Interruptor de RFI

Alimentação de rede elétrica isolada do aterramento

Se o conversor de frequência for alimentado de uma rede elétrica isolada (rede elétrica IT, delta flutuante ou delta aterrado) ou rede elétrica TT/TN-S com uma perna aterrada, desligue o interruptor de RFI por meio do parâmetro *14-50 RFI Filter* tanto no conversor de frequência quanto no filtro. Para detalhes adicionais, ver a IEC 364-3.

Programa parâmetro *14-50 RFI Filter* para [ON]

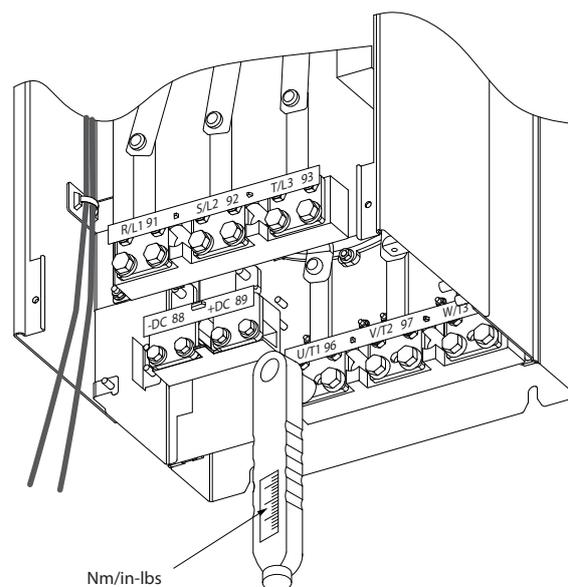
- Se for necessário desempenho de EMC ideal.
- Os motores em paralelo são conectados.
- O comprimento de cabo de motor é maior que 25 m.

Na posição Desligada, as capacitâncias de RFI internas (capacitores de filtro) entre o gabinete metálico e o circuito intermediário são desconectadas para evitar danos no circuito intermediário e para reduzir as correntes de fuga para o terra (de acordo com a IEC 61800-3).

Consulte também as Notas de Aplicação VLT em Rede Elétrica IT. É importante usar monitores de isolamento adequados para eletrônica de potência (IEC 61557-8).

4.1.5 Torque

Aperte todas as conexões elétricas com o torque correto. Um torque muito fraco ou muito forte reduz a qualidade de uma conexão elétrica ruim. Para garantir o torque correto, use um torquímetro.



176FA247.12

Ilustração 4.10 Aperte os parafusos com um torquímetro.

Tamanhos de gabinete metálico	Terminal número	Torque [Nm] (pol-lbs)	Tamanho do parafuso
E	Rede elétrica Motor Load Sharing	19-40 (168-354)	M10
	Freio	8,5-20,5 (75-181)	M8
F	Mains Motor	19-40 (168-354)	M10
	Load Sharing	19-40 (168-354)	M10
	Brake Regen	8,5-20,5 (75-181) 8,5-20,5 (75-181)	M8 M8

Tabela 4.3 Torque para terminais

4.1.6 Cabos blindados

⚠️ ADVERTÊNCIA

A Danfoss recomenda usar cabos blindados entre o filtro de LCL e o conversor de frequência. Cabos não blindados podem ser usados entre o transformador e o lado de entrada do filtro LCL.

Certifique-se de conectar cabos blindados corretamente para garantir alta imunidade EMC e baixas emissões.

A conexão pode ser feita com buchas de cabo ou braçadeiras de cabo.

- Buchas de cabo de EMC: As buchas de cabo disponíveis podem ser usadas para garantir uma conexão de EMC ideal.
- Braçadeira de cabo de EMC: Braçadeiras que permitem conexão fácil são fornecidas junto com o conversor de frequência.

4.1.7 Cabo de Motor

Conecte o motor aos terminais U/T1/96, V/T2/97, W/T3/98. Aterramento para terminal 99. Todos os tipos de motores trifásicos assíncronos padrão podem ser usados com um conversor de frequência. A configuração de fábrica é para rotação no sentido horário com a saída do conversor de frequência conectada da seguinte maneira:

Terminal número	Função
96, 97, 98	Rede elétrica U/T1, V/T2, W/T3
99	Terra

Tabela 4.4 Terminais da Rede Elétrica

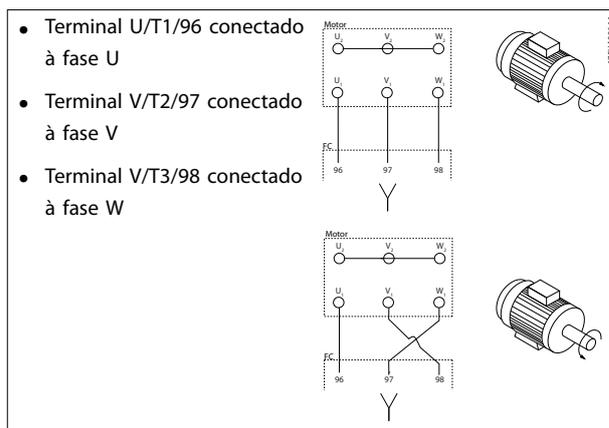


Tabela 4.5 Fiação de sentidos do motor.

O sentido de rotação pode ser alterado invertendo duas fases no cabo de motor ou alterando a configuração do parâmetro 4-10 Motor Speed Direction.

Para realizar a verificação de rotação do motor, siga as etapas em parâmetro 1-28 Verificação da Rotação do motor.

Requisitos do gabinete metálico F

Requisitos do F1/F3

Encaixe número igual de fios para os dois terminais do módulo do inversor. Para obter um número igual, as quantidades de cabos de fases do motor devem ser múltiplas de 2, resultando em 2, 4, 6 ou 8 (1 cabo não é permitido). Recomenda-se que os cabos tenham o mesmo comprimento, dentro de 10%, entre os terminais do módulo do inversor e o primeiro ponto comum de uma fase. O ponto comum recomendado é o dos terminais do motor.

Requisitos de F2/F4: Encaixe número igual de fios para os dois terminais do módulo do inversor. Para obter um número igual, as quantidades de cabos de fases do motor devem ser múltiplos de 3, resultando em 3, 6, 9 ou 12 (não é permitido 1 ou 2 cabos). Os cabos devem ter o mesmo comprimento com tolerância de 10%, entre os terminais do módulo do inversor e o primeiro ponto comum de uma fase. O ponto comum recomendado é o dos terminais do motor.

Requisitos da caixa de junção de saída

O comprimento, no mínimo de 2,5 m, e a quantidade de cabos devem ser iguais de cada módulo do inversor até o terminal comum na caixa de ligação.

AVISO!

Se uma aplicação de modernização exigir uma quantidade de cabos desigual por fase, consulte a fábrica para obter os requisitos e a documentação ou use o opcional lateral de entrada superior/inferior do gabinete metálico.

4.1.8 Cabo do freio para conversores de frequência com opcional de circuito de frenagem instalado de fábrica

(somente padrão com a letra B na posição 18 do código de tipo).

Use um blindado de conexão cabo para o resistor do freio. O comprimento máximo do conversor de frequência até o barramento CC é limitado a 25 metros (82 pés).

Terminal número	Função
81, 82	Terminais do resistor do freio

Tabela 4.6 Terminais do resistor do freio

O cabo de conexão do resistor do freio deve ser blindado. Conecte a malha da blindagem por meio de braçadeira de cabo à placa traseira condutiva no conversor de frequência e ao gabinete metálico do resistor do freio.

Dimensione a seção transversal do cabo do freio de forma a corresponder ao torque do freio. Consulte também as Instruções *Resistor do Freio* e *Resistores do freio para aplicações horizontais* para obter mais informações sobre instalação segura.

AVISO!

Dependendo da tensão de alimentação, podem ocorrer tensões até 1099 V CC nos terminais.

Requisitos do gabinete metálico F

Conecte o resistor do freio aos terminais do freio em cada módulo do inversor.

4.1.9 Chave de Temperatura do Resistor do Freio

Torque: 0,5–0,6 Nm (5 pol-lbs)

Tamanho de parafuso: M3

Esta entrada pode ser usada para monitorar a temperatura de um resistor do freio conectado externamente. Se a entrada entre 104 e 106 estiver estabelecida, o conversor de frequência desarmará com *advertência/alarme 27, IGBT do Freio*. Se a conexão entre 104 e 105 for fechada, o conversor de frequência desarmará com *advertência/alarme 27, IGBT do Freio*.

Instale um interruptor KLIXON normalmente fechado. Se essa função não for utilizada, coloque 106 e 104 em curto circuito.

Normalmente fechado: 104–106 (jumper instalado de fábrica)

Normalmente aberto: 104–105

Terminal número	Função
106, 104, 105	Chave de Temperatura do Resistor do Freio

Tabela 4.7 Terminais da Chave de Temperatura do Resistor do Freio

AVISO!

Se a temperatura do resistor do freio ficar muito alta e o interruptor térmico desligar, o conversor de frequência para a frenagem. O motor inicia a parada por inércia.

4.1.10 Load Sharing

Terminal número	Função
88, 89	Load Sharing

Tabela 4.8 Terminais de Load Sharing

O cabo de conexão deverá ser blindado e o comprimento máximo do conversor de frequência até o barramento CC está limitado a 25 metros (82 pés).

A Load Sharing permite ligar os circuitos intermediários CC de vários conversores de frequência.

⚠️ ADVERTÊNCIA

Tensões de até 1099 V CC podem ocorrer nos terminais. Load sharing exige equipamento e considerações de segurança adicionais. Para obter mais informações, consulte as instruções de *Load Sharing*.

⚠️ ADVERTÊNCIA

A desconexão da rede elétrica pode não isolar o conversor de frequência devido à conexão do barramento CC.

4.1.11 Proteção contra Ruído Elétrico

Para garantir o melhor desempenho de EMC, monte a tampa metálica de EMC antes de montar o cabo de energia da rede elétrica.

AVISO!

A tampa metálica para EMC está incluída somente nas unidades com filtro de RFI.

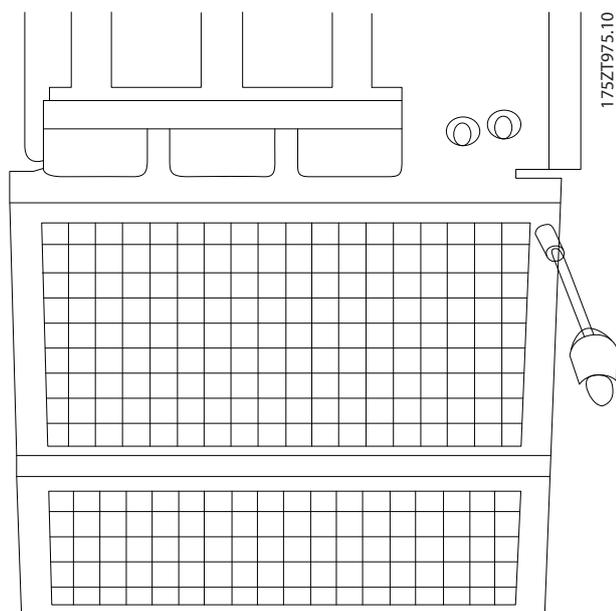


Ilustração 4.11 Montagem da proteção de EMC

4.1.12 Conexão de Rede Elétrica

Conecte a rede elétrica aos terminais 91, 92 e 93. Conecte o terra ao terminal à direita do terminal 93.

Terminal número	Função
91, 92, 93	Alimentação de rede elétrica R/L1, S/L2, T/L3
94	Terra

Tabela 4.9 Conexão dos terminais da rede elétrica

⚠ CUIDADO

Verifique a plaqueta de identificação para garantir que a tensão de rede do conversor de frequência corresponde à da fonte de alimentação da instalação.

Certifique-se de que a fonte de alimentação pode fornecer a corrente necessária para o conversor de frequência.

Se a unidade não tiver fusíveis internos, garanta que os fusíveis utilizados tenham as características nominais de corrente corretas.

4.1.13 Alimentação de Ventilador Externo

Se o conversor de frequência for alimentado por CC ou se o ventilador exigir funcionamento independente da fonte de alimentação, use uma fonte de alimentação externa. A conexão é feita no cartão de potência.

Terminal número	Função
100, 101	Alimentação auxiliar S, T
102, 103	Alimentação interna S, T

Tabela 4.10 Terminais de Alimentação de Ventilador Externo

O conector no cartão de potência fornece a conexão da tensão de rede para os ventiladores de resfriamento. Os ventiladores são conectados de fábrica para alimentação a partir de uma linha CA comum (jumpers entre 100-102 e 101-103). Se for necessária alimentação externa, os jumpers deverão ser removidos e a alimentação conectada aos terminais 100 e 101. Use um fusível de 5 A para proteção. Em aplicações UL, use um fusível Littelfuse KLK-5 ou equivalente.

4.1.14 Fusíveis

Use fusíveis e/ou disjuntores no lado da alimentação como proteção em caso de falha de componente interno do conversor de frequência (primeira falha).

AVISO!

É obrigatório utilizar fusíveis e/ou disjuntores para ficar em conformidade com a IEC 60364 para CE ou a NEC 2009 para UL.

⚠ ADVERTÊNCIA

Proteja o pessoal e a propriedade contra as consequências de falhas de componentes internamente no conversor de frequência.

Proteção do circuito de derivação

Para proteger a instalação contra risco de choques elétricos e de incêndio, todos os circuitos de derivação em uma instalação, engrenagens de chaveamento, máquinas etc., devem estar protegidos contra curto-circuito e sobrecorrente, de acordo com as regulamentações nacionais/internacionais.

AVISO!

As recomendações não englobam proteção do circuito de derivação para UL.

Proteção contra curto-circuito

A Danfoss recomenda usar os fusíveis/disjuntores mencionados nesta seção para proteger a equipe de manutenção e a propriedade em caso de falha de componente no conversor de frequência.

Proteção de sobrecorrente

O conversor de frequência fornece proteção de sobrecarga para limitar ameaças à vida humana, danos à propriedade e evitar risco de incêndio devido a superaquecimento dos cabos na instalação. O conversor de frequência é equipado com uma proteção de sobrecorrente interna (*parâmetro 4-18 Current Limit*) que pode ser utilizada para proteção de sobrecarga antes da entrada de corrente (exceto em aplicações UL). Além disso, os fusíveis ou disjuntores podem ser utilizados para fornecer a proteção de sobrecorrente na instalação. A proteção de sobrecorrente deve sempre ser executada de acordo com as normas nacionais.

As tabelas nesta seção listam as correntes nominais recomendáveis. Os fusíveis recomendados são do tipo gG para tamanhos de potência de pequena a média. Para potências maiores, são recomendados fusíveis aR. Use disjuntores que atendem às regulamentações nacionais/

Tamanho/ tipo	Bussmann PN*	Características nominais	Ferraz	Siba
P315	170M4017	700 A, 700 V	6.9URD31D08A0700	20 610 32.700
P355	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
P400	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
P450	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900

Tabela 4.12 Gabinetes tipos E, fusíveis da rede elétrica, 380–480 V

Tamanho/tipo	PN Bussmann*	Características nominais	Siba	Opcional interno da Bussmann
P500	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P560	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P630	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082
P710	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082
P800	170M7083	2500 A, 700 V	20 695 32.2500	170M7083
P1M0	170M7083	2500 A, 700 V	20 695 32.2500	170M7083

Tabela 4.13 Gabinetes metálicos tipos F, fusíveis da rede elétrica, 380–480 V

internacionais e limitam a energia para o conversor de frequência a um nível igual ou inferior do que disjuntores em conformidade.

Se fusíveis/disjuntores forem escolhidos de acordo com as recomendações, os possíveis danos no conversor de frequência serão limitados principalmente a danos dentro da unidade.

Não conformidade com o UL

Se não houver conformidade com o UL/cUL, use os seguintes fusíveis para ficar em conformidade com a EN50178:

P110-P250	380–480 V	tipo gG
P315-P450	380–480 V	tipo gR

Tabela 4.11 Fusíveis EN50178

Em conformidade com o UL
380–480 V, gabinetes metálicos tipos E e F

Os fusíveis a seguir são adequados para uso em um circuito capaz de fornecer 100.000 A_{rms} (simétrico), 240 V, 480 V, 500 V ou 600 V, dependendo das características nominais da tensão do conversor de frequência. Com o fusível adequado, as características nominais de corrente de curto-circuito (SCCR) do conversor de frequência é 100.000 A_{rms} .

Tamanho/tipo	PN Bussmann*	Características nominais	Siba
P500	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P560	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P630	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
P710	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
P800	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P1M0	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400

Tabela 4.14 Gabinete metálico tipo F, fusíveis do barramento CC do módulo do inversor, 380-480 V

Os fusíveis *170M da Bussmann exibidos utilizam o indicador visual -/80, -TN/80 Tipo T, indicador -/110 ou TN/110 Tipo T, fusíveis do mesmo tamanho e amperagem podem ser substituídos para uso externo.

**Qualquer fusível de 500 V mínimo listado pelo UL com características nominais de corrente associadas pode ser usado para atender os requisitos do UL.

525–690 V, gabinetes metálicos tipos E e F

Tamanho/tipo	PN Bussmann*	Características nominais	Ferraz	Siba
P450	170M4017	700 A, 700 V	6.9URD31D08A0700	20 610 32.700
P500	170M4017	700 A, 700 V	6.9URD31D08A0700	20 610 32.700
P560	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
P630	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900

Tabela 4.15 Gabinete tipo E, 525–690 V

Tamanho/tipo	PN Bussmann*	Características nominais	Siba	Opcional interno da Bussmann
P710	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P800	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P900	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P1M0	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
P1M2	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082
P1M4	170M7083	2500 A, 700 V	20 695 32.2500	170M7083

Tabela 4.16 Tipo de gabinete metálico tamanho F, fusíveis da rede elétrica, 525–690 V

Tamanho/tipo	PN Bussmann*	Características nominais	Siba
P710	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32. 1000
P800	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32. 1000
P900	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32. 1000
P1M0	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32. 1000
P1M2	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32. 1000
P1M4	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000

Tabela 4.17 Gabinete metálico tipo F, fusíveis do barramento CC do módulo do inversor, 525–690 V

Os fusíveis *170M da Bussmann exibidos utilizam o indicador visual -/80, -TN/80 Tipo T, indicador -/110 ou TN/110 Tipo T, fusíveis do mesmo tamanho e amperagem podem ser substituídos para uso externo.

Adequada para uso em um circuito capaz de fornecer não mais do que 100.000 A RMS simétrico, máximo de 500/600/690 V quando protegido pelos fusíveis acima.

Fusíveis suplementares

Tamanho do gabinete metálico	PN Bussmann*	Características nominais
E e F	KTK-4	4 A, 600 V

Tabela 4.18 Fusível SMPS

Tamanho/tipo	PN Bussmann*	Littelfuse	Características nominais
P315, 380–480 V	KTK-4		4 A, 600 V
P450-P500, 525–690 V	KTK-4		4 A, 600 V
P355-P1M0, 380–480 V		KLK-15	15A, 600 V
P560-P1M4, 525–690 V		KLK-15	15A, 600 V

Tabela 4.19 Fusíveis de Ventilador

Tamanho/tipo	[A]	Bussmann PN*	Características nominais [V]	Fusíveis Alternativos
P500-P1M0, 380–480 V	2,5–4,0	LPJ-6 SP ou SPI	6 A, 600	Qualquer Elemento Duplo Classe J listado, Atraso de Tempo, 6 A
P710-P1M4, 525–690 V		LPJ-10 SP ou SPI	10 A, 600	Qualquer Elemento Duplo Classe J listado, Atraso de Tempo, 10 A
P500-P1M0, 380–480 V	4,0–6,3	LPJ-10 SP ou SPI	10 A, 600	Qualquer Elemento Duplo Classe J listado, Atraso de Tempo, 10 A
P710-P1M4, 525–690 V		LPJ-15 SP ou SPI	15 A, 600	Qualquer Elemento Duplo Classe J listado, Atraso de Tempo, 15 A
P500-P1M0, 380–480 V	6,3 - 10	LPJ-15 SP ou SPI	15 A, 600	Qualquer Elemento Duplo Classe J listado, Atraso de Tempo, 15 A
P710-P1M4, 525–690 V		LPJ-20 SP ou SPI	20 A, 600	Qualquer Elemento Duplo Classe J listado, Atraso de Tempo, 20 A
P500-P1M0, 380–480 V	10–16	LPJ-25 SP ou SPI	25 A, 600	Qualquer Elemento Duplo Classe J listado, Atraso de Tempo, 25 A
P710-P1M4, 525–690 V		LPJ-20 SP ou SPI	20 A, 600	Qualquer Elemento Duplo Classe J listado, Atraso de Tempo, 20 A

Tabela 4.20 Fusíveis para o Controlador de Motor Manual

Tamanho do gabinete metálico	PN Bussmann*	Características nominais	Fusíveis Alternativos
F	LPJ-30 SP ou SPI	30 A, 600 V	Qualquer Elemento Duplo Classe J listado, Atraso de Tempo, 30 A

Tabela 4.21 Terminal protegido por fusível de 30 A

Tamanho do gabinete metálico	PN Bussmann*	Características nominais	Fusíveis Alternativos
F	LPJ-6 SP ou SPI	6 A, 600 V	Qualquer Elemento Duplo Classe J listado, Atraso de Tempo, 6 A

Tabela 4.22 Fusível do Transformador de Controle

Tamanho do gabinete metálico	PN Bussmann*	Características nominais
F	GMC-800MA	800 mA, 250 V

Tabela 4.23 Fusível da NAMUR

Tamanho do gabinete metálico	PN Bussmann*	Características nominais	Fusíveis Alternativos
F	LP-CC-6	6 A, 600 V	Qualquer Classe CC listada, 6 A

Tabela 4.24 Fusíveis da Bobina do Relé de Segurança com Relé PILZ

Tamanho do gabinete metálico	Potência e tensão	Tipo
E1/E2	P315 380-480 V e P450-P630 525-690 V	ABB OT600U03
E1/E2	P355-P450 380-480 V	ABB OT800U03
F3	P500 380-480 V e P710-P800 525-690 V	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F3	P560-P710 380-480 V e P900 525-690 V	Merlin Gerin NRK36000S20AAYP
F4	P800-P1M0 380-480 V e P1M0-P1M4 525-690 V	Merlin Gerin NRK36000S20AAYP

Tabela 4.25 Gabinete de disjuntores de rede elétrica tamanhos E e F

Tamanho do gabinete metálico	Potência e tensão	Tipo
F3	P500 380-480 V e P710-P800 525-690 V	Merlin Gerin NPJF36120U31AABSCYP
F3	P560-P710 380-480 V e P900 525-690 V	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP
F4	P800 380-480 V e P1M0-P1M4 525-690 V	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP
F4	P1M0 380-480 V	Merlin Gerin NRJF36250U31AABSCYP

Tabela 4.26 Gabinete de disjuntores tamanho F

Tamanho do gabinete metálico	Potência e tensão	Tipo
F3	P500-P560 380-480 V e P710-P900 525-690 V	Eaton XTCE650N22A
F3	P 630-P710 380-480 V	Eaton XTCEC14P22B
F4	P800-P1M0 380-480 V e P1M0-P1M4 525-690 V	Eaton XTCEC14P22B

Tabela 4.27 Gabinete de contadores de rede elétrica tamanho F

4.1.15 Isolação do Motor

Para comprimentos do cabo de motor \leq que o comprimento de cabo máximo indicado em *capítulo 7 Especificações Gerais*, as características nominais de isolação do motor recomendadas estão em *Tabela 4.28*. A tensão de pico pode ser até o dobro da tensão do barramento CC, 2,8 vezes a tensão de rede, devido aos efeitos da linha de transmissão no cabo de motor. Se um motor possuir características nominais de isolação baixas, use um dU/dt ou um filtro de onda senoidal.

Tensão de rede nominal	Isolamento do motor
$U_N \leq 420$ V	U_{LL} Padrão = 1300 V
420 V < $U_N \leq 500$ V	U_{LL} Reforçada = 1600 V
500 V < $U_N \leq 600$ V	U_{LL} Reforçada = 1800 V
600 V < $U_N \leq 690$ V	U_{LL} Reforçada = 2000 V

Tabela 4.28 Isolação do motor em várias tensões de rede nominal

4.1.16 Correntes de Mancal do Motor

Para motores com características nominais de 110 kW ou maiores que operam via conversores de frequência, use mancais com isolação NDE (Non-Drive End) para eliminar a circulação de correntes de mancal devido ao tamanho físico do motor. Para minimizar as correntes do rolamento DE (Extremidade de acionamento) e do eixo é necessário aterramento adequado do conversor de frequência, motor, máquina acionada e motor para a máquina acionada. Embora a falha devido a correntes de mancal seja rara, se ocorrer, use as estratégias de atenuação a seguir.

Estratégias de atenuação padrão:

- Utilize um mancal isolado.
- Aplique procedimentos de instalação rigorosos:
 - Certifique-se de que o motor e o motor de carga estão alinhados.
 - Siga estritamente as orientações comuns de instalação de EMC.
 - Reforce o PE de modo que a impedância de alta frequência seja

inferior no PE do que nos cabos condutores de energia de entrada

- Garanta uma boa conexão de alta frequência entre o motor e o conversor de frequência com cabo blindado. O cabo deve ter conexão de 360° no motor e no conversor de frequência.
 - Certifique-se de que a impedância do conversor de frequência para o terra do prédio é menor que a impedância de aterramento da máquina. Faça uma conexão do terra direta entre o motor e a carga do motor.
- Aplique graxa lubrificante que seja condutiva.
 - Tente garantir que a tensão de rede fique balanceada em relação ao terra. Isso pode ser difícil para sistemas de TI, TT, TN-CS ou com ponto aterrado.
 - Utilize um mancal isolado conforme recomendado pelo fabricante do motor.

AVISO!

Motores de fabricantes conceituados tipicamente vêm com esses mancais isolados instalados como padrão em motores desse tamanho.

Se nenhuma dessas estratégias funcionar, consulte a fábrica.

Se necessário, após consultar a Danfoss:

- Diminua a frequência de chaveamento do IGBT.
- Modifique a forma de onda do inversor, 60° AVM vs. SFAVM.
- Instale um sistema de aterramento do eixo ou utilize um acoplamento de isolamento entre o motor e a carga.
- Se possível, utilize as configurações de velocidade mínima.
- Use um filtro dU/dt ou senoidal.

4.1.17 Percurso dos Cabos de Controle

Fixe todos os fios de controle no percurso dos cabos de controle designados como mostrado em *Ilustração 4.21*. Para garantir imunidade elétrica ideal, conecte as blindagens corretamente.

Conexão do fieldbus

As conexões são feitas para os opcionais apropriados no cartão de controle. Para saber mais detalhes, consulte as instruções de fieldbus relevantes. Coloque o cabo no caminho fornecido dentro do conversor de frequência e amarre-o junto com outros fios de controle (consulte *Ilustração 4.12* e *Ilustração 4.13*).

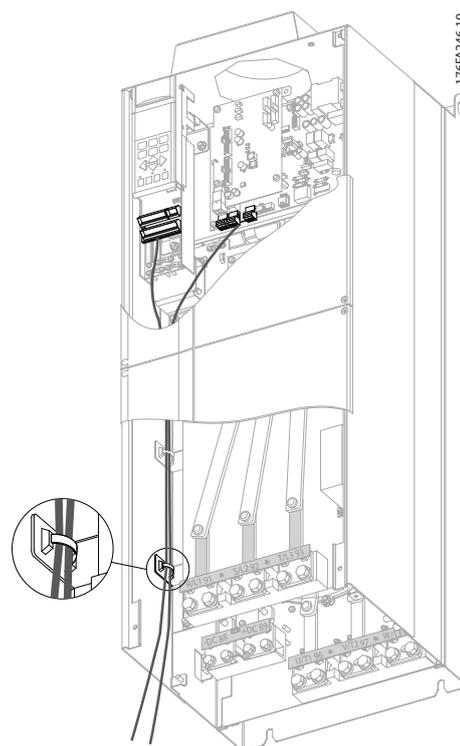


Ilustração 4.12 Caminho da fiação do cartão de controle para E1 e E2

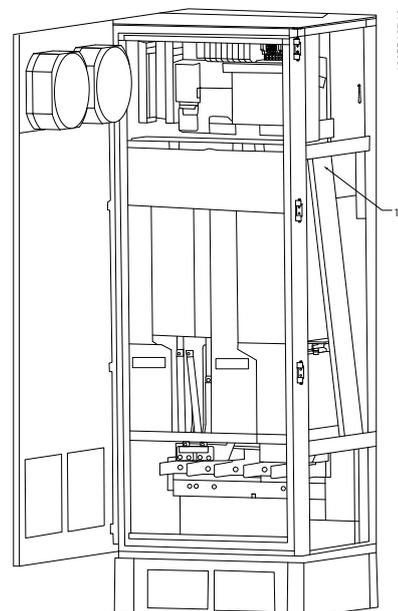
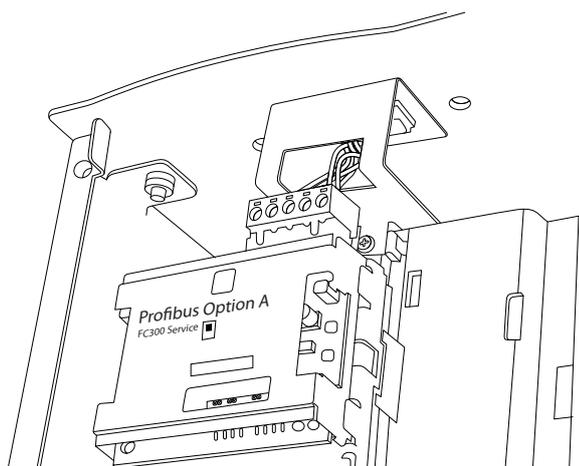


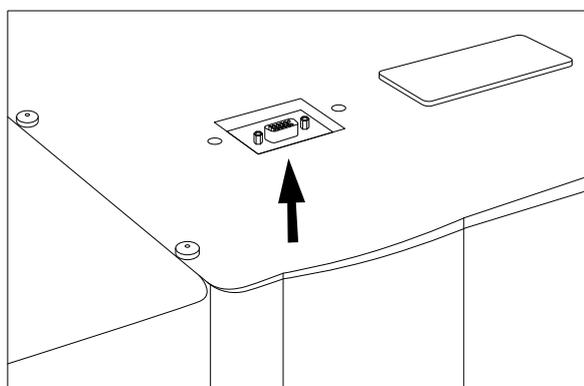
Ilustração 4.13 Caminho da fiação do cartão de controle para F1/F3. A fiação do cartão de controle para o F2/F4 usa o mesmo trajeto

No chassi (IP00) e nas unidades NEMA 1, também é possível conectar o fieldbus pela parte superior da unidade conforme mostrado em *Ilustração 4.14* e *Ilustração 4.16*. Na unidade NEMA 1 deve-se remover uma tampa. Número do kit da conexão superior do fieldbus: 176F1742.



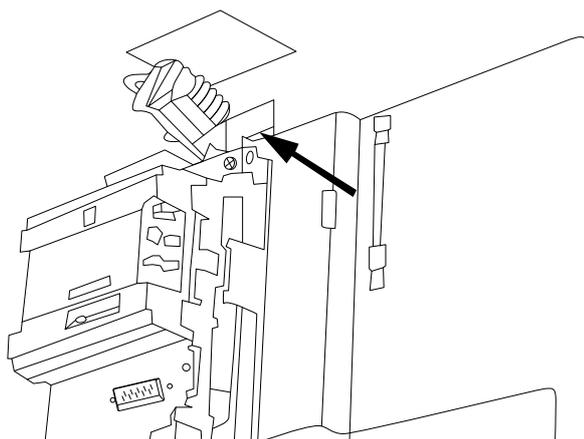
130BA867.10

Ilustração 4.14 Conexão superior do fieldbus.



130BB255.10

Ilustração 4.15 Kit de entrada superior do Fieldbus, instalado



130BB256.10

Ilustração 4.16 Terminação da blindagem/alívio de tensão para condutores do fieldbus

Instalação de alimentação de 24 V CC externa

Torque: 0,5 - 0,6 Nm (5 pol-lbs)

Tamanho de parafuso: M3

Terminal número	Função
35 (-), 36 (+)	Alimentação de 24 V CC externa

Tabela 4.29 Terminais para alimentação de 24 V CC externa

A alimentação de 24 V CC externa pode ser usada como alimentação de baixa tensão para o cartão de controle e quaisquer cartões opcionais instalados. Isso ativa a operação completa do LCP (inclusive a programação do parâmetro), sem ligação à rede elétrica. Observe que uma advertência de baixa tensão é dada quando a fonte de 24 V CC for conectada; no entanto, não há desarme.

⚠️ ADVERTÊNCIA

Para garantir a isolamento galvânica correta (tipo PELV), nos terminais de controle do conversor de frequência, use alimentação de 24 V CC do tipo PELV.

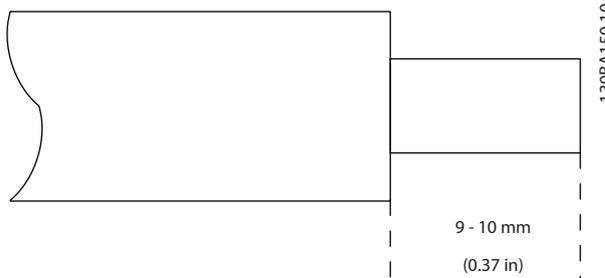
4.1.18 Acesso aos Terminais de Controle

Todos os terminais para os cabos de controle estão localizados sob o LCP. São acessados abrindo a porta da unidade IP21/IP54 ou removendo as tampas da unidade IP00.

4.1.19 Instalação Elétrica, Terminais de Controle

Para conectar o cabo aos terminais:

1. Descasque 9-10 mm do isolamento.



130BA150.10

Ilustração 4.17 Descasque o isolamento

2. Insira uma chave de fenda¹⁾ no orifício quadrado.
3. Insira o cabo no orifício circular adjacente.

4

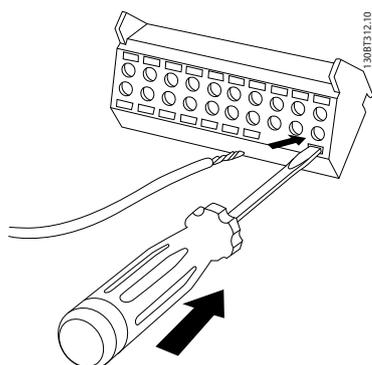


Ilustração 4.18 Inserindo cabo

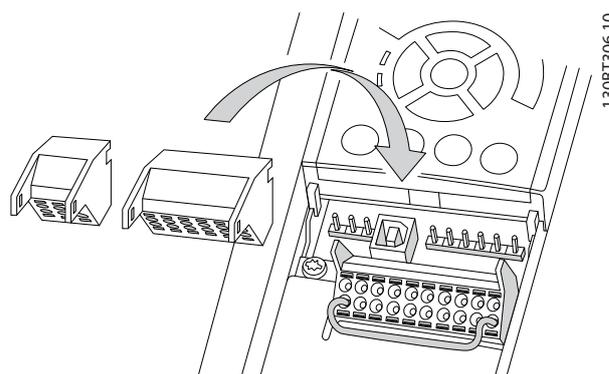


Ilustração 4.20 Desconectando os Terminais de Controle

4. Remova a chave de fenda. O cabo está agora montado no terminal.

1) Máximo 0,4 x 2,5 mm

Para removê-lo do bloco de terminais:

1. Insira uma chave de fenda¹⁾ no orifício quadrado.
2. Puxe o cabo.

1) Máx. 0,4 x 2,5 mm

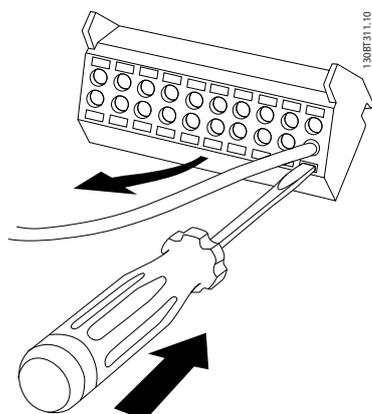


Ilustração 4.19 Removendo cabo

4.1.20 Instalação Elétrica, Cabos de Controle

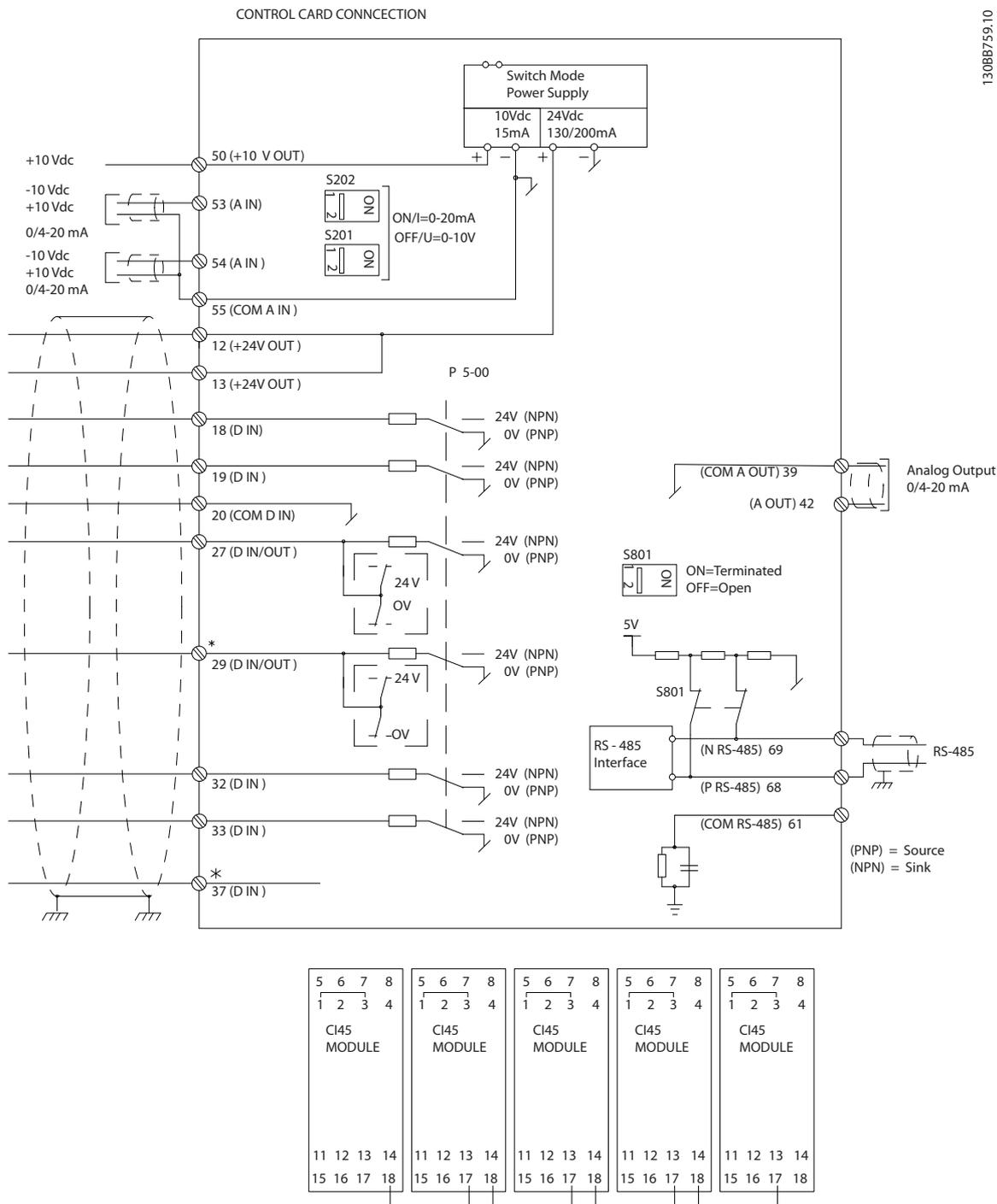


Ilustração 4.21 Diagrama de terminais elétricos

A = analógica, D = digital

*O Terminal 37 (opcional) é usado para STO. Para obter instruções de instalação de Torque seguro desligado, consulte as *Instruções de utilização do Safe Torque Off para Conversores de frequência Danfoss VLT®*.

**Não conectar a blindagem do cabo.

Em casos excepcionais e dependendo da instalação, cabos de controle longos e sinais analógicos podem resultar em loops de aterramento de 50/60 Hz devido ao ruído dos cabos de alimentação de rede elétrica.

Se ocorrer loop de ponto de aterramento, poderá ser necessário cortar a blindagem ou instalar um capacitor de 100 nF entre a blindagem e o gabinete.

Conecte as entradas e saídas digitais e analógicas separadamente às entradas comuns do conversor de frequência (terminais 20, 55 e 39), para evitar que correntes de fuga dos dois grupos de sinais afetem outros grupos. Por exemplo, o chaveamento na entrada digital pode interferir no sinal da entrada analógica.

Polaridade da entrada dos terminais de controle

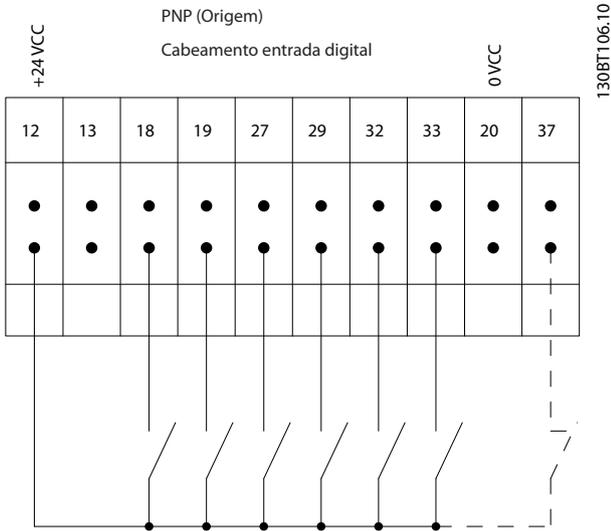


Ilustração 4.23 Polaridade PNP

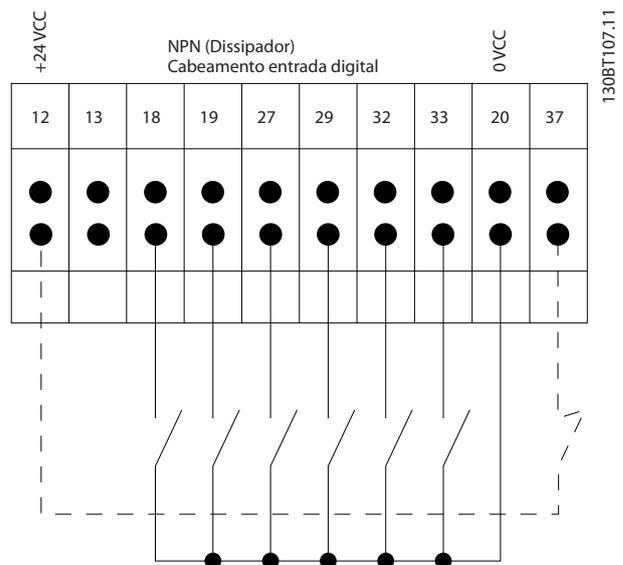


Ilustração 4.24 Polaridade NPN

AVISO!

Os cabos de controle devem ser blindados/encapados metalicamente.

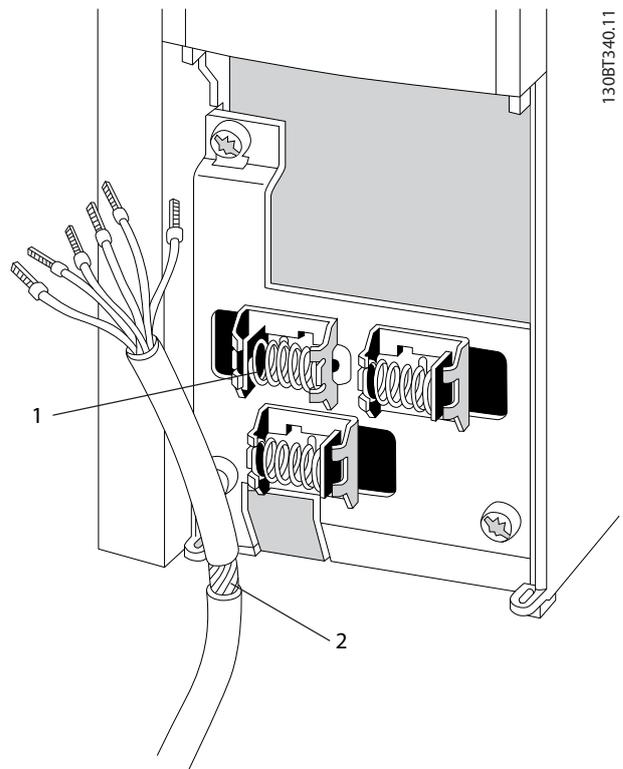


Ilustração 4.25 Cabos de Controle Blindados

Conecte os fios como descrito. Para garantir imunidade elétrica ideal, conecte as blindagens corretamente.

4.1.21 Interruptores S201, S202 e S801

Use interruptores S201 (A53) e S202 (A54) para configurar os terminais 53 e 54 de entrada analógica como corrente (0–20 mA) ou como tensão (-10 V to +10 V).

Ativar terminação na porta RS-485 (terminais 68 e 69) através do interruptor S801 (BUS TER.).

Consulte *Ilustração 4.21*.

Configuração padrão:

S201 (A53) = OFF (entrada de tensão)

S202 (A54) = OFF (entrada de tensão)

S801 (Terminação do bus serial) = OFF

AVISO!

Ao alterar a função de S201, S202 ou S801, não use força durante a comutação. Remova o acessório do LCP (suporte) ao operar os interruptores. Não opere as chaves quando o conversor de frequência estiver energizado.

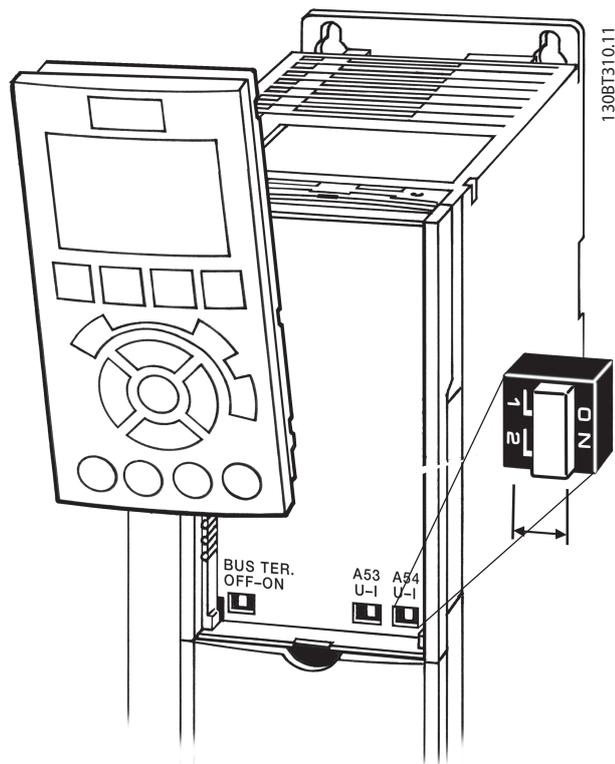


Ilustração 4.26 Localização do interruptor

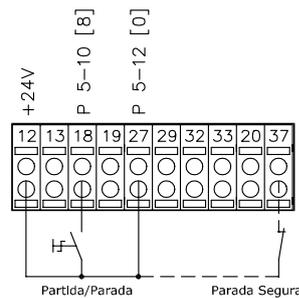
4.2 Exemplos de Ligação

4.2.1 Partida/Parada

Terminal 18 = *parâmetro 5-10 Terminal 18 Digital Input [8] Partida*

Terminal 27 = *parâmetro 5-12 Terminal 27 Digital Input [0] Sem operação (Parada por inércia inversa padrão)*

Terminal 37 = STO



130BA155.12

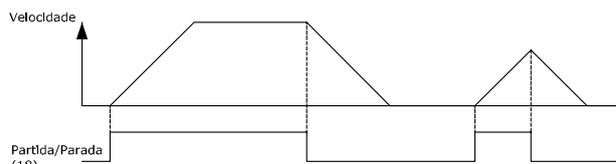


Ilustração 4.27 Fiação partida/parada

4.2.2 Parada/Partida por Pulso

Terminal 18 = *parâmetro 5-10 Terminal 18 Digital Input [9] Partida por pulso*

Terminal 27 = *parâmetro 5-12 Terminal 27 Digital Input [6] Parada por inércia inversa*

Terminal 37 = STO

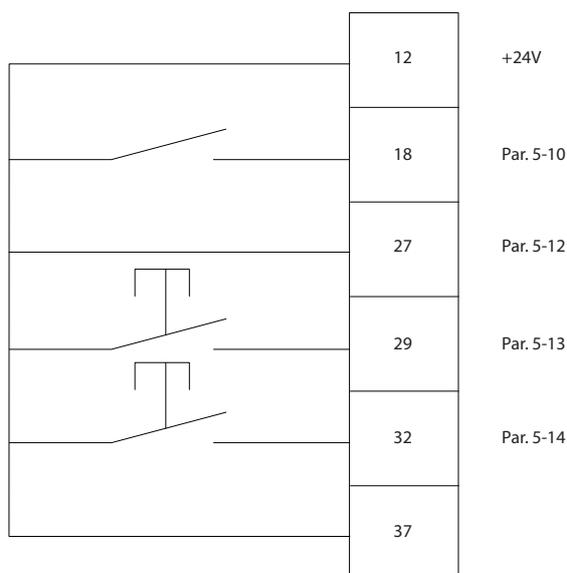
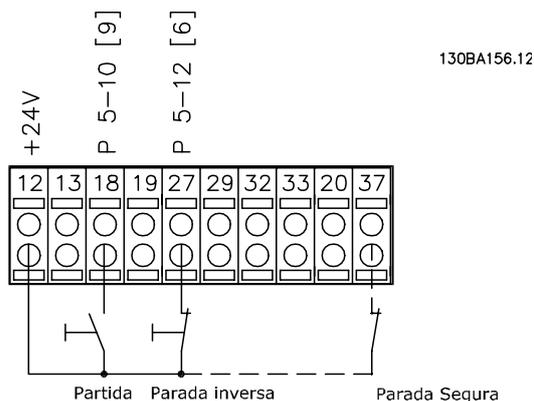


Ilustração 4.29 Aceleração/Desaceleração

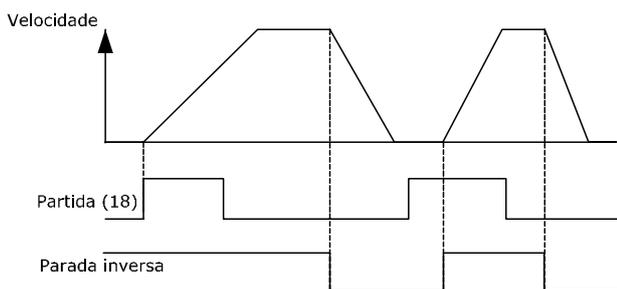


Ilustração 4.28 Fiação partida/parada por pulso

4.2.3 Aceleração/Desaceleração

Terminais 29/32 = Aceleração/desaceleração

Terminal 18 = *parâmetro 5-10 Terminal 18 Digital Input [9] Partida (padrão)*

Terminal 27 = *parâmetro 5-12 Terminal 27 Digital Input [19] Congelar referência*

Terminal 29 = *parâmetro 5-13 Terminal 29 Digital Input [21] Aceleração*

Terminal 32 = *parâmetro 5-14 Terminal 32 Digital Input [22] Desaceleração*

AVISO!

Terminal 29 somente no FC x02 (x = tipo de série).

4.2.4 Referência do Potenciômetro

Tensão de referência através de um potenciômetro

Fonte da Referência 1 = [1] *Entrada analógica 53 (padrão)*

Terminal 53, Baixa Tensão = 0 V

Terminal 53, Alta Tensão = 10 V

Terminal 53 Ref./Feedback Baixo = 0 rpm

Terminal 53, Ref./Feedback Alto = 1500 rpm

Interruptor S201 = OFF (U)

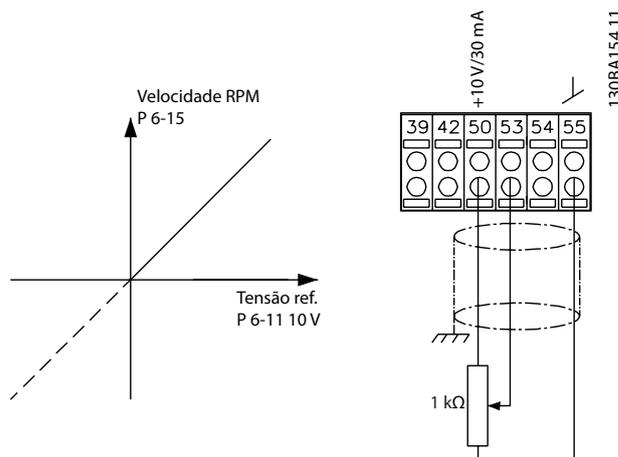


Ilustração 4.30 Referência do Potenciômetro

4.3 Setup Final e Teste

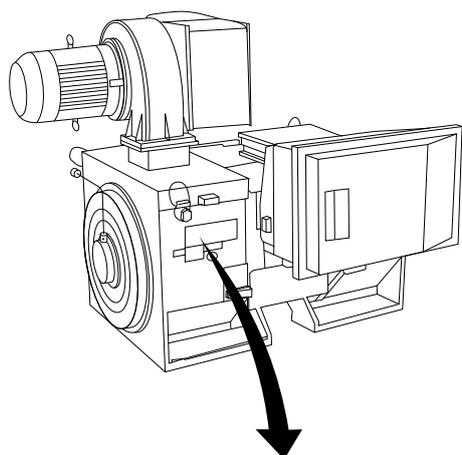
Para testar o setup e garantir que o conversor de frequência está funcionando, siga as etapas a seguir.

Etapa 1, Localize a plaqueta de identificação do motor.

AVISO!

O motor é conectado em estrela (Y) ou delta (Δ). Essas informações estão na plaqueta de identificação do motor.

4



130BA767.10

THREE PHASE INDUCTION MOTOR						
MOD MCV 315E	Nr.	135189 12 04		IL/IN 6.5		
kW 400	PRIMARY			SF 1.15		
HP 536	V 690	A 410.6	CONN Y	COS f 0.85	40	
mm 1481	V	A	CONN	AMB 40	°C	
Hz 50	V	A	CONN	ALT 1000	m	
DESIGNN	SECONDARY			RISE 80	°C	
DUTY S1	V	A	CONN	ENCLOSURE IP23		
INSUL I	EFFICIENCY %	95.8%	100%	95.8%	75%	WEIGHT 1.83 ton
CAUTION						

Ilustração 4.31 Plaqueta de identificação

Etapa 2, Insira os dados da plaqueta de identificação do motor nesta lista de parâmetros.

Para acessar essa lista, pressione [Quick Menu] e selecione Q2 Quick Setup“Quick”.

1. Parâmetro 1-20 Motor Power [kW]
Parâmetro 1-21 Motor Power [HP]
2. Parâmetro 1-22 Motor Voltage
3. Parâmetro 1-23 Motor Frequency
4. Parâmetro 1-24 Motor Current
5. Parâmetro 1-25 Motor Nominal Speed

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

Executar uma AMA garante desempenho ideal. A AMA mede os valores a partir do diagrama equivalente do modelo do motor.

1. Conecte o terminal 37 ao terminal 12 (se o terminal 37 estiver disponível).
2. Conecte o terminal 27 ao terminal 12 ou programe parâmetro 5-12 Terminal 27 Digital Input para [0] Sem função.
3. Ative a AMA parâmetro 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA).
4. Selecione entre AMA completa ou AMA reduzida. Se um filtro de onda senoidal estiver instalado, execute somente a AMA reduzida ou remova o filtro de onda senoidal durante o procedimento da AMA.
5. Pressione [OK]. A tela exibe *Pressione [Hand On] para iniciar.*
6. Pressione [Hand On]. Uma barra de evolução desse processo mostrará se a AMA está em execução.

Pare a AMA durante a operação

1. Pressione [Off] (Desligar). O conversor de frequência entra em modo de alarme e o display mostra que o usuário encerrou o AMA.

AMA executada com êxito

1. O display mostra *Pressione [OK] para finalizar a AMA.*
2. Pressione [OK] para sair do estado da AMA.

AMA falhou

1. O conversor de frequência entra no modo alarme. Uma descrição do alarme pode ser encontrada em .
2. O Valor de Relatório no [registro de Alarme] mostra a última sequência de medição executada pela AMA antes de o conversor de frequência entrar no modo de alarme. Esse número, junto com a descrição do alarme, ajuda na solução do problema. Declare o número e a descrição do alarme ao entrar em contato com o serviço da Danfoss.

AVISO!

O registro incorreto dos dados da plaqueta de identificação do motor ou uma diferença muito grande entre o tamanho da potência do motor e o tamanho da potência do conversor de frequência, geralmente causa falha na AMA.

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

- Parâmetro 3-02 Minimum Reference
- Parâmetro 3-03 Maximum Reference

Etapa 5. Programe os limites desejados para a velocidade e o tempo de rampa.

- Parâmetro 4-11 Motor Speed Low Limit [RPM] ou parâmetro 4-12 Motor Speed Low Limit [Hz]
- Parâmetro 4-13 Motor Speed High Limit [RPM] ou parâmetro 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]
- Parâmetro 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time
- Parâmetro 3-42 Ramp 1 Ramp Down Time

4.4 Conexões Adicionais

4.4.1 Controle do Freio Mecânico

Nas aplicações de elevação/abaixamento é necessário ter capacidade de controlar um freio eletromecânico:

- Controle o freio usando qualquer saída do relé ou saída digital (terminal 27 ou 29).
- Mantenha a saída fechada (sem tensão) enquanto o conversor de frequência não puder assistir o motor devido a, por exemplo, a carga ser excessivamente pesada.
- Selecione [32] Controle do freio mecânico no grupo do parâmetro 5-4* Relés para aplicações com freio eletromecânico.
- O freio é liberado quando a corrente do motor exceder o valor predefinido no parâmetro 2-20 Release Brake Current.
- O freio é acionado quando a frequência de saída for menor que a frequência programada no parâmetro 2-21 Activate Brake Speed [RPM] ou parâmetro 2-22 Activate Brake Speed [Hz] e somente se o conversor de frequência estiver executando um comando de parada.

Se o conversor de frequência estiver no modo alarme ou em uma situação de sobretensão, o freio mecânico é imediatamente acionado.

4.4.2 Conexão de Motores em Paralelo

O conversor de frequência pode controlar diversos motores ligados em paralelo. O consumo total de corrente dos motores não deve ultrapassar a corrente de saída nominal $I_{M,N}$ do conversor de frequência.

AVISO!

Instalações com cabos conectados em uma junta comum como em *Ilustração 4.32* são recomendáveis somente para comprimentos de cabo curtos.

AVISO!

Quando motores são conectados em paralelo, o parâmetro 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA) não pode ser utilizado.

AVISO!

O relé térmico eletrônico (ETR) do conversor de frequência não pode ser usado como proteção de sobrecarga do motor para o motor individual em sistemas com motores conectados em paralelo. Providencie proteção de sobrecarga do motor adicional, por exemplo, termistores em cada motor ou relés térmicos individuais (disjuntores não são adequados como proteção).

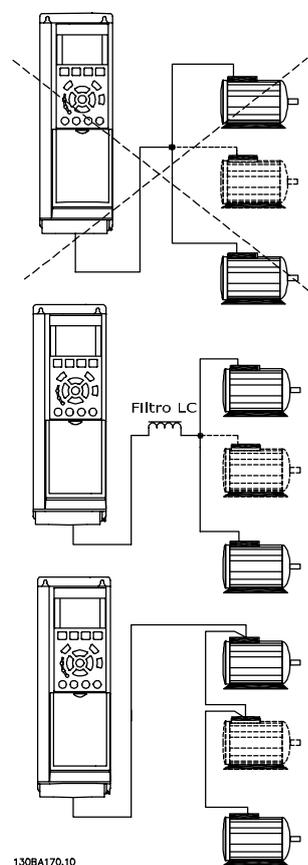


Ilustração 4.32 Conexão do motor paralela

Podem surgir problemas na partida e em baixos valores de RPM se os tamanhos dos motores forem muito diferentes, pois a resistência ôhmica relativamente alta do estator em motores menores requer tensão mais alta na partida e em baixos valores de RPM.

4.4.3 Proteção Térmica do Motor

O relé térmico eletrônico do conversor de frequência recebeu a aprovação do UL para a proteção de sobrecarga do motor de um único motor, quando

parâmetro 1-90 Motor Thermal Protection for programado para [4] *Desarme do ETR* e *parâmetro 1-24 Motor Current* for programado para a corrente nominal do motor (consulte a plaqueta de identificação do motor).

Para a proteção térmica do motor, também é possível usar o opcional do Cartão do Termistor do PTC VLT MCB 112.

Este cartão fornece certificado ATEX para proteger motores em áreas com perigo de explosões, Zona 1/21 e Zona 2/22.

Quando *parâmetro 1-90 Motor Thermal Protection* estiver programado para [20] *ATEX ETR* e for combinado com o uso do MCB 112, é possível controlar um motor Ex-e em áreas com risco de explosão. Consulte o *guia de programação* relevante para obter detalhes sobre como configurar o conversor de frequência para operação segura de motores Ex-e.

5 Como operar o Conversor de Frequência

5.1 Operação com LCP

5.1.1 Três maneiras de operação

O conversor de frequência poderá funcionar de três maneiras:

- Painel de Controle Local Gráfico (GLCP).
- Painel de controle local numérico (NLCP).
- Comunicação serial RS-485 ou USB, ambas para conexão com PC.

Se o conversor de frequência estiver equipado com opcional de fieldbus, consulte a documentação relevante.

5.1.2 Como operar o LCP gráfico (GLCP)

As instruções a seguir são válidas para o GLCP (LCP 102).

O GLCP é dividido em quatro grupos funcionais:

1. Display Gráfico com linhas de status.
2. Teclas de menu e luzes indicadoras (LEDs) - para selecionar o 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 é iluminado e possui um total de 6 linhas alfa-numéricas. Todos os dados são exibidos no LCP, que pode mostrar até cinco variáveis de operação durante o modo [Status].

Linhas de display:

- Linha de status**
Mensagens de status, exibindo ícones e gráfico.
- Linha 1-2**
Linhas de dados do operador que exibem dados e variáveis definidos ou selecionados pelo usuário. Pressione [Status] adicionar uma linha extra.
- Linha de status**
Mensagens de Status que exibem texto.

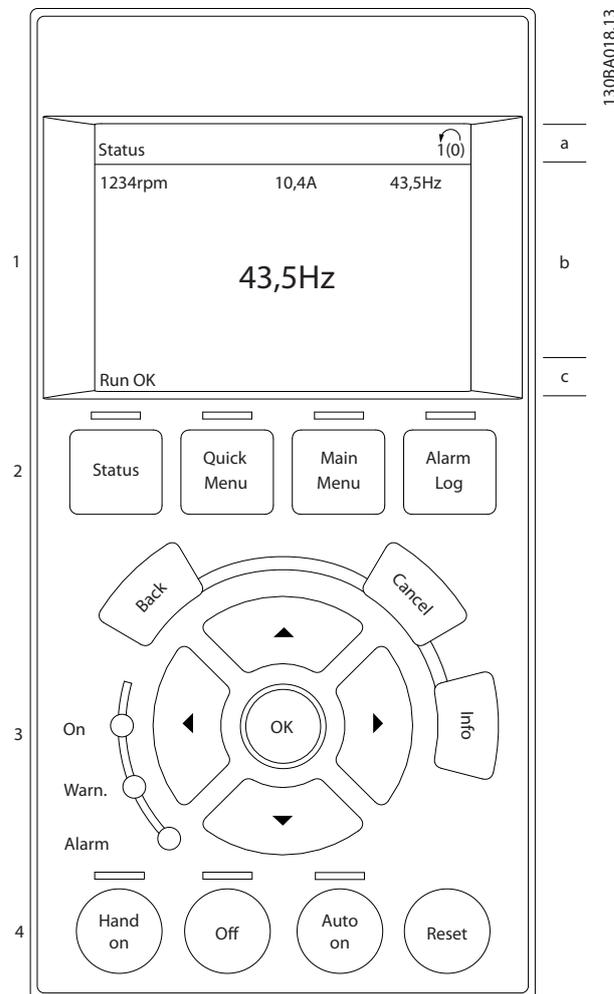


Ilustração 5.1 LCP

O display está dividido em 3 seções:

Seção do topo

(a) exibe o status durante o modo status ou até duas variáveis fora do modo status e em caso de Alarme/ Advertência.

O número da configuração ativa (selecionada como configuração ativa em *parâmetro 0-10 Setup Ativo*) é exibido. Ao programar em configuração diferente da configuração ativa, o número da configuração que estiver sendo programado aparece à direita entre colchetes.

Seção do meio

(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.

A seção inferior

(c) sempre mostra o estado do conversor de frequência no modo status.

Pressione [Status] para alternar entre as três telas de leitura de status.

Variáveis de operação com formatações diferentes são mostradas em cada tela de status. Consulte os exemplos a seguir.

Diversos valores ou medições podem ser conectados a cada uma das variáveis de operação exibidas. Os valores/medições a serem exibidos podem ser definidos por meio de *parâmetro 0-20 Linha do Display 1.1 Pequeno*, *parâmetro 0-21 Linha do Display 1.2 Pequeno*, *parâmetro 0-22 Linha do Display 1.3 Pequeno*, *parâmetro 0-23 Linha do Display 2 Grande* e *parâmetro 0-24 Linha do Display 3 Grande*, que podem ser acessados por meio do [Quick Menu], *Q3 Setups de Função*, *Q3-1 Configurações Gerais*, *Q3-13 Configurações do Display*.

Cada leitura de valor / medição do parâmetro selecionado nos *parâmetro 0-20 Linha do Display 1.1 Pequeno* a *parâmetro 0-24 Linha do Display 3 Grande*, tem a sua escala de medida própria bem como as respectivas casas decimais. Os valores numéricos maiores são exibidos com poucos 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.

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

Observe as variáveis de operação mostradas em *Ilustração 5.2*. 1.1, 1.2 e 1.3 são mostradas em tamanho pequeno. 2 e 3 são mostradas em tamanho médio.

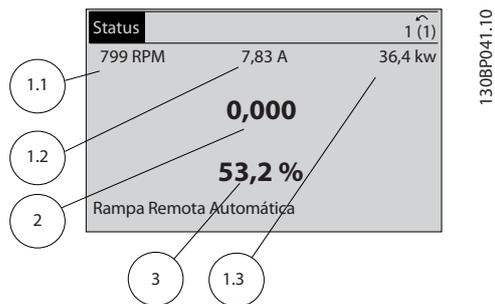


Ilustração 5.2 Exemplo de Display de Status I

Display de status II

Ver as variáveis de operação (1.1, 1.2, 1.3 e 2) mostradas no display *Ilustração 5.3*.

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.

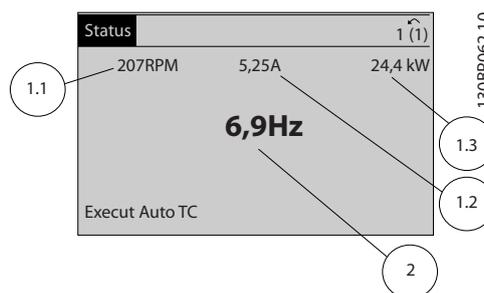


Ilustração 5.3 Exemplo de Display de Status II

Display de status III

Este status exibe o evento e a Ação Smart Logic control.

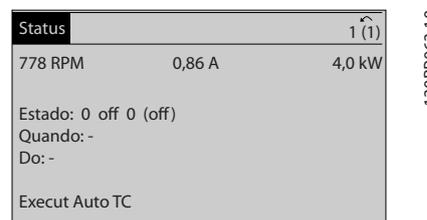


Ilustração 5.4 Exemplo de Display de Status III

Ajuste do contraste do display

Pressione [status] e [▲] para escurecer o display.
Pressione [status] e [▼] para clarear o display.

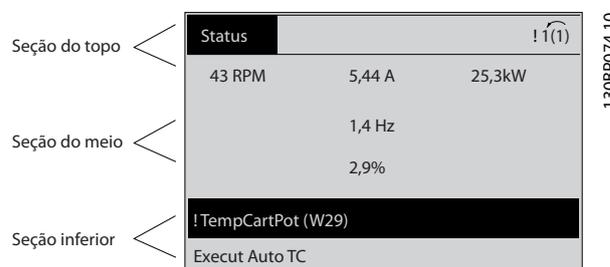


Ilustração 5.5 Seções do display

Luzes Indicadoras (LEDs)

Se certos valores limites forem excedidos, o LED de alarme e/ou advertência acende. Um texto de status e de alarme é exibido no display.

O LED On é ativado quando o conversor de frequência recebe energia da tensão de rede, de terminais de comunicação serial CC ou de uma alimentação de 24 V externa. Ao mesmo tempo, a luz de fundo está ligada.

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

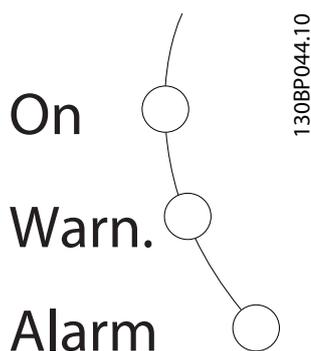


Ilustração 5.6 Luzes indicadoras

GLCP teclas

Teclas de menu

As teclas de menu estão divididas por funções. As teclas abaixo do display e das luzes indicadoras são utilizadas para configuração de parâmetros, incluindo seleção de indicação de display durante a operação normal.



Ilustração 5.7 Teclas de Menu

[Status]

[Status] indica o status do conversor de frequência e/ou do motor. Três leituras diferentes podem ser selecionadas pressionando a tecla [Status]:

- Leituras de 5 linhas
- Leituras de 4 linhas
- smart logic control

Pressione [Status] para selecionar o modo de display ou para voltar ao modo *Display* a partir do modo *Quick Menu*, modo *Menu Principal* ou no modo *Alarme*. Também pressione a tecla [Status] para alternar entre o modo leitura simples ou dupla.

[Quick Menu (Menu Rápido)]

[Quick Menu] permite uma configuração rápida do conversor de frequência. As funções do HVAC mais comuns podem ser programadas aqui.

O Quick Menu consiste em

- Meu menu pessoal
- Configuração rápida
- Setup de função
- Alterações implementadas
- Loggings (Registros)

O *Setup de Função* fornece acesso rápido e fácil a todos os parâmetros necessários para a maioria das aplicações de HVAC, incluindo:

- A maioria dos ventiladores de alimentação e de retorno VAV e CAV.
- Ventiladores de torre de resfriamento.
- Bombas de água primária, secundária e do condensador.
- Outras aplicações de bomba, ventilador e compressor.

Entre outros recursos, inclui também parâmetros para a seleção das variáveis a serem exibidas no LCP, velocidades digitais predefinidas, escala de referências analógicas, aplicações de zona única e multizonas em malha fechada e funções específicas relacionadas a ventiladores, bombas e compressores.

Os parâmetros do Quick Menu (Menu Rápido) podem ser acessados imediatamente, a menos que uma senha tenha sido criada por meio do *parâmetro 0-60 Senha do Menu Principal*, *parâmetro 0-61 Acesso ao Menu Principal s/ Senha*, *parâmetro 0-65 Senha de Menu Pessoal* ou *parâmetro 0-66 Acesso ao Menu Pessoal s/ Senha*. É possível alternar diretamente entre o modo *Quick Menu* e o modo *Menu Principal*.

[Main Menu]

[Main Menu] é utilizado para programar todos os parâmetros. Os parâmetros do menu principal podem ser acessados imediatamente, a menos que uma senha tenha sido criada via *parâmetro 0-60 Senha do Menu Principal*, *parâmetro 0-61 Acesso ao Menu Principal s/ Senha*, *parâmetro 0-65 Senha de Menu Pessoal* ou *parâmetro 0-66 Acesso ao Menu Pessoal s/ Senha*. Para a maioria das aplicações de HVAC, não é necessário acessar os parâmetros do menu principal. Ao invés, *Quick Menu*, *Configuração Rápida* e *Setup de Função* fornecem o acesso mais simples e rápido aos parâmetros mais necessários. É possível alternar diretamente entre o modo *Menu Principal* e o modo *Quick Menu*.

O atalho do parâmetro pode ser tomado mantendo pressionado [Main Menu] durante 3 s. O atalho de parâmetro permite acesso direto a qualquer parâmetro.

[Registro de Alarme]

[Registro de Alarme] exhibe uma lista de Alarmes dos dez alarmes mais recentes (numerados de A1-A10). Para obter mais detalhes sobre um alarme, use as teclas de navegação 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.

A tecla [Alarm log] no LCP permite acessar o registro de alarmes e o registro de manutenção.

[Back]

[Voltar] retorna à etapa ou camada anterior na estrutura de navegação.



Ilustração 5.8 Tecla voltar

[Cancel] (Cancelar)

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



Ilustração 5.9 Tecla cancelar

[Info] (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].



Ilustração 5.10 Tecla info

Teclas de Navegação

As quatro teclas de navegação são usadas para navegar entre as diversas opções disponíveis no Quick Menu, no Menu Principal no Registro de Alarmes. Pressione as teclas para mover o cursor.

[OK]

[OK] é usado para selecionar um parâmetro marcado pelo cursor e para permitir a alteração de um parâmetro.

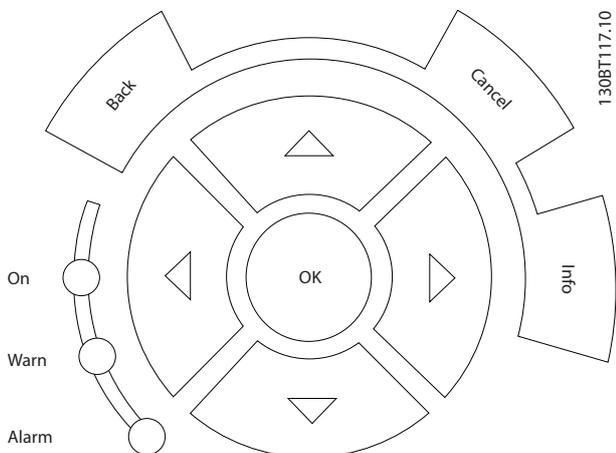


Ilustração 5.11 Teclas de Navegação

Teclas de operação

As teclas de operação para controle local estão localizadas na parte inferior do painel de controle.

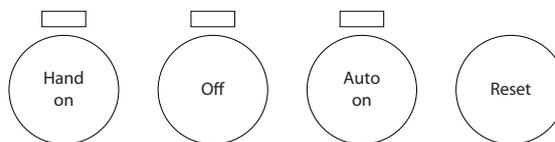


Ilustração 5.12 Teclas de Operação

[Hand On]

[Hand On] permite controlar o conversor de frequência por intermédio do GLCP. [Hand On] (Manual ligado) também dá partida no motor e permite inserir os dados da velocidade do motor com as teclas de navegação. A tecla pode ser selecionada como [1] Ativado ou [0] Desabilitado via parâmetro 0-40 Tecla [Hand on] (Manual ligado) do LCP. Os sinais de controle a seguir ainda estão ativos quando [Hand On] (Manual ligado) for ativado:

- [Hand On] (Manual Ligado) - [Off] (Desligado) - [Auto On] (Automático Ligado).
- 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.

AVISO!

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

[Off] (Desligar)

[Off] (Desligado) para o motor conectado. A tecla pode ser selecionada como [1] Ativada ou [0] Desativada por meio do parâmetro 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)

[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 ao barramento, o conversor de frequência dará partida. A tecla pode ser selecionada como [1] Ativada ou [0] Desativada por meio do parâmetro 0-42 Tecla [Auto on] (Automát. ligado) do LCP.

AVISO!

Um sinal HAND-OFF-AUTO (MANUAL-DESLIGADO-AUTOMÁTICO) ativado por meio das entradas digitais tem prioridade mais alta que as teclas de controle [Hand on] – [Auto On] (Automático ligado).

[Reset]

[Reset] é usada para reinicialização do conversor de frequência, após um alarme (desarme). Pode ser selecionado como [1] Ativado ou [0] Desabilitado via parâmetro 0-43 Tecla [Reset] do LCP.

O atalho de parâmetro pode ser executado mantendo a tecla [Main Menu] pressionada durante três segundos. O atalho de parâmetro permite acesso direto a qualquer parâmetro.

5.2 Operação através de comunicação serial

5.2.1 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 que o terminal 69 é conectado ao sinal N (TX-,RX-).

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

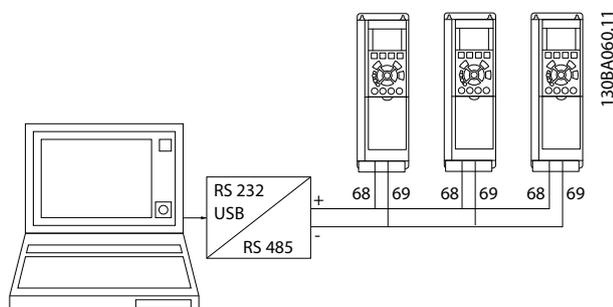


Ilustração 5.13 Exemplo de Ligação

Para evitar potenciais correntes de equalização na blindagem, aterre a blindagem do cabo por meio do terminal 61, que está conectado ao chassi através de um barramento RC.

Terminação do bus serial

Faça a terminação do barramento RS-485 usando uma rede de resistor nas duas extremidades. Se o conversor de frequência for o primeiro ou o último dispositivo na malha do RS-485, ajuste o interruptor S801 do cartão de controle para ON (Ligado).

Para obter mais informações, ver o parágrafo *Interruptores S201, S202 e S801*.

5.3 Operação via PC

5.3.1 Como Conectar um PC ao Conversor de Frequência

Para controlar ou programar o conversor de frequência a partir de um PC, instale a ferramenta de configuração baseada em PCSoftware de Setup do MCT 10.

O PC é conectado por meio de um cabo USB padrão (host/dispositivo) ou por meio da interface RS-485 conforme mostrado em capítulo 5.2.1 *Conexão do Barramento RS-485*.

AVISO!

A conexão USB está isolada galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão. A conexão USB está conectada ao ponto de aterramento de proteção. Utilize somente laptop isolado para ligar-se ao conector USB do conversor de frequência.

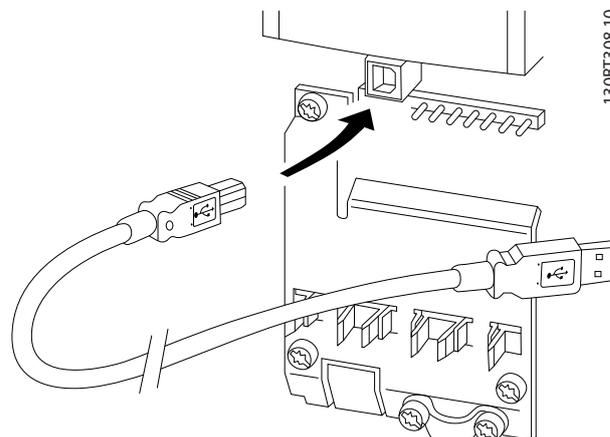


Ilustração 5.14 Conexão USB com o conversor de frequência

5.3.2 Ferramentas de Software de PC

Software de Setup do MCT 10 baseado em PC

Todos os conversores de frequência são equipados com uma porta de comunicação serial. A Danfoss disponibiliza uma ferramenta para PC para a comunicação entre o PC e o conversor de frequência. Verifique a seção em capítulo 1.2.1 *Recursos adicionais* para obter informações detalhadas sobre essa ferramenta.

Software de Setup do MCT 10

A Software de Setup do MCT 10 foi projetada como uma ferramenta interativa de fácil utilização para configurar parâmetros de conversores de frequência.

O Software de Setup do MCT 10 é útil para:

- Planejamento de uma rede de comunicações off-line. O Software de Setup do MCT 10 contém um banco de dados completo do conversor de frequência.
- Colocação em funcionamento on-line de conversores de frequência.
- Salvar 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 colocação em funcionamento.
- Expansão de uma rede existente.
- Suporte de conversor de frequência desenvolvidos futuramente.

Software de Setup do MCT 10 suporta PROFIBUS DP-V1 através de uma conexão classe mestre 2. Permite a leitura/ gravação online de parâmetros em um conversor de frequência através da rede PROFIBUS. Essa rede elimina 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 com porta USB. Não cumprir essa observação poderá causar danos no equipamento.
2. Abra o Software de Setup do MCT 10.
3. Selecione *Ler do drive*.
4. Selecione *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 *Open* – os arquivos armazenados são exibidos.
4. Abra o arquivo apropriado.
5. Selecione *Write to drive*.

Todas as programações do parâmetro são agora transferidas para o conversor de frequência.

Há um manual separado disponível para Software de Setup do MCT 10 em www.Danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/SoftwareDownload/DDPC+Software+Program.htm.

Os módulos do Software de Setup do MCT 10

Os módulos a seguir estão incluídos no pacote de software.

	Software de Setup MCT 10 Configuração de parâmetros. Copiar de e para conversores de frequência. Documentação e impressão de programação do parâmetro, incluindo diagramas.
	Interface do usuário Ext. Cronograma de manutenção preventiva. Configurações de relógio. Programação de ação temporizada. Setup do Smart Logic Controller.

Tabela 5.1 Os Módulos do Software de Setup do MCT 10

Código de pedido

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

O software também pode ser baixado do site de internet da Danfoss em www.Danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/SoftwareDownload/DDPC+Software+Program.htm

5.3.3 Dicas e Truques

- O *Quick Menu*, a *Configuração Rápida* e o *Setup de Função* fornecem o acesso mais simples e rápido aos parâmetros mais necessários para a maioria das aplicações de HVAC.
- Sempre que possível, executar uma AMA garante o melhor desempenho do eixo.
- Ajuste o contraste do display pressionando [Status] e [▲], para escurecer o display ou [Status] e [▼], para clarear o display.
- Em *Quick Menu* e *Alterações Realizadas*, são exibidos todos os parâmetros que foram alterados em relação à configuração de fábrica
- Pressione e segure a tecla Menu Principal durante três segundos para acessar qualquer parâmetro.
- Para fins de serviço, copie todos os parâmetros para o LCP. Veja *parâmetro 0-50 Cópia do LCP* para saber mais informações.

5.3.4 Transferência Rápida das Programações do Parâmetro ao usar o GLCP

Após concluir o setup de um conversor de frequência, armazene (faça backup) a programação do parâmetro no GLCP ou em um PC através do Software de Setup do MCT 10.

⚠️ ADVERTÊNCIA

Pare o motor antes de executar qualquer uma destas operações.

Armazenagem de dados no LCP:

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

Todas as programações do parâmetro são então armazenadas no GLCP, conforme indicado na barra de progressão. Quando 100% forem atingidos, pressione [OK].

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

Transferência de dados do LCP para o conversor de frequência

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

As programações do parâmetro armazenadas no GLCP são transferidas para o conversor de frequência, como indicado na barra de progressão. Quando 100% forem atingidos, pressione [OK].

5.3.5 Inicialização para as Configurações Padrão

Há duas maneiras de inicializar o conversor de frequência para padrão:

- Inicialização recomendada
- Inicialização manual

Observe que causam impactos diferentes de acordo com a descrição a seguir.

Inicialização recomendada (via *parâmetro 14-22 Modo Operação*)

1. Selecione *parâmetro 14-22 Modo Operação*.
2. Pressione [OK].
3. Selecione [2] *Inicialização* (para NLCP selecione "2").
4. Pressione [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 do que o normal.
7. Pressione [Reset].

Parâmetro 14-22 Modo Operação inicializa todos, exceto:

- *Parâmetro 14-50 Filtro de RFI*.
- *Parâmetro 8-30 Protocol*.
- *Parâmetro 8-31 Address*.
- *Parâmetro 8-32 Baud Rate*.
- *Parâmetro 8-35 Atraso Mínimo de Resposta*.
- *Parâmetro 8-36 Max Response Delay*.
- *Parâmetro 8-37 Atraso Inter-Character Máximo*.
- *Parâmetro 15-00 Horas de funcionamento para parâmetro 15-05 Sobretensões*.
- *Parâmetro 15-20 Registro do Histórico: Evento para parâmetro 15-22 Registro do Histórico: Tempo*.
- *Parâmetro 15-30 Log Alarme: Cód Falha para parâmetro 15-32 LogAlarme:Tempo*.

AVISO!

Os parâmetros selecionados em *parâmetro 0-25 Meu Menu Pessoal* permanecem presentes com a configuração de fábrica padrão.

Inicialização manual

AVISO!

Ao executar a inicialização manual, a comunicação serial, as configurações do filtro de RFI e as configurações do registro de falhas são reinicializadas.

A inicialização manual remove os parâmetros selecionados em *parâmetro 0-25 Meu Menu Pessoal*.

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

Esse parâmetro inicializa tudo, exceto:

Parâmetro 15-00 Horas de funcionamento

Parâmetro 15-03 Energizações

Parâmetro 15-04 Superaquecimentos

Parâmetro 15-05 Sobreensões

6 Como programar

6.1 Programação Básica

6.1.1 Setup de Parâmetros

Grupo	Título	Função
0-**	Operação e Display	<p>Parâmetros usados para programar as funções fundamentais do conversor de frequência e do LCP, incluindo:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Seleção de idioma. • Seleção de quais variáveis são exibidas em cada posição no display. Como exemplo, a pressão estática do duto ou a temperatura do retorno da água do condensador pode ser exibida com o setpoint em pequenos dígitos, na fila superior e o feedback em dígitos grandes no cento do display); • Ativação/desativação das teclas do LCP. • Senhas do LCP. • Fazer upload e download de parâmetros comissionados do/para o LCP. • Configuração do relógio integrado.
1-**	Carga/Motor	<p>Parâmetros usados para configurar o conversor de frequência para a aplicação específica e para o motor, inclusive:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Operação em malha fechada ou aberta. • Tipo de aplicação como: <ul style="list-style-type: none"> - Compressor - Ventilador - Bomba centrífuga • Dados da plaqueta de identificação do motor. • Sintonização automática do conversor de frequência para o motor para desempenho ideal. • flying start (usado tipicamente em aplicações de ventilador). • Proteção térmica do motor.
2-**	Freios	<p>Parâmetros usados para configurar funções de frenagem do conversor de frequência que, apesar de não serem comuns em muitas aplicações de HVAC, podem ser úteis em aplicações de ventilador especiais. Os parâmetros incluem:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Freio CC. • Freio resistor/dinâmico • O controle de sobretensão (que fornece ajuste automático da taxa de desaceleração (processo de rampa automático) para evitar desarme durante a desaceleração de ventiladores com grande inércia)
3-**	Referência/Rampas	<p>Parâmetros utilizados para programar o seguinte:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Limites de referência máxima e mínima da velocidade (RPM/Hz) em malha aberta ou em unidades reais ao operar em malha fechada). • Referências predefinidas/digitais. • Velocidade de jog. • definição da fonte de cada referência (por exemplo, em qual entrada analógica o sinal de referência está conectado). • Tempo de aceleração e desaceleração. • Configurações do potenciômetro digital.

Grupo	Título	Função
4-**	Limites/Advertências	<p>Parâmetros usados para programar os limites e advertências de operação, inclusive:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Sentido permitido do motor. • Velocidade do motor mínima e máxima. Este é um exemplo, em aplicações de bomba, a velocidade mínima geralmente é ajustada para 30–40%. Essa velocidade garante que as vedações da bomba fiquem sempre lubrificadas corretamente, evita cavitação e garante que o cabeçote correto é sempre produzido para criar fluxo. • Limite de torque e limite de corrente para proteger a bomba, o ventilador ou o compressor acionado pelo motor. • Advertências de corrente alta/baixa, velocidade, referência e feedback. • Proteção contra fase ausente de motor. • Frequências de bypass de velocidade, incluindo o setup automático dessas frequências (por exemplo, para evitar as condições de ressonância em torres de resfriamento e outros ventiladores).
5-**	Entrada/Saída Digital	<p>Parâmetros usados para programar as funções de todas as</p> <ul style="list-style-type: none"> • entradas digitais • saídas digitais • saídas do relé • entrada de pulso • saídas de pulso <p>dos terminais no cartão de controle e em todos os cartões de controle.</p>
6-**	Entrada/Saída Analógica	<p>Parâmetros utilizados para programar as funções associadas a todas as entradas e saídas analógicas para os terminais do cartão de controle e o opcional de E/S para uso geral (MCB101). Os parâmetros incluem:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Entrada analógica da função do timeout do live zero (que, por exemplo, pode ser usada para comandar um ventilador da torre de resfriamento, para operar em velocidade total, se o sensor da água de retorno do condensador falhar). • escala dos sinais de entrada analógicos (por exemplo, para combinar a entrada analógica dos mA com uma faixa de pressão de um sensor de pressão de duto estática). • Constante de tempo do filtro para filtrar o ruído elétrico do sinal analógico que pode, algumas vezes, ocorrer quando cabos longos estão instalados. • Função e escala das saídas analógica (por exemplo, para fornecer uma saída analógica representando a corrente do motor ou kW para uma entrada analógica de um controlador DDC). • Configurar as saídas analógicas para serem controladas pelo BMS por meio de uma interface de alto nível (HLI) (por exemplo, para controlar uma válvula de água resfriada) incluindo a capacidade para definir um valor padrão destas saídas no caso de falha do HLI.
8-**	Comunicação e Opcionais	Parâmetros usados para configurar e monitorar funções associadas às comunicações seriais/interface de alto nível do conversor de frequência.
9-**	Profibus	Parâmetros aplicáveis somente quando um opcional de PROFIBUS estiver instalado.
10-**	Fieldbus CAN	Parâmetros aplicáveis somente quando um opcional de DeviceNet estiver instalado.
11-**	LonWorks	Parâmetros aplicáveis somente quando um opcional de LonWorks estiver instalado.

Grupo	Título	Função
13-**	Smart Logic Controller	<p>Parâmetros usados para configurar o smart logic control (SLC) integrado. O SLC pode ser usado para:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Funções simples como: <ul style="list-style-type: none"> • Comparadores (por exemplo, se estiver funcionando acima de x Hz, ativa o relé de saída). • Temporizadores (por exemplo, quando um sinal da partida for aplicado, ative primeiro o relé de saída para abrir o amortecedor de ar alimentado e aguarde x segundos antes de acelerar). • Sequência complexa de ações definidas pelo usuário executadas pelo SLC quando o evento associado definido pelo usuário for avaliado com VERDADEIRO pelo SLC. Por exemplo, iniciar um modo que permita economizar em um esquema de controle de aplicação de resfriamento AHU simples onde não há BMS. Para essas aplicações, o SLC pode monitorar a umidade relativa do ar externo. Se a umidade relativa estiver abaixo de um valor definido, o setpoint da temperatura do ar alimentado pode ser automaticamente elevado. Com o conversor de frequência monitorando a umidade relativa do ar ambiental externo e a temperatura do ar alimentado por meio das entradas analógicas e controlando a válvula de água gelada, por intermédio de loops de PI(D) estendidos e de uma saída analógica, o conversor, então, modularia essa válvula para manter uma temperatura de ar alimentado mais alta. <p>O SLC, frequentemente, pode substituir a necessidade de outro equipamento de controle externo.</p>
14-**	Funções Especiais	<p>Parâmetros usados para configurar funções especiais do conversor de frequência, inclusive:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Configuração da frequência de chaveamento para diminuir o ruído sonoro do motor (algumas vezes, requerido para aplicações de ventilador). • Função de backup cinético (especialmente útil em aplicações críticas, em instalações de semicondutores, onde o desempenho na ocorrência de queda de rede elétrica/perda de rede elétrica é importante). • Proteção contra desbalanceamento de rede. • Reset automático (para evitar a necessidade de um reset manual de alarmes). • Parâmetros de otimização de energia. Normalmente, esses parâmetros não precisam de alteração. A sintonia fina desta função automática assegura que a combinação do conversor de frequência e do motor opere em sua eficiência ideal. • O derate automático funciona permitindo ao conversor de frequência continuar a operação em desempenho reduzido sob condições de operação extremas garantindo a disponibilidade máxima.
15-**	Informações do FC	<p>Parâmetros que fornecem dados de operação e outras informações do conversor de frequência, incluindo:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Contadores de horas em operação e de funcionamento. • Contador de kWh reinicialização dos contadores de kWh e de funcionamento. • Registro de falhas/alarme (em que os 10 últimos alarmes são registrados junto com qualquer valor e tempo associados). • Parâmetros de identificação do conversor de frequência e do cartão de opcionais, como número do código e versão do software.
16-**	Exibição dos Dados	<p>Parâmetros somente de leitura, os quais mostram o status/valor de muitas variáveis de operação que podem ser exibidas no LCP ou vistas neste grupo do parâmetro. Esses parâmetros podem ser úteis durante a colocação em funcionamento ao fazer interface com um BMS através de uma interface de alto nível.</p>

Grupo	Título	Função
18-**	Informações e Leituras	Os parâmetros somente de leitura podem ser particularmente úteis durante a colocação em funcionamento ao fazer interface com um BMS através de uma interface de alto nível. As informações contêm dados como: <ul style="list-style-type: none"> • A últimos 10 itens de registro de manutenção preventiva. • Ações e tempo. • O valor de entradas e saídas analógicas no cartão opcional de E/S analógicas.
20-**	Malha Fechada do FC	Parâmetros usados para configurar o controlador de PI(D) em malha fechada que controla a velocidade da bomba, ventilador ou compressor em malha fechada, inclusive: <ul style="list-style-type: none"> • Definindo de onde vem cada um dos 3 sinais de feedback possíveis (por exemplo, qual entrada analógica ou a HLI do BMS). • Fator de conversão de cada um dos sinais de feedback. Um exemplo poderia ser um sinal de pressão usado para indicar um fluxo em uma AHU ou converter pressão em temperatura em uma aplicação de compressor). • A unidade engenharia de medida da referência e do feedback (por exemplo, Pa, kPa, mWg, pol Wg, bar, m³/s, m³/h, °C, °F etc.). • A função (por exemplo, soma, diferença, média, mínimo ou máximo) usada para calcular o feedback resultante para aplicações de zona única ou a filosofia de controle para aplicações de zona múltipla. • Programação dos setpoints. • Sintonização manual ou sintonização automática da malha do PI(D).
21-**	Malha Fechada Estendida	Parâmetros usados para configurar os três Controladores de PI(D) de malha fechada estendida. Os controladores podem, por exemplo, ser usados para controlar atuadores externos (por exemplo, válvula de água gelada para manter a temperatura do ar de alimentação em um sistema de VAV), incluindo: <ul style="list-style-type: none"> • A unidade de engenharia da referência e do feedback de cada controlador (por exemplo, °C, °F etc.). • Definição da faixa da referência/setpoint de cada controlador. • definição de onde vem cada um dos setpoints/referências e sinais de feedback (por exemplo, qual entrada analógica ou a HLI do BMS). • Programação do setpoint e da sintonização manual ou sintonização automática de cada um dos controladores PI(D).
22-**	Funções de Aplicação	Parâmetros usados para monitorar, proteger e controlar bombas, ventiladores e compressores, incluindo: <ul style="list-style-type: none"> • Detecção de fluxo zero e proteção das bombas (inclusive do setup automático desta função). • Proteção de bomba seca. • Detecção de final de curva e proteção de bombas. • Sleep mode (especialmente útil para torres de resfriamento e conjuntos de bombas de recalque). • Detecção de correia partida (usada tipicamente em aplicações de ventilador para detectar fluxo zero de ar em vez de usar um interruptor Δp instalado através do ventilador). • Proteção de ciclo curto dos compressores e compensação do setpoint da vazão da bomba (especialmente útil para aplicações de bomba de água gelada secundária, em que o sensor Δp foi instalado junto da bomba e não ao lado da(s) carga(s) mais significativa(s) mais distante(s) do sistema. • O uso desta função pode compensar a instalação do sensor e ajudar a viabilizar a máxima economia de energia).

Grupo	Título	Função
23-**	Funções Baseadas no Tempo	Parâmetros baseados no tempo, incluindo: <ul style="list-style-type: none"> Parâmetros usados para iniciar ações diárias ou semanais baseadas no relógio em tempo real integrado. As ações poderiam ser alteração do setpoint para o modo de set-back noturno ou partida/parada da bomba/ventilador/compressor de um equipamento externo). As funções de manutenção preventiva, que podem ser baseadas em intervalos de tempo de horas de funcionamento ou de operação ou em datas e horas específicas. Log de energia (especialmente útil em aplicações de adaptação ou onde as informações da carga histórica real (kW) da bomba/ventilador/compressor for de interesse). Tendência (útil em adaptação ou outras aplicações em que houver interesse em registrar potência, corrente, frequência ou velocidade de operação da bomba/ventilador/compressor para análise e um calculador de recuperação do investimento).
24-**	Funções de Aplicação 2	Parâmetros usados no setup do Fire Mode e/ou para controlar um starter/contator de bypass, se projetado no sistema.
25-**	Controlador em Cascata	Parâmetros usados para configurar e monitorar o controlador em cascata da bomba integrado (usado normalmente em conjuntos de recalque de bombas).
26-**	E/S Analógica do opcional MCB 109	Parâmetros usados para configurar o opcional de E/S Analógica (MCB 109) incluindo: <ul style="list-style-type: none"> Definição dos tipos de entrada analógica (por exemplo, tensão, Pt1000 ou Ni1000). Escala e definição das funções de saída analógica e de escala.

Tabela 6.1 Grupos do Parâmetro

As descrições e seleções de parâmetros são exibidas no display gráfico (GLCP) ou numérico (NLCP). (Consulte a seção relevante para obter mais detalhes.) Acesse os parâmetros pressionando a [Quick Menu] ou [Main Menu] no LCP. O Quick Menu é usado principalmente para colocação em funcionamento da unidade na inicialização, disponibilizando os parâmetros necessários à operação de partida. O Menu Principal fornece o acesso a todos os parâmetros para programação detalhada da aplicação.

Todos os terminais de entrada/saída digital e entrada/saída analógica são multifuncionais. Todos os terminais têm funções padrão de fábrica adequadas à maioria das aplicações HVAC, mas se outras funções especiais forem necessárias, devem ser programadas no grupo do parâmetro 5-** Entrada/Saída Digital ou 6-** Entrada/Saída Analógica.

6.1.2 Modo Menu Rápido

Dados dos parâmetros

O display gráfico (GLCP) fornece acesso a todos os parâmetros relacionados no Quick Menu. O display numérico (NLCP) disponibiliza o acesso somente aos parâmetros de Configuração Rápida. Para programar parâmetros pressionando [Quick Menu] - insira ou altere os dados do parâmetro ou as programações de acordo com o seguinte procedimento:

1. Pressione [Quick Menu] (Menu rápido).
2. Pressione [▲] ou [▼] para localizar o parâmetro a ser alterado.

3. Pressione [OK].
4. Pressione [▲] ou [▼] para selecionar a programação do parâmetro correta.
5. Pressione [OK].
6. Para mover para um dígito diferente dentro de uma programação do parâmetro, use [◀] e [▶].
7. A área em destaque indica o dígito selecionado para ser alterado.
8. Pressione [Cancel] para descartar a alteração ou pressione [OK] para aceitar a alteração e inserir a nova programação.

Exemplo de alteração dos dados do parâmetro

Suponha que *parâmetro 22-60 Função Correia Partida* está programado para [0] Desligado. Para monitorar a condição da correia do ventilador, partida ou não partida, siga este procedimento:

1. Pressione [Quick Menu] (Menu rápido).
2. Pressione [▼] para selecionar Setups de Função.
3. Pressione [OK].
4. Pressione [▼] para selecionar *Configurações da Aplicação*.
5. Pressione [OK].
6. Pressione [OK] novamente para Funções do Ventilador.
7. Pressione [OK] para selecionar Função Correia Partida.
8. Pressione [▼], para selecionar [2] Desarme.

Se for detectada correia partida do ventilador, o conversor de frequência desarma.

Selecione Q1 Meu Menu Pessoal para exibir os parâmetros pessoais

Por exemplo, uma AHU ou bomba OEM pode ter parâmetros pessoais pré-programados para estar no Meu Menu Pessoal ao ser colocada em funcionamento na fábrica para tornar mais simples a colocação em funcionamento/ajuste fino no local. Esses parâmetros são selecionados em *parâmetro 0-25 Meu Menu Pessoal*. É possível programar até 20 parâmetros diferentes nesse menu.

Selecione Alterações feitas para obter informações sobre:

- As 10 últimas alterações. Pressione [▲] e [▼] para rolar entre os 10 últimos parâmetros alterados.
- As alterações feitas desde a configuração padrão.

Loggings (Registros)

Selecione Registros para mostrar informações sobre as leituras das linhas de display. As informações são exibidas na forma de gráfico.

Somente os parâmetros de display selecionados em *parâmetro 0-20 Linha do Display 1.1 Pequeno* e *parâmetro 0-24 Linha do Display 3 Grande* podem ser visualizados. Até 120 amostras podem ser armazenadas na memória para referência posterior.

Setup Rápido

Setup de parâmetros eficiente das aplicações de HVAC

Os parâmetros podem ser facilmente programados, para a maioria das aplicações de HVAC utilizando a Configuração Rápida.

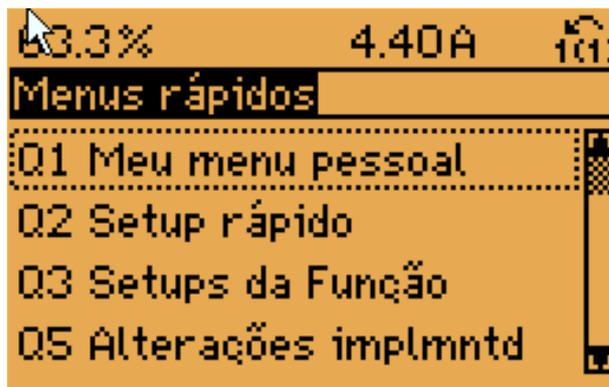
Após pressionar [Quick Menu] as diferentes opções do Quick Menu são listadas. Ver também *Ilustração 6.1* e *Tabela 6.3* a *Tabela 6.6*.

Exemplo de uso de Configuração Rápida

Para programar o tempo de desaceleração para 100 segundos, siga este procedimento:

1. Selecione *Configuração Rápida*.
Parâmetro 0-01 Idioma em Quick setup é exibido.
2. Pressione [▼] repetidamente até *parâmetro 3-42 Tempo de Desaceleração da Rampa 1* surgir com a configuração padrão de 20 s.
3. Pressione [OK].
4. Pressione [◀] para destacar o terceiro dígito antes da vírgula.
5. Altere 0 para 1 pressionando [▲].
6. Pressione [▶] para destacar o dígito 2.
7. Altere 2 para 0 pressionando [▼].
8. Pressione [OK].

O novo tempo de desaceleração está agora programado para 100 segundos.



130BP064.11

Ilustração 6.1 Visualização do Quick Menu (Menu rápido)

Acesso aos 18 parâmetros de setup mais importantes do conversor de frequência via Configuração Rápida. Depois da programação, o conversor de frequência está pronto para operação. Os 18 parâmetros de Configuração Rápida são mostrados em *Tabela 6.2*.

Parâmetro	[Unidades]
Parâmetro 0-01 Idioma	
Parâmetro 1-20 Potência do Motor [kW]	[kW]
Parâmetro 1-21 Potência do Motor [HP]	[Hp]
Parâmetro 1-22 Tensão do Motor ¹⁾	[V]
Parâmetro 1-23 Frequência do Motor	[Hz]
Parâmetro 1-24 Corrente do Motor	[A]
Parâmetro 1-25 Velocidade nominal do motor	[rpm]
Parâmetro 1-28 Verificação da Rotação do motor	[Hz]
Parâmetro 3-41 Tempo de Aceleração da Rampa 1	[s]
Parâmetro 3-42 Tempo de Desaceleração da Rampa 1	[s]
Parâmetro 4-11 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]	[rpm]
Parâmetro 4-12 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [Hz] ¹⁾	[Hz]
Parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]	[rpm]
Parâmetro 4-14 Lim. Superior da Veloc do Motor [Hz] ¹⁾	[Hz]
Parâmetro 3-19 Velocidade de Jog [RPM]	[rpm]
Parâmetro 3-11 Velocidade de Jog [Hz] ¹⁾	[Hz]
Parâmetro 5-12 Terminal 27 Entrada Digital	
Parâmetro 5-40 Função do Relé ²⁾	

Tabela 6.2 Parâmetros de Configuração Rápida

1) As informações mostradas no display dependem das escolhas feitas em *parâmetro 0-02 Unidade da Veloc. do Motor* e *parâmetro 0-03 Definições Regionais*. As configurações padrão de *parâmetro 0-02 Unidade da Veloc. do Motor* e *parâmetro 0-03 Definições Regionais* dependem da região do mundo em que o conversor de frequência é fornecido, mas pode ser reprogramado conforme necessário.

2) *Parâmetro 5-40 Função do Relé é uma matriz. Selecione entre [0] Relé1 ou [1] Relé2. A configuração padrão é [0] Relé1 com a opção padrão [9] Alarme.*

Para obter informações detalhadas sobre configurações e programação, consulte o *Guia de Programação do VLT® HVAC DriveFC 102*.

AVISO!

Se [0] *Sem Operação for selecionada em parâmetro 5-12 Terminal 27 Entrada Digital, não é necessária conexão de +24 V no terminal 27 para ativar a partida.*

Se [2] *Parada por inércia inversa (valor padrão de fábrica) for selecionado em parâmetro 5-12 Terminal 27 Entrada Digital, será necessária uma conexão para +24 V para ativar a partida.*

0-01 Idioma		
Option:	Funcão:	
		Define o idioma do display. O conversor de frequência é entregue com 4 pacotes de idiomas diferentes. Inglês e Alemão estão incluídos em todos os pacotes. O Inglês não pode ser eliminado ou alterado.
[0] *	English	Parte dos pacotes de idiomas 1 - 4
[1]	Deutsch	Parte dos pacotes de idiomas 1 - 4
[2]	Francais	Parte do pacote de idiomas 1
[3]	Dansk	Parte do pacote de idiomas 1
[4]	Spanish	Parte do pacote de idiomas 1
[5]	Italiano	Parte do pacote de idiomas 1
[6]	Svenska	Parte do pacote de idiomas 1
[7]	Nederlands	Parte do pacote de idiomas 1
[10]	Chinese	Parte do pacote de idiomas 2
[20]	Suomi	Parte do pacote de idiomas 1
[22]	English US	Parte do pacote de idiomas 4
[27]	Greek	Parte do pacote de idiomas 4
[28]	Bras.port	Parte do pacote de idiomas 4
[36]	Slovenian	Parte do pacote de idiomas 3
[39]	Korean	Parte do pacote de idiomas 2
[40]	Japanese	Parte do pacote de idiomas 2
[41]	Turkish	Parte do pacote de idiomas 4
[42]	Trad.Chinese	Parte do pacote de idiomas 2
[43]	Bulgarian	Parte do pacote de idiomas 3
[44]	Srpski	Parte do pacote de idiomas 3
[45]	Romanian	Parte do pacote de idiomas 3

0-01 Idioma		
Option:	Funcão:	
[46]	Magyar	Parte do pacote de idiomas 3
[47]	Czech	Parte do pacote de idiomas 3
[48]	Polski	Parte do pacote de idiomas 4
[49]	Russian	Parte do pacote de idiomas 3
[50]	Thai	Parte do pacote de idiomas 2
[51]	Bahasa Indonesia	Parte do pacote de idiomas 2
[52]	Hrvatski	Parte do pacote de idiomas 3

AVISO!

Parâmetro 1-20 Potência do Motor [kW], parâmetro 1-21 Potência do Motor [HP], parâmetro 1-22 Tensão do Motor e parâmetro 1-23 Frequência do Motor não terão efeito quando parâmetro 1-10 Construção do Motor = [1] PM, SPM não saliente.

1-20 Potência do Motor [kW]		
Range:	Funcão:	
Size related*	[0.09 - 3000.00 kW]	Digite 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. Dependendo das escolhas feitas no <i>parâmetro 0-03 Definições Regionais</i> ou no <i>parâmetro 1-20 Potência do Motor [kW]</i> ou <i>parâmetro 1-21 Potência do Motor [HP]</i> ficam ocultos.
		AVISO! Não é possível ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.

1-21 Potência do Motor [HP]		
Range:	Funcão:	
Size related*	[0.09 - 3000.00 hp]	Insira a potência do motor nominal em HP, de acordo com os dados da plaqueta de identificação do motor. O valor padrão corresponde à saída nominal efetiva da unidade. Dependendo das escolhas feitas em <i>parâmetro 0-03 Definições Regionais</i> , <i>parâmetro 1-20 Potência do Motor [kW]</i> ou <i>parâmetro 1-21 Potência do Motor [HP]</i> fica invisível.

1-22 Tensão do Motor		
Range:		Funcão:
Size related*	[10 - 1000 V]	Insira a tensão nominal do motor de acordo com os dados da plaqueta de identificação do motor. O valor padrão corresponde à saída nominal efetiva da unidade. AVISO! Não é possível ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.

1-23 Frequência do Motor		
Range:		Funcão:
Size related*	[20 - 1000 Hz]	Selecione o valor da frequência do motor nos dados da plaqueta de identificação do motor. Para operação em 87 Hz com motores de 230/400 V, defina os dados da plaqueta de identificação para 230 V/50 Hz. Adapte o parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM] e o parâmetro 3-03 Referência Máxima para a aplicação de 87 Hz.

1-24 Corrente do Motor		
Range:		Funcão:
Size related*	[0.10 - 10000.00 A]	Insira o valor da corrente nominal do motor nos dados da plaqueta de identificação do motor. Esses dados são usados para calcular o torque, a proteção térmica do motor etc.

1-25 Velocidade nominal do motor		
Range:		Funcão:
Size related*	[100 - 60000 RPM]	Digite o valor da velocidade nominal do motor dos dados da plaqueta de identificação do motor. Os dados são usados para calcular as compensações do motor automáticas.

1-28 Verificação da Rotação do motor		
Option:		Funcão:
		Acompanhando a instalação e conexão do motor, esta função permite verificar o sentido de rotação correto do motor. Ativando esta função, quaisquer comandos de bus ou entradas digitais são sobrepostos, exceto Bloqueio externo e Parada Segura (se estiverem incluídos).
[0] *	Off (Desligado)	Verificação da Rotação do Motor não está ativa.
[1]	Ativado	Verificação da Rotação do motor está ativo.

AVISO!

Assim que a verificação da rotação do motor estiver ativa o display mostrará: *Observação! O motor pode girar no sentido errado.*

Ao pressionar [OK], [Back] ou [Cancel] a mensagem é descartada e uma nova mensagem é exibida: "Pressione [Hand On] para dar partida no motor. Pressione [Cancel] para abortar". Pressionar [Hand On] dará partida no motor a 5 Hz no sentido de avanço e o display exibe: "O motor está funcionando. Verifique se o sentido de rotação do motor está correto. Pressione [Off] para parar o motor". Pressionando [Off] o motor para e reinicializa o parâmetro 1-28 Verificação da Rotação do motor. Se o sentido de rotação do motor estiver incorreto, faça a troca de dois cabos de fases do motor.

ADVERTÊNCIA

Remova a energia da rede elétrica antes de desconectar os cabos de fases do motor.

3-11 Velocidade de Jog [Hz]		
Range:		Funcão:
Size related*	[0 - par. 4-14 Hz]	A velocidade de jog é uma velocidade de saída fixa na qual o conversor de frequência está funcionando quando a função de jog estiver ativa. Consulte também a parâmetro 3-80 Tempo de Rampa do Jog.

3-41 Tempo de Aceleração da Rampa 1		
Range:		Funcão:
Size related*	[1.00 - 3600 s]	Insira o tempo de aceleração, ou seja, o tempo para acelerar de 0 RPM a parâmetro 1-25 Velocidade nominal do motor. Escolha um tempo de aceleração de tal modo que a corrente de saída não exceda o limite de corrente do parâmetro 4-18 Limite de Corrente durante a aceleração. Ver o tempo de desaceleração no parâmetro 3-42 Tempo de Desaceleração da Rampa 1.

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

3-42 Tempo de Desaceleração da Rampa 1		
Range:		Funcão:
Size related*	[1.00 - 3600 s]	Insira o tempo de desaceleração, i.é, o tempo que o motor desacelera, desde a <i>parâmetro 1-25 Velocidade nominal do motor</i> até 0 RPM. Selecione o tempo de desaceleração de modo que não ocorra nenhuma sobretensão no inversor, devido à operação regenerativa do motor e de maneira que a corrente gerada não exceda o limite de corrente programado no <i>parâmetro 4-18 Limite de Corrente</i> . Ver tempo de aceleração, no <i>parâmetro 3-41 Tempo de Aceleração da Rampa 1</i> .

$$\text{par. 3 - 42} = \frac{t_{dec} \times n_{nom} [\text{par. 1 - 25}]}{ref [\text{rpm}]} [\text{s}]$$

4-11 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]		
Range:		Funcão:
Size related*	[0 - par. 4-13 RPM]	Insira o limite mínimo para a velocidade do motor em rpm. O limite inferior da velocidade do motor pode ser programado para corresponder à velocidade do motor mínima recomendada pelo fabricante. O limite inferior da velocidade do motor não deve exceder a configuração em <i>parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]</i> .

4-12 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [Hz]		
Range:		Funcão:
Size related*	[0 - par. 4-14 Hz]	Insira o limite mínimo para a velocidade do motor em Hz. O limite inferior da velocidade do motor pode ser programado para corresponder à frequência de saída mínima do eixo do motor. O limite inferior da velocidade não deve exceder a configuração em <i>parâmetro 4-14 Lim. Superior da Veloc do Motor [Hz]</i> .

4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]		
Range:		Funcão:
Size related*	[par. 4-11 - 60000 RPM]	AVISO! Qualquer alteração em <i>parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]</i> irá reinicializar o valor em <i>parâmetro 4-53 Advertência de Velocidade Alta</i> para o mesmo valor programado em <i>parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]</i> .

4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]		
Range:		Funcão:
		AVISO! A frequência de saída máx. não pode ultrapassar 10% da frequência de chaveamento do inversor (<i>parâmetro 14-01 Frequência de Chaveamento</i>). Insira o limite máximo para a velocidade do motor em rpm. O limite superior da velocidade do motor pode ser programado para corresponder ao motor nominal máximo do fabricante. O limite superior da velocidade do motor deve exceder o programado em <i>parâmetro 4-11 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]</i> . O nome do parâmetro aparece como <i>parâmetro 4-11 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]</i> ou <i>parâmetro 4-12 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [Hz]</i> , dependendo de: <ul style="list-style-type: none"> As programações de outros parâmetros no <i>Menu Principal</i>. Configurações padrão baseadas na localização geográfica.

4-14 Lim. Superior da Veloc do Motor [Hz]		
Range:		Funcão:
Size related*	[par. 4-12 - par. 4-19 Hz]	Inserir o limite máximo para a velocidade do motor em Hz. O <i>Parâmetro 4-14 Lim. Superior da Veloc do Motor [Hz]</i> pode corresponder à velocidade do motor máxima recomendada pelo fabricante. O limite superior da velocidade do motor deve ultrapassar o valor em <i>parâmetro 4-12 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [Hz]</i> . A frequência de saída não deve exceder 10% da frequência de chaveamento (<i>parâmetro 14-01 Frequência de Chaveamento</i>).

6.1.3 Setups de Função

O *Setup de Função* fornece acesso rápido e fácil a todos os parâmetros necessários para a maioria das aplicações de HVAC, incluindo:

- A maioria dos ventiladores de alimentação e de retorno VAV e CAV.
- Ventiladores de torre de resfriamento.
- Bombas primárias.
- Bombas secundárias.
- Bombas de água do condensador.
- Outras aplicações de bomba, ventilador e compressor.

Como acessar o Setup de Função - exemplo

1. Ligue o conversor de frequência (LED amarelo acende).

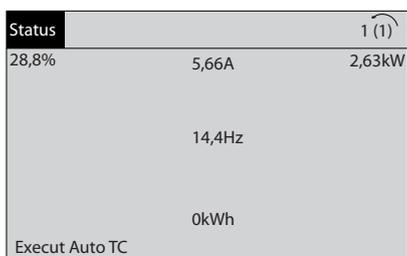


Ilustração 6.2 Conversor de frequência ligado

2. Pressione [Quick Menus].

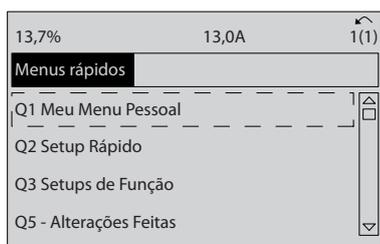


Ilustração 6.3 Quick Menu selecionado

3. Pressione [▲] e [▼] para rolar até *Setups da função*. Pressione [OK].

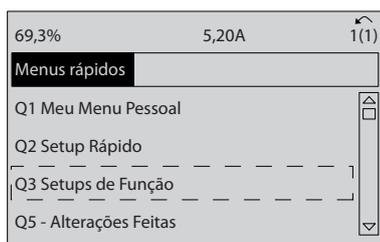


Ilustração 6.4 Rolando para Setup de Função

4. As opções de Setups de Função aparecem. Selecione Q3-1 Programações Gerais. Pressione [OK].

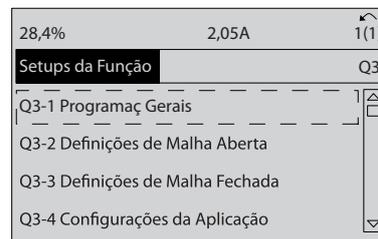


Ilustração 6.5 Opções de Setups de Função

5. Pressione [▲] e [▼] para rolar até *Q3-11 Saídas Analógicas*. Pressione [OK].

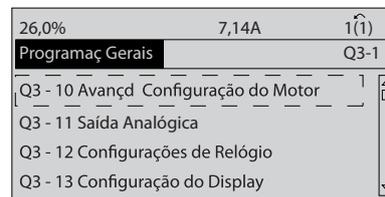


Ilustração 6.6 Opções de Configurações Gerais

6. Selecione *parâmetro 6-50 Terminal 42 Saída*. Pressione [OK].

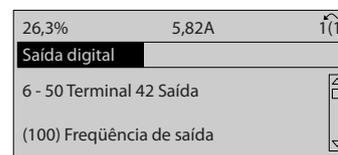


Ilustração 6.7 Parâmetro 6-50 Terminal 42 Saída Selecionado

7. Pressione [▲] e [▼] para selecionar entre as diferentes opções. Pressione [OK].

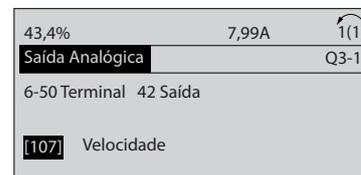


Ilustração 6.8 Programando um Parâmetro

Parâmetros de Setups de Função

Os parâmetros Setups de Função estão agrupados da seguinte maneira:

Q3-10 Configurações Avançadas do Motor	Q3-11 Saída analógica	Q3-12 Configurações do relógio	Q3-13 Configurações do display
Parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor	Parâmetro 6-50 Terminal 42 Saída	Parâmetro 0-70 Data e Hora	Parâmetro 0-20 Linha do Display 1.1 Pequeno
Parâmetro 1-93 Fonte do Termistor	Parâmetro 6-51 Terminal 42 Escala Mínima de Saída	Parâmetro 0-71 Formato da Data	Parâmetro 0-21 Linha do Display 1.2 Pequeno
Parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA)	Parâmetro 6-52 Terminal 42 Escala Máxima de Saída	Parâmetro 0-72 Formato da Hora	Parâmetro 0-22 Linha do Display 1.3 Pequeno
Parâmetro 14-01 Frequência de Chaveamento		Parâmetro 0-74 DST/Horário de Verão	Parâmetro 0-23 Linha do Display 2 Grande
Parâmetro 4-53 Advertência de Velocidade Alta		Parâmetro 0-76 DST/Início do Horário de Verão	Parâmetro 0-24 Linha do Display 3 Grande
		Parâmetro 0-77 DST/Fim do Horário de Verão	Parâmetro 0-37 Texto de Display 1
			Parâmetro 0-38 Texto de Display 2
			Parâmetro 0-39 Texto de Display 3

Tabela 6.3 Q3-1 Programações Gerais

Q3-20 Referência digital	Q3-21 Referência analógica
Parâmetro 3-02 Referência Mínima	Parâmetro 3-02 Referência Mínima
Parâmetro 3-03 Referência Máxima	Parâmetro 3-03 Referência Máxima
Parâmetro 3-10 Referência Predefinida	Parâmetro 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa
Parâmetro 5-13 Terminal 29 Entrada Digital	Parâmetro 6-11 Terminal 53 Tensão Alta
Parâmetro 5-14 Terminal 32 Entrada Digital	Parâmetro 6-12 Terminal 53 Corrente Baixa
Parâmetro 5-15 Terminal 33 Entrada Digital	Parâmetro 6-13 Terminal 53 Corrente Alta
	Parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo
	Parâmetro 6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto

Tabela 6.4 Q3-2 Configurações de Malha Aberta

Q3-30 Zona única setpoint int.	Q3-31 Zona única setpoint ext.	Q3-32 Multizonas/Avançado
Parâmetro 1-00 Modo Configuração	Parâmetro 1-00 Modo Configuração	Parâmetro 1-00 Modo Configuração
Parâmetro 20-12 Unidade da Referência/ Feedback	Parâmetro 20-12 Unidade da Referência/ Feedback	Parâmetro 3-15 Fonte da Referência 1
Parâmetro 20-13 Referência Mínima	Parâmetro 20-13 Referência Mínima	Parâmetro 3-16 Fonte da Referência 2
Parâmetro 20-14 Referência Máxima	Parâmetro 20-14 Referência Máxima	Parâmetro 20-00 Fonte de Feedback 1
Parâmetro 6-22 Terminal 54 Corrente Baixa	Parâmetro 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa	Parâmetro 20-01 Conversão de Feedback 1
Parâmetro 6-24 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Baixo	Parâmetro 6-11 Terminal 53 Tensão Alta	Parâmetro 20-02 Unidade da Fonte de Feedback 1
Parâmetro 6-25 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Alto	Parâmetro 6-12 Terminal 53 Corrente Baixa	Parâmetro 20-03 Fonte de Feedback 2
Parâmetro 6-26 Terminal 54 Const. de Tempo do Filtro	Parâmetro 6-13 Terminal 53 Corrente Alta	Parâmetro 20-04 Conversão de Feedback 2
Parâmetro 6-27 Terminal 54 Live Zero	Parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	Parâmetro 20-05 Unidade da Fonte de Feedback 2
Parâmetro 6-00 Timeout do Live Zero	Parâmetro 6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto	Parâmetro 20-06 Fonte de Feedback 3
Parâmetro 6-01 Função Timeout do Live Zero	Parâmetro 6-22 Terminal 54 Corrente Baixa	Parâmetro 20-07 Conversão de Feedback 3
Parâmetro 20-21 Setpoint 1	Parâmetro 6-24 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Baixo	Parâmetro 20-08 Unidade da Fonte de Feedback 3
Parâmetro 20-81 Controle Normal/Inverso do PID	Parâmetro 6-25 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Alto	Parâmetro 20-12 Unidade da Referência/ Feedback

Q3-30 Zona única setpoint int.	Q3-31 Zona única setpoint ext.	Q3-32 Multizonas/Avançado
Parâmetro 20-82 Velocidade de Partida do PID [RPM]	Parâmetro 6-26 Terminal 54 Const. de Tempo do Filtro	Parâmetro 20-13 Referência Mínima
Parâmetro 20-83 Velocidade de Partida do PID [Hz]	Parâmetro 6-27 Terminal 54 Live Zero	Parâmetro 20-14 Referência Máxima
Parâmetro 20-93 Ganho Proporcional do PID	Parâmetro 6-00 Timeout do Live Zero	Parâmetro 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa
Parâmetro 20-94 Tempo de Integração do PID	Parâmetro 6-01 Função Timeout do Live Zero	Parâmetro 6-11 Terminal 53 Tensão Alta
Parâmetro 20-70 Tipo de Malha Fechada	Parâmetro 20-81 Controle Normal/Inverso do PID	Parâmetro 6-12 Terminal 53 Corrente Baixa
Parâmetro 20-71 Desempenho do PID	Parâmetro 20-82 Velocidade de Partida do PID [RPM]	Parâmetro 6-13 Terminal 53 Corrente Alta
Parâmetro 20-72 Modificação de Saída do PID	Parâmetro 20-83 Velocidade de Partida do PID [Hz]	Parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo
Parâmetro 20-73 Nível Mínimo de Feedback	Parâmetro 20-93 Ganho Proporcional do PID	Parâmetro 6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto
Parâmetro 20-74 Nível Máximo de Feedback	Parâmetro 20-94 Tempo de Integração do PID	Parâmetro 6-16 Terminal 53 Const. de Tempo do Filtro
Parâmetro 20-79 Sintonização Automática do PID	Parâmetro 20-70 Tipo de Malha Fechada	Parâmetro 6-17 Terminal 53 Live Zero
	Parâmetro 20-71 Desempenho do PID	Parâmetro 6-20 Terminal 54 Tensão Baixa
	Parâmetro 20-72 Modificação de Saída do PID	Parâmetro 6-21 Terminal 54 Tensão Alta
	Parâmetro 20-73 Nível Mínimo de Feedback	Parâmetro 6-22 Terminal 54 Corrente Baixa
	Parâmetro 20-74 Nível Máximo de Feedback	Parâmetro 6-23 Terminal 54 Corrente Alta
	Parâmetro 20-79 Sintonização Automática do PID	Parâmetro 6-24 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Baixo
		Parâmetro 6-25 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Alto
		Parâmetro 6-26 Terminal 54 Const. de Tempo do Filtro
		Parâmetro 6-27 Terminal 54 Live Zero
		Parâmetro 6-00 Timeout do Live Zero
		Parâmetro 6-01 Função Timeout do Live Zero
		Parâmetro 4-56 Advert. de Feedb Baixo
		Parâmetro 4-57 Advert. de Feedb Alto
		Parâmetro 20-20 Função de Feedback
		Parâmetro 20-21 Setpoint 1
		Parâmetro 20-22 Setpoint 2
		Parâmetro 20-81 Controle Normal/Inverso do PID
		Parâmetro 20-82 Velocidade de Partida do PID [RPM]
		Parâmetro 20-83 Velocidade de Partida do PID [Hz]
		Parâmetro 20-93 Ganho Proporcional do PID
		Parâmetro 20-94 Tempo de Integração do PID
		Parâmetro 20-70 Tipo de Malha Fechada
		Parâmetro 20-71 Desempenho do PID
		Parâmetro 20-72 Modificação de Saída do PID
		Parâmetro 20-73 Nível Mínimo de Feedback
		Parâmetro 20-74 Nível Máximo de Feedback
		Parâmetro 20-79 Sintonização Automática do PID

Tabela 6.5 Q3-3 Configurações de Malha Fechada

Q3-40 Funções de ventilador	Q3-41 Funções de bomba	Q3-42 Funções de compressor
Parâmetro 22-60 Função Correia Partida	Parâmetro 22-20 Set-up Automático de Potência Baixa	Parâmetro 1-03 Características de Torque
Parâmetro 22-61 Torque de Correia Partida	Parâmetro 22-21 Detecção de Potência Baixa	Parâmetro 1-71 Atraso da Partida
Parâmetro 22-62 Atraso de Correia Partida	Parâmetro 22-22 Detecção de Velocidade Baixa	Parâmetro 22-75 Proteção de Ciclo Curto
Parâmetro 4-64 Setup de Bypass Semi-Auto	Parâmetro 22-23 Função Fluxo-Zero	Parâmetro 22-76 Intervalo entre Partidas
Parâmetro 1-03 Características de Torque	Parâmetro 22-24 Atraso de Fluxo-Zero	Parâmetro 22-77 Tempo Mínimo de Funcionamento
Parâmetro 22-22 Detecção de Velocidade Baixa	Parâmetro 22-40 Tempo Mínimo de Funcionamento	Parâmetro 5-01 Modo do Terminal 27
Parâmetro 22-23 Função Fluxo-Zero	Parâmetro 22-41 Sleep Time Mínimo	Parâmetro 5-02 Modo do Terminal 29
Parâmetro 22-24 Atraso de Fluxo-Zero	Parâmetro 22-42 Velocidade de Ativação [RPM]	Parâmetro 5-12 Terminal 27 Entrada Digital
Parâmetro 22-40 Tempo Mínimo de Funcionamento	Parâmetro 22-43 Velocidade de Ativação [Hz]	Parâmetro 5-13 Terminal 29 Entrada Digital
Parâmetro 22-41 Sleep Time Mínimo	Parâmetro 22-44 Ref. de Ativação/Diferença de FB	Parâmetro 5-40 Função do Relé
Parâmetro 22-42 Velocidade de Ativação [RPM]	Parâmetro 22-45 Impulso de Setpoint	Parâmetro 1-73 Flying Start
Parâmetro 22-43 Velocidade de Ativação [Hz]	Parâmetro 22-46 Tempo Máximo de Impulso	Parâmetro 1-86 Velocidade de Desarme Baixa [RPM]
Parâmetro 22-44 Ref. de Ativação/Diferença de FB	Parâmetro 22-26 Função Bomba Seca	Parâmetro 1-87 Velocidade de Desarme Baixa [Hz]
Parâmetro 22-45 Impulso de Setpoint	Parâmetro 22-27 Atraso de Bomba Seca	
Parâmetro 22-46 Tempo Máximo de Impulso	Parâmetro 22-80 Compensação de Vazão	
Parâmetro 2-10 Função de Frenagem	Parâmetro 22-81 Curva de Aproximação Quadrática-Linear	
Parâmetro 2-16 Corr Máx Frenagem CA	Parâmetro 22-82 Cálculo do Work Point	
Parâmetro 2-17 Controle de Sobretenção	Parâmetro 22-83 Velocidade no Fluxo-Zero [RPM]	
Parâmetro 1-73 Flying Start	Parâmetro 22-84 Velocidade no Fluxo-Zero [Hz]	
Parâmetro 1-71 Atraso da Partida	Parâmetro 22-85 Velocidade no Ponto projetado [RPM]	
Parâmetro 1-80 Função na Parada	Parâmetro 22-86 Velocidade no Ponto projetado [Hz]	
Parâmetro 2-00 Corrente de Hold CC/Preaquecimento	Parâmetro 22-87 Pressão na Velocidade de Fluxo-Zero	
Parâmetro 4-10 Sentido de Rotação do Motor	Parâmetro 22-88 Pressão na Velocidade Nominal	
	Parâmetro 22-89 Vazão no Ponto Projetado	
	Parâmetro 22-90 Vazão na Velocidade Nominal	
	Parâmetro 1-03 Características de Torque	
	Parâmetro 1-73 Flying Start	

Tabela 6.6 Q3-4 Configurações da Aplicação

1-00 Modo Configuração		
Option:	Funcão:	
		AVISO! Não é possível ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.
[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 baseado em um controlador PID externo que fornece um sinal de referência de velocidade como saída.
[3]	Malha Fechada	A Velocidade do Motor é determinada por uma referência do controlador PID interno, variando a velocidade do motor como parte de um processo de controle de malha fechada (por exemplo, pressão ou fluxo constante). O controlador PID deve ser configurado no grupo do parâmetro 20-**-** Feedback ou por meio dos Setups de Função acessados pressionando [Quick Menus].

AVISO!

Quando programado para Malha fechada, os comandos Reversão e Partida Reversa não reverterão o sentido de rotação do motor.

1-03 Características de Torque		
Option:	Funcão:	
[0]	Torque compressor	Compressor [0]: Para controle da velocidade de compressores espirais e de parafuso. Fornece uma tensão que é otimizada para uma característica de carga de torque constante do motor, em toda a faixa até 10 Hz.
[1]	Torque variável	Torque Variável [1]: Para controle da velocidade de bombas centrífugas e ventiladores. Para ser usado também no controle de mais de um motor, de um mesmo (por ex., vários ventiladores condensadores ou ventiladores de torres de resfriamento). Fornece uma tensão que é otimizada para uma característica de carga de torque do motor elevada ao quadrado.
[2]	Otim. Autom Energia CT	Compressor com Otimização Automática de Energia [2]: Para controle da velocidade eficiente para energia otimizada de compressores espirais e de parafuso. Fornece uma tensão que é otimizada, para uma característica de carga de torque constante do motor, em toda extensão da faixa até 15Hz, porém, em adição ao recurso do AEO (Otimizador Automático de Energia), adaptará

1-03 Características de Torque		
Option:	Funcão:	
		a tensão exatamente à situação da carga de corrente reduzindo, dessa maneira, o consumo e o ruído sonoro do motor. Para obter o desempenho ótimo, o fator de potência do motor, cos phi, deve ser programado adequadamente. O valor do contador deve ser programado em parâmetro 14-43 Cosphi do Motor. O parâmetro tem um valor padrão que é ajustado automaticamente quando os dados do motor são programados. Essas configurações assegurarão tipicamente tensão do motor otimizada, mas se o fator de potência do motor cos phi precisar de sintonização, uma função AMA pode ser executada usando parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA). É muito rara a necessidade de ajustar o parâmetro do fator de potência do motor manualmente.
[3]	Otim. Autom Energia VT	Otimização Automática de Energia VT [3]: Para o controle da velocidade eficiente de energia otimizada de bombas centrífugas e ventiladores. Fornece uma tensão que é otimizada para uma característica de carga de torque ao quadrado do motor, mas em adição ao recurso do AEO adaptará a tensão exatamente à situação da carga de corrente, reduzindo assim o consumo de energia e o ruído do motor. Para obter o desempenho ótimo, o fator de potência do motor, cos phi, deve ser programado adequadamente. O valor do contador deve ser programado em parâmetro 14-43 Cosphi do Motor. O parâmetro tem um valor padrão e é ajustado automaticamente quando os dados do motor são programados. Essas configurações assegurarão tipicamente tensão do motor otimizada, mas se o fator de potência do motor cos phi precisar de sintonização, uma função AMA pode ser executada usando parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA). É muito rara a necessidade de ajustar o parâmetro do fator de potência do motor manualmente.

AVISO!

Parâmetro 1-03 Características de Torque não terá efeito quando parâmetro 1-10 Construção do Motor = [1] PM, SPM não saliente.

AVISO!

Para aplicações de bombas ou ventilador em que a viscosidade ou densidade pode variar significativamente ou em que pode ocorrer fluxo excessivo devido à quebra de tubos, é recomendável selecionar TC do Otimizador de Energia Automático

1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA)		
Option:	Funcão:	
		A função AMA otimiza o desempenho dinâmico do motor ao otimizar automaticamente os parâmetros avançados do motor <i>parâmetro 1-30 Resistência do Estator (Rs)</i> a <i>parâmetro 1-35 Reatância Principal (Xh)</i> enquanto o motor estiver 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 usado um filtro LC, entre o conversor de frequência e o motor.

AVISO!

Parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA) não terá efeito quando *parâmetro 1-10 Construção do Motor* = [1] PM, SPM não saliente.

Ative a função AMA, pressionando a tecla [Hand on], após selecionar [1] ou [2]. Consulte também a seção *Adaptação Automática do Motor*, no Guia de Design. Depois de uma sequência normal, o display indicará: "Pressione [OK] para encerrar a AMA." Após pressionar [OK], o conversor de frequência está pronto para funcionar.

AVISO!

- Para obter a melhor adaptação possível do conversor de frequência, recomenda-se executar a AMA quando o motor estiver frio
- AMA não pode ser executada com o motor em funcionamento

AVISO!

Evite gerar um torque externo durante a AMA.

AVISO!

Se uma das configurações do grupo do parâmetro 1-2* Dados do Motor for alterada, *parâmetro 1-30 Resistência do Estator (Rs)* para *parâmetro 1-39 Pólos do Motor*, os parâmetros avançados do motor retornarão para a configuração padrão.

Não é possível ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.

AVISO!

AMA completa deverá ser executada somente sem filtro, enquanto a AMA reduzida deverá ser executada com filtro.

Consulte a seção: *Exemplos de Aplicação > Adaptação Automática do Motor* no Guia de Design.

1-71 Atraso da Partida		
Range:	Funcão:	
00 s* [0 - 120 s]		Quando o conversor de frequência recebe o comando de partida, atrasa a partida do motor pelo período de tempo especificado nesse parâmetro. A função selecionada no <i>parâmetro 1-80 Função na Parada</i> está ativa durante o período de atraso.

1-73 Flying Start

Option:	Funcão:	
		Esta função permite assumir o controle de um motor que esteja girando livremente, devido a uma queda da rede elétrica. Quando o <i>parâmetro 1-73 Flying Start</i> está ativo, o <i>parâmetro 1-71 Atraso da Partida</i> fica sem função. A direção de busca do flying start está encadeada à programação em <i>parâmetro 4-10 Sentido de Rotação do Motor</i> . [0] <i>Sentido horário</i> : Flying start tenta detectar no sentido horário. Se não for possível, será executada um freio CC. [2] <i>Nas duas direções</i> : O flying start, primeiro, faz uma busca no sentido determinado pela última referência (sentido). Caso a velocidade não seja encontrada, ele procura no sentido oposto. Se isto falhar, um freio CC será ativado no tempo programado em <i>parâmetro 2-02 Tempo de Frenagem CC</i> . Daí, poderá ser dada a partida desde 0 Hz.
[0]	Desativado	Selecione [0] <i>Desabilitado</i> se essa função não for necessária
[1]	Ativado	Selecione [1] <i>Ativado</i> para habilitar o conversor de frequência para "capturar" um motor em rotação livre.

1-73 Flying Start

Option:	Funcão:
	<p>O parâmetro está sempre programado para [1] Ativado quando <i>parâmetro 1-10 Construção do Motor</i> = [1] PM não saliente SPM.</p> <p>Parâmetros relacionados importantes:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>parâmetro 1-58 Corrente de Pulsos de Teste Flystart</i> • <i>parâmetro 1-59 Frequência de Pulsos de Teste Flystart</i> • <i>parâmetro 1-70 Modo de Partida PM</i> • <i>parâmetro 2-06 Corrente de Estacionamento</i> • <i>parâmetro 2-07 Tempo de Estacionamento</i> • <i>parâmetro 2-03 Veloc.Acion Freio CC [RPM]</i> • <i>parâmetro 2-04 Veloc.Acion.d FreioCC [Hz]</i> • <i>parâmetro 2-06 Corrente de Estacionamento</i> • <i>parâmetro 2-07 Tempo de Estacionamento</i>

Limites de corrente do Princípio Flystart usado em motores PM:

- A faixa de velocidade é até 100% da Velocidade Nominal da velocidade de enfraquecimento do campo (o qual for menor).
- PMSM com alta Força Contra Eletro Motriz (>300 VLL(rms)) e alta indutância de enrolamento (>10 mH) precisa de mais tempo para reduzir a corrente de curto circuito para zero e poderá estar suscetível a erro na estimativa.
- Teste de corrente limitado a uma faixa de velocidade de até 300 Hz. Para algumas unidades o limite é 250 Hz; todas as unidades de 200-240 V até e incluindo 2,2 kW e todas as unidades de 380-480 V até e incluindo 4 kW.
- Teste de corrente limitado a uma potência de máquina de até 22 kW.
- Preparado para máquina de polo saliente (IPMSM), mas ainda não verificado nesses tipos de máquina.
- Para aplicações de inércia alta (por exemplo, em que a inércia da carga é mais que 30 vezes maior que a inércia do motor) é recomendável um resistor do freio para evitar desarme por sobretensão durante o compromisso de alta velocidade da função fly-start.

A função Flystart usada para motores PM é baseada em uma estimativa de velocidade inicial. A velocidade sempre será estimada como a primeira coisa após um sinal de partida ativo for dado. Baseado na configuração do *parâmetro 1-70 Modo de Partida PM* acontecerá o seguinte: *parâmetro 1-70 Modo de Partida PM* = [0] *Deteção do Rotor*: Se a estimativa de velocidade for maior que 0 Hz o conversor de frequência capturará o motor naquela velocidade e retomará a operação normal. Caso contrário, o conversor de frequência estimará a posição do rotor e iniciará a operação normal a partir dali.

parâmetro 1-70 Modo de Partida PM = [1] *Estacionamento*: Se a estimativa de velocidade for menor que a configuração em *parâmetro 1-59 Frequência de Pulsos de Teste Flystart* a função de Estacionamento será engatada (consulte *parâmetro 2-06 Corrente de Estacionamento* e *parâmetro 2-07 Tempo de Estacionamento*). Caso contrário o conversor de frequência capturará o motor naquela velocidade e retomará a operação normal. Consulte a descrição do *parâmetro 1-70 Modo de Partida PM* para obter as configurações recomendáveis.

1-80 Função na Parada		
Option:	Funcão:	
		<p>Selecione a função do conversor de frequência, após um comando de parada ou depois que a velocidade é desacelerada até as configurações no parâmetro 1-81 <i>Veloc.Min.p/Função na Parada</i>[RPM].</p> <p>As seleções dependem de parâmetro 1-10 <i>Construção do Motor</i>:</p> <p>[0] Assíncrono:</p> <ul style="list-style-type: none"> [0] parada por inércia [1] Retenção CC [2] Verificação de motor, advertência [6] Verificação de motor, alarme <p>[1] PM não saliente:</p> <ul style="list-style-type: none"> [0] parada por inércia
[0]	Parada por inércia *	O conversor de frequência deixa o motor em modo livre.
[1]	Hold de CC/ Preaquecimento do Motor	Energiza o motor com uma corrente de retenção CC (consulte o parâmetro 2-00 <i>Corrente de Hold CC/ Preaquecimento</i>).
[2]	Verif.motor,advert.	Emite uma advertência se o motor não estiver conectado.
[6]	Verif.motor, alarme	Emite um alarme se o motor não estiver conectado.

1-90 Proteção Térmica do Motor		
Option:	Funcão:	
		<p>O conversor de frequência determina a temperatura do motor para proteção do motor de duas maneiras diferentes:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Mediante um sensor de termistor, conectado a uma das entradas analógicas ou digitais (<i>parâmetro 1-93 Fonte do Termistor</i>). • Por meio do cálculo da carga térmica (ETR = Electronic Thermal Relay - Relé Térmico Eletrônico), baseado na carga real e no tempo. A carga térmica calculada é comparada com a corrente nominal do motor $I_{M,N}$ e a frequência nominal do motor $f_{M,N}$. Os cálculos fornecem uma estimativa da necessidade de uma carga menor e velocidade

1-90 Proteção Térmica do Motor		
Option:	Funcão:	
		mais baixa devido ao menor resfriamento suprido pelo ventilador do motor.
[0]	Sem proteção	Se o motor estiver continuamente sobrecarregado e não se necessitar de nenhuma advertência ou desarme.
[1]	Advrtno d Termistor	Ativa uma advertência quando o termistor conectado ao motor responder no caso de um superaquecimento do motor.
[2]	Desrm por Termistor	Para (desarmar) o conversor de frequência, quando o termistor do motor reagir, na eventualidade de um superaquecimento do motor.
[3]	Advertência do ETR 1	
[4]	Desarme por ETR 1	
[5]	Advertência do ETR 2	
[6]	Desarme por ETR 2	
[7]	Advertência do ETR 3	
[8]	Desarme por ETR 3	
[9]	Advertência do ETR 4	
[10]	Desarme por ETR 4	

As funções 1-4 do ETR (Relé Térmico Eletrônico) calcularão a carga quando o setup, onde elas foram selecionadas, estiver ativo. Por exemplo, ETR-3 começa a calcular quando o setup 3 é selecionado. Para o mercado norte-americano: As funções ETR oferecem proteção de sobrecarga do motor classe 20 em conformidade com a NEC.

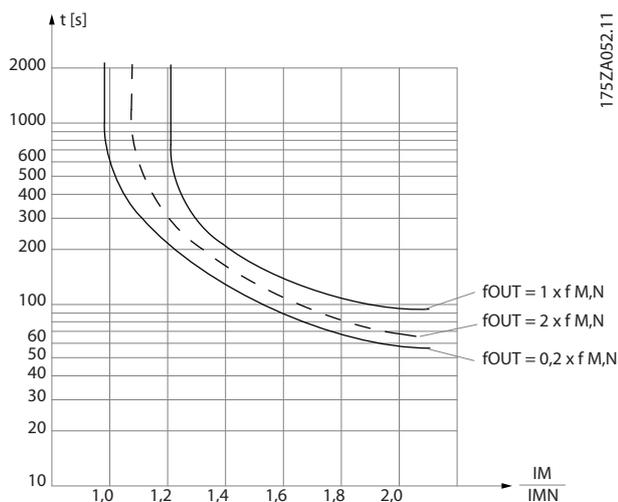


Ilustração 6.9

175ZA052.11

⚠️ ADVERTÊNCIA

Para manter a PELV, todas as conexões feitas nos terminais de controle devem ser PELV, por ex. o termistor deverá ter isolamento reforçado/duplo

AVISO!

A Danfoss recomenda usar 24 V CC como tensão de alimentação do termistor.

AVISO!

A função Temporizador de ETR não funciona quando *parâmetro 1-10 Construção do Motor* = [1] SPM não PM não saliente SPM.

AVISO!

Para operação correta da função ETR, a programação em *parâmetro 1-03 Características de Torque* deve adequar-se à aplicação (consulte a descrição de *parâmetro 1-03 Características de Torque*).

1-93 Fonte do Termistor	
Option:	Funcão:
	<p>AVISO!</p> <p>Não é possível ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.</p> <p>Selecionar a entrada na qual o termistor (sensor PTC) deverá ser conectado. Uma opção de entrada analógica, [1] Entrada analógica 53 ou [2] Entrada analógica 54, não pode ser selecionada se a entrada analógica estiver sendo utilizada como uma fonte da referência (selecionada no</p>

1-93 Fonte do Termistor	
Option:	Funcão:
	<p><i>parâmetro 3-15 Fonte da Referência 1, parâmetro 3-16 Fonte da Referência 2 ou no parâmetro 3-17 Fonte da Referência 3).</i></p> <p>Ao utilizar o MCB112, [0] Nenhum deve estar sempre selecionado.</p>
[0] *	Nenhum
[1]	Entrada analógica 53
[2]	Entrada analógica 54
[3]	Entrada digital 18
[4]	Entrada digital 19
[5]	Entrada digital 32
[6]	Entrada digital 33

AVISO!

A entrada digital deverá ser programada para [0] PNP - Ativa a 24 V em *parâmetro 5-00 Modo I/O Digital*.

2-00 Corrente de Hold CC/Preaquecimento	
Range:	Funcão:
50 %*	<p>[0 - 160 %]</p> <p>Insira um valor para a corrente de holding como uma porcentagem da corrente nominal do motor $I_{M,N}$ programada em <i>parâmetro 1-24 Corrente do Motor</i>, 100% da corrente de retenção CC correspondente à $I_{M,N}$.</p> <p>Esse parâmetro mantém o motor (torque de holding) ou pré-aquece o motor.</p> <p>Este parâmetro estará ativo se [1] <i>Retenção CC/ Pré-aquecimento do Motor</i> estiver selecionado em <i>parâmetro 1-80 Função na Parada</i>.</p>

AVISO!

Parâmetro 2-00 Corrente de Hold CC/Preaquecimento não terá efeito quando *parâmetro 1-10 Construção do Motor* = [1] PM, SPM não saliente.

AVISO!

O valor máximo depende da corrente nominal do motor. Evite corrente 100 % por tempo demasiado longo. O motor pode ser danificado.

2-10 Função de Frenagem		
Option:	Funcão:	
		As seleções disponíveis dependem de <i>parâmetro 1-10 Construção do Motor</i> : [0] Assíncrono: [0] off (Desligado) [1] Resistor de freio [2] Freio AS [1] PM não saliente SPM: [0] off (Desligado) [1] Resistor de freio
[0]	Off (Desligado)	Não há nenhum resistor de freio instalado.
[1]	Resistor de freio	Resistor de freio instalado no sistema, para a dissipação do excesso de potência de frenagem, na forma de calor. A conexão de um resistor de freio permite uma tensão de barramento CC maior, durante a frenagem (operação como gerador). A função Resistor de freio somente está ativa em conversores de frequência com um freio dinâmico integral.
[2]	Freio CA	O Freio CA funcionará somente no modo de Torque Compressor no par. <i>parâmetro 1-03 Características de Torque.</i>

2-17 Controle de Sobretensão		
Option:	Funcão:	
[0]	Desativado	Não é necessário nenhum OVC.
[2] *	Ativado	Ativa o OVC

AVISO!

Parâmetro 2-17 Controle de Sobretensão não terá efeito quando *parâmetro 1-10 Construção do Motor* = [1] PM, SPM não saliente.

AVISO!

O tempo de rampa é ajustado automaticamente para evitar o desarme do conversor de frequência.

3-02 Referência Mínima		
Range:	Funcão:	
Size related*	[-999999.999 - par. 3-03 ReferenceFeed-backUnit]	Insira a Referência Mínima. A Referência mínima é o valor mais baixo da soma de todas as referências. O valor mínimo de referência e a unidade correspondem à escolha de configuração feita em <i>parâmetro 1-00 Modo Configuração</i> e <i>parâmetro 20-12 Unidade da</i>

3-02 Referência Mínima		
Range:	Funcão:	
		Referência/Feedback, respectivamente. AVISO! Este parâmetro é usado somente em malha aberta.

3-04 Função de Referência		
Option:	Funcão:	
[0]	Soma	Soma as fontes de referência externa e predefinida.
[1]	Externa/Predefinida	Utilize a fonte de referência predefinida ou a externa. Altere entre externa e predefinida por meio de um comando através de uma entrada digital.

3-10 Referência Predefinida		
Matriz [8]		
Range:	Funcão:	
0 %*	[-100 - 100 %]	Insira até oito referências predefinidas diferentes (0-7) neste parâmetro, usando a programação de matriz. A referência predefinida é declarada como uma porcentagem da Ref _{MAX} do valor (<i>parâmetro 3-03 Referência Máxima</i> , para malha fechada consulte <i>parâmetro 20-14 Referência Máxima</i>). Ao usar referências predefinidas, selecione os bits da Ref. predefinida 0 / 1 / 2 [16], [17] ou [18] para as entradas digitais correspondentes no grupo do parâmetro 5.1* Entradas Digitais.

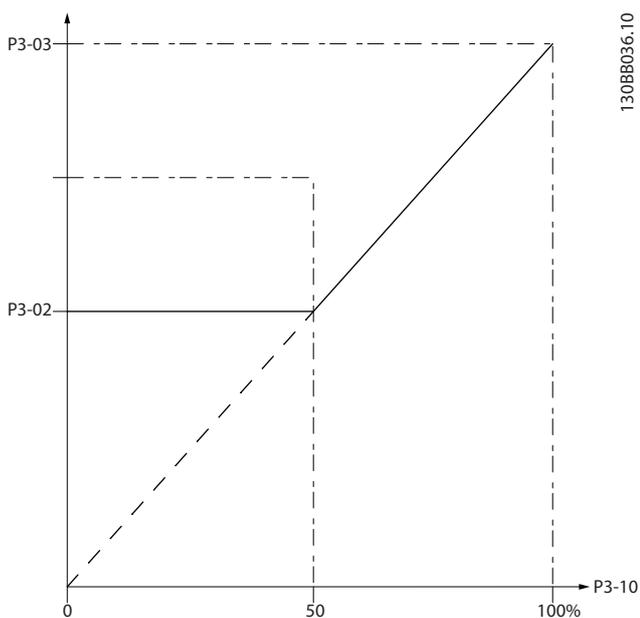


Ilustração 6.10

130BA149.10

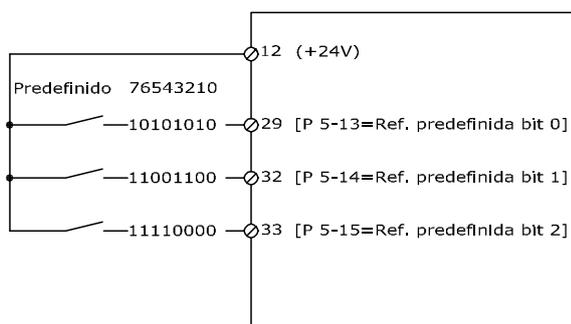


Ilustração 6.11

3-15 Fonte da Referência 1	
Option:	Funcão:
	AVISO! Não é possível ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento. Selecione a entrada de referência a ser usada como primeiro sinal de referência. Os Parâmetro 3-15 Fonte da Referência 1, parâmetro 3-16 Fonte da Referência 2 e parâmetro 3-17 Fonte da Referência 3 definem até três sinais de referência diferentes. A soma destes sinais de referência define a referência real.
[0]	Sem função
[1] *	Entrada analógica 53

3-15 Fonte da Referência 1	
Option:	Funcão:
[2]	Entrada analógica 54
[7]	Entr Pulso 29
[8]	Entr Pulso 33
[20]	Potenc. digital
[21]	Entr Anal X30/11
[22]	Entr Anal X30/12
[23]	Entr.analóg.X42/1
[24]	Entr.Analóg.X42/3
[25]	Entr.analóg.X42/5
[29]	EntradAnalógX48/2
[30]	Ext. Malha Fechada 1
[31]	Ext. Malha Fechada 2
[32]	Ext. Malha Fechada 3

3-16 Fonte da Referência 2	
Option:	Funcão:
	AVISO! Não é possível ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento. Selecione a entrada de referência a ser usada como segundo sinal de referência. Os parâmetro 3-15 Fonte da Referência 1, parâmetro 3-16 Fonte da Referência 2 e parâmetro 3-17 Fonte da Referência 3 definem até três sinais de referência diferentes. A soma destes sinais de referência define a referência real.

[0]	Sem função
[1]	Entrada analógica 53
[2]	Entrada analógica 54
[7]	Entr Pulso 29
[8]	Entr Pulso 33
[20] *	Potenc. digital
[21]	Entr Anal X30/11
[22]	Entr Anal X30/12
[23]	Entr.analóg.X42/1
[24]	Entr.Analóg.X42/3
[25]	Entr.analóg.X42/5
[29]	EntradAnalógX48/2
[30]	Ext. Malha Fechada 1
[31]	Ext. Malha Fechada 2
[32]	Ext. Malha Fechada 3

4-10 Sentido de Rotação do Motor		
Option:	Funcão:	
		Seleciona o sentido da rotação do motor requerido. Use este parâmetro para evitar reversão indesejada.
[0]	Sentido horário	Somente será permitida operação no sentido horário.
[2] *	Nos dois sentidos	É permitida operação tanto no sentido horário quanto no sentido anti-horário.

AVISO!

A configuração em *parâmetro 4-10 Sentido de Rotação do Motor* afeta o *Flying Start* em *parâmetro 1-73 Flying Start*.

4-53 Advertência de Velocidade Alta		
Range:	Funcão:	
Size related*	[par. 4-52 - par. 4-13 RPM]	<p>AVISO!</p> <p>Qualquer alteração em <i>parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]</i> irá reinicializar o valor em <i>parâmetro 4-53 Advertência de Velocidade Alta</i> para o mesmo valor programado em <i>parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]</i>. Se um valor diferente for necessário em <i>parâmetro 4-53 Advertência de Velocidade Alta</i>, deve ser programado depois da programação do <i>parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]</i>.</p> <p>Insira o valor n_{ALTA}. Quando a velocidade do motor exceder este limite (n_{HIGH}), o display exibirá VELOCIDADE ALTA. As saídas de sinal podem ser programadas para gerar um sinal de status no terminal 27 ou 29 e na saída do relé 01 ou 02. Programe o limite superior do sinal da velocidade do motor, n_{ALTA}, dentro do intervalo de trabalho do conversor de frequência.</p>

4-56 Advert. de Feedb Baixo		
Range:	Funcão:	
-999999.999 ProcessCtrlUnit*	[-999999.999 - par. 4-57 ProcessCtrlUnit]	Insira o limite inferior de feedback. Quando o feedback cair abaixo desse limite, o display indica FeedbLow. As saídas de sinal podem ser programadas para gerar um sinal de status no terminal 27 ou 29 e na saída do relé 01 ou 02.

4-57 Advert. de Feedb Alto		
Range:	Funcão:	
999999.999 ProcessCtrlUnit*	[par. 4-56 - 999999.999 ProcessCtrlUnit]	Insira o limite superior de feedback. Quando o feedback exceder este limite, o display indicará FeedbHigh. As saídas de sinal podem ser programadas para gerar um sinal de status no terminal 27 ou 29 e na saída do relé 01 ou 02.

4-64 Setup de Bypass Semi-Auto		
Option:	Funcão:	
[0] *	Off (Desligado)	Sem função.
[1]	Ativado	Inicia o setup de bypass semiautomático e continua o processo descrito acima.

5-01 Modo do Terminal 27		
Option:	Funcão:	
		AVISO! Não é possível ajustar esse parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.
[0] *	Entrada	Define o terminal 27 como uma entrada digital.
[1]	Saída	Define o terminal 27 como uma saída digital.

5-02 Modo do Terminal 29		
Option:	Funcão:	
		AVISO! Não é possível ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.
[0] *	Entrada	Define o terminal 29 como uma entrada digital.
[1]	Saída	Define o terminal 29 como uma saída digital.

6.1.4 5-1* Entradas Digitais

Parâmetros para configurar as funções de entrada dos terminais de entrada.

As entradas digitais são utilizadas para selecionar as diversas funções do conversor de frequência. Todas as entradas digitais podem ser programadas para as seguintes funções:

Função de entrada digital	Selecione	Terminal número
Sem operação	[0]	Todos *terminais 19, 32, 33
Reinicializar	[1]	Todas(os)
Parada por inércia inversa	[2]	27
parada por inércia e reinicializar inversão	[3]	Todas(os)
Inversão da frenagem CC	[5]	Todas(os)
Parada por inércia inversa	[6]	Todas(os)
Travamento externo	[7]	Todas(os)
Partida	[8]	Todos *terminal 18
Partida por pulso	[9]	Todas(os)
Reversão	[10]	Todas(os)
Partida reversa	[11]	Todas(os)
Jog	[14]	Todos *terminal 29
Referência predefinida ligada	[15]	Todas(os)
Ref predefinida bit 0	[16]	Todas(os)
Ref predefinida bit 1	[17]	Todas(os)
Referência predefinida bit 2	[18]	Todas(os)
Congelar referência	[19]	Todas(os)
Congelar frequência de saída	[20]	Todas(os)
Aceleração	[21]	Todas(os)
Desaceleração	[22]	Todas(os)
Seleção do bit 0 de setup	[23]	Todas(os)
Seleção do bit 1 de setup	[24]	Todas(os)
Entrada de pulso	[32]	Terminal 29, 33
Bit 0 da rampa	[34]	Todas(os)
Inversão de falha de rede elétrica	[36]	Todas(os)
Fire mode	[37]	Todas(os)
Funcionamento permissivo	[52]	Todas(os)
Partida manual	[53]	Todas(os)
Partida automática	[54]	Todas(os)
Aumento do DigiPot	[55]	Todas(os)
Diminuição digipot	[56]	Todas(os)
Apagar Ref.Digipot	[57]	Todas(os)
Contador A (up)	[60]	29, 33

Função de entrada digital	Selecione	Terminal número
Contador A (down)	[61]	29, 33
Resetar Contador A	[62]	Todas(os)
Contador B (crescente)	[63]	29, 33
Contador B (decrecente)	[64]	29, 33
Resetar Contador B	[65]	Todas(os)
Sleep mode	[66]	Todas(os)
Reinicializar word de manutenção	[78]	Todas(os)
Cartão PTC 1	[80]	Todas(os)
Partida da bomba de comando	[120]	Todas(os)
Alternação da bomba de comando	[121]	Todas(os)
Bloqueio de bomba 1	[130]	Todas(os)
Bloqueio de bomba 2	[131]	Todas(os)
Bloqueio de bomba 3	[132]	Todas(os)

5-12 Terminal 27 Entrada Digital

O parâmetro contém todos os opcionais e funções relacionados no grupo do parâmetro 5-1* *Entradas Digitais* exceto o opcional [32] Entrada de pulso.

5-13 Terminal 29 Entrada Digital

O parâmetro contém todas os opcionais e funções relacionados no grupo do parâmetro 5-1* *Entradas Digitais*.

5-14 Terminal 32 Entrada Digital

O parâmetro contém todos os opcionais e funções relacionados no grupo do parâmetro 5-1* *Entradas Digitais* exceto o opcional [32] Entrada de pulso.

5-15 Terminal 33 Entrada Digital

O parâmetro contém todas os opcionais e funções relacionados no grupo do parâmetro 5-1* *Entradas Digitais*.

5-40 Função do Relé

Matriz [8]

(Relé 1 [0], Relé 2 [1])

Opcional MCB 105: Relé 7 [6], Relé 8 [7] e 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.

Option:

Funcão:

Option	Funcão	
[0]	Fora de funcionamento	
[1]	Placa d Cntrl Pronta	
[2]	Drive Pronto	
[3]	Drive pto/ctrl rem	
[4]	Stndby/semAdvrtncia	
[5]	Em funcionamento	Configuração padrão do relé 2.
[6]	Rodand sem advrtênc	
[8]	Func ref/sem advrt	

5-40 Função do Relé		
Matriz [8]		
(Relé 1 [0], Relé 2 [1])		
Opcional MCB 105: Relé 7 [6], Relé 8 [7] e 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.		
Option:	Funcão:	
[9]	Alarme	Configuração padrão do relé 1.
[10]	Alarme ou advertênc	
[11]	No limite de torque	
[12]	Fora da faixa de Corr	
[13]	Corrent abaixo 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/advrtência	
[29]	Freio pront,sem falhs	
[30]	Falha de freio (IGBT)	
[33]	Safe Stop Ativo	
[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	

5-40 Função do Relé		
Matriz [8]		
(Relé 1 [0], Relé 2 [1])		
Opcional MCB 105: Relé 7 [6], Relé 8 [7] e 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.		
Option:	Funcão:	
[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]	Comando partid ativ	
[168]	Manual / desligado	
[169]	ModoAutom	
[180]	Falha de Clock	
[181]	Prev. Manutenção	
[188]	Conect do Capac AHF	
[189]	ContrlVentiladorExt.	
[190]	Fluxo-Zero	
[191]	Bomba Seca	
[192]	Final de Curva	
[193]	Sleep mode	
[194]	Correia Partida	
[195]	Controle da Vávula de Bypass	
[196]	Fire Mode	
[197]	FireMode estavaAtiv.	
[198]	Bypass do Drive	
[211]	Bomba em Cascata 1	
[212]	Bomba em Cascata 2	
[213]	Bomba em Cascata 3	

6-00 Timeout do Live Zero		
Range:	Funcão:	
10 s* [1 - 99 s]	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, utilizado como fonte da referência ou fonte do feedback. Se o sinal de referência associado à entrada de corrente selecionada cair abaixo de 50% do valor programado no <i>parâmetro 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa</i> , <i>parâmetro 6-12 Terminal 53 Corrente Baixa</i> , <i>parâmetro 6-20 Terminal 54 Tensão Baixa</i> ou <i>parâmetro 6-22 Terminal 54 Corrente Baixa</i> durante um intervalo de tempo superior ao programado no <i>parâmetro 6-00 Timeout do Live Zero</i> , a função selecionada no <i>parâmetro 6-01 Função Timeout do Live Zero</i> é ativada.	

6-01 Função Timeout do Live Zero	
Option:	Funcão:
	<p>Selecione a função de timeout. A função programada em <i>parâmetro 6-01 Função Timeout do Live Zero</i> é ativada se o sinal de entrada no terminal 53 ou 54 estiver abaixo de 50% do valor em <i>parâmetro 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa</i>, <i>parâmetro 6-12 Terminal 53 Corrente Baixa</i>, <i>parâmetro 6-20 Terminal 54 Tensão Baixa</i> ou <i>parâmetro 6-22 Terminal 54 Corrente Baixa</i> durante um intervalo de tempo definido em <i>parâmetro 6-00 Timeout do Live Zero</i>. Se diversos timeouts ocorrerem simultaneamente, o conversor de frequência prioriza as funções de timeout da seguinte maneira</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. <i>Parâmetro 6-01 Função Timeout do Live Zero</i> 2. <i>Parâmetro 8-04 Função Timeout de Controle</i> <p>A frequência de saída do conversor de frequência pode ser:</p> <ul style="list-style-type: none"> • [1] congelada no valor atual • [2] desconsiderado para parar • [3] substituída pela velocidade de jog • [4] substituída pela velocidade máx. • [5] substituída pela parada com desarme subsequente
[0] *	Off (Desligado)
[1]	Congelar saída
[2]	Parada
[3]	Jogging
[4]	Velocidade máxima
[5]	Parada e desarme

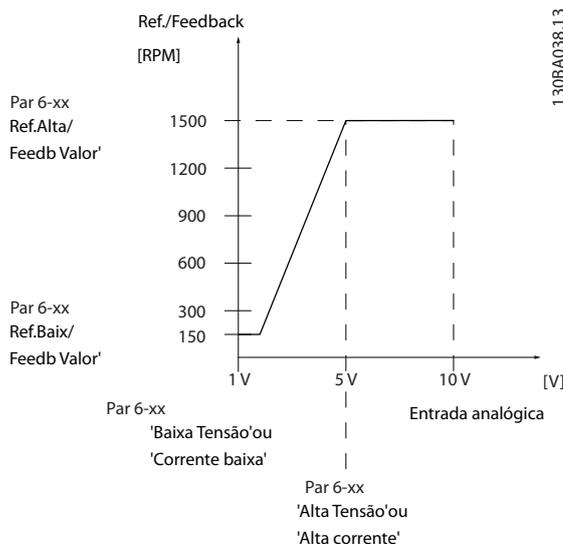


Ilustração 6.12 Condições de Live Zero

6-10 Terminal 53 Tensão Baixa		
Range:	Funcão:	
0.07 V*	[0 - par. 6-11 V]	Insira o valor de baixa tensão. Este valor de escalonamento da entrada analógica deve corresponder ao valor baixo de referência/feedback, programado em <i>parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo</i> .

6-11 Terminal 53 Tensão Alta		
Range:	Funcão:	
10 V*	[par. 6-10 - 10 V]	Insira o valor de alta tensão. Este valor de escalonamento da entrada analógica deve corresponder ao valor de referência /feedback alto programado em <i>parâmetro 6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto</i> .

6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo		
Range:	Funcão:	
0*	[-999999.999 - 999999.999]	Insira o valor de escalonamento da entrada analógica que corresponda ao valor de baixa tensão/corrente baixa, programado no <i>parâmetro 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa</i> e <i>parâmetro 6-12 Terminal 53 Corrente Baixa</i> .

6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto		
Range:	Funcão:	
Size related*	[-999999.999 - 999999.999]	Digite o valor de escalonamento da entrada analógica que corresponda ao valor de alta tensão/corrente alta, programado nos <i>parâmetro 6-11 Terminal 53 Tensão Alta</i> e <i>parâmetro 6-13 Terminal 53 Corrente Alta</i> .

6-16 Terminal 53 Const. de Tempo do Filtro		
Range:	Funcão:	
0.001 s* [0.001 - 10 s]	<p>AVISO!</p> <p>Não é possível ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.</p> <p>Insira a constante de tempo. Esta é uma constante de tempo do filtro passa baixa digital de primeira ordem, para eliminar o ruído elétrico no terminal 53. Um valor de constante de tempo alto melhora o amortecimento, porém, aumenta também o atraso de tempo através do filtro.</p>	

6-17 Terminal 53 Live Zero		
Option:	Funcão:	
	Este parâmetro possibilita desabilitar o monitoramento Live Zero. Por ex., a ser usado se as saídas analógicas forem usadas como um sistema de E/S descentralizado (por ex., quando não forem qualquer função de controle relacionada ao conversor de frequência, porém, alimentando um sistema de Gerenciamento Predial com dados).	
[0]	Desativado	
[1] *	Ativado	

6-20 Terminal 54 Tensão Baixa		
Range:	Funcão:	
0.07 V* [0 - par. 6-21 V]	Insira o valor de baixa tensão. Esse valor de escalonamento da entrada analógica deverá corresponder ao valor baixo de referência/feedback, programado em <i>parâmetro 6-24 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Baixo</i> .	

6-21 Terminal 54 Tensão Alta		
Range:	Funcão:	
10 V* [par. 6-20 - 10 V]	Insira o valor de alta tensão. Este valor de escalonamento da entrada analógica deve corresponder ao valor de referência /feedback alto programado em <i>parâmetro 6-25 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Alto</i> .	

6-24 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Baixo		
Range:	Funcão:	
0* [-999999.999 - 999999.999]	Digite o valor de escalonamento da entrada analógica que corresponda ao valor de baixa tensão/corrente baixa programado no <i>parâmetro 6-20 Terminal 54 Tensão Baixa</i> e <i>parâmetro 6-22 Terminal 54 Corrente Baixa</i> .	

6-25 Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Alto		
Range:	Funcão:	
100* [-999999.999 - 999999.999]	Digite o valor de escalonamento da entrada analógica que corresponda ao valor de alta tensão/corrente alta, programado nos <i>parâmetro 6-21 Terminal 54 Tensão Alta</i> e <i>parâmetro 6-23 Terminal 54 Corrente Alta</i> .	

6-26 Terminal 54 Const. de Tempo do Filtro		
Range:	Funcão:	
0.001 s* [0.001 - 10 s]	<p>AVISO!</p> <p>Não é possível ajustar este parâmetro enquanto o motor estiver em funcionamento.</p> <p>Insira a constante de tempo. Esta é uma constante de tempo do filtro passa baixa digital de primeira ordem, para eliminar o ruído elétrico no terminal 54. Um valor de constante de tempo alto melhora o amortecimento, porém, aumenta também o atraso de tempo através do filtro.</p>	

6-27 Terminal 54 Live Zero		
Option:	Funcão:	
	Este parâmetro possibilita desabilitar o monitoramento do Live Zero. Por ex., a ser usado se as saídas analógicas forem usadas como um sistema de E/S descentralizado (por ex., quando não for qualquer função de controle relacionada a um conversor de frequência, porém, alimentando um sistema de Gerenciamento Predial com dados).	
[0]	Desativado	
[1] *	Ativado	

6-50 Terminal 42 Saída		
Option:	Funcão:	
	Selecionar a função do Terminal 42 como uma saída de corrente analógica. Uma corrente do motor de 20 mA corresponde a I _{max} .	
[0]	Fora de funcionamento	
[100]	Freq. saída 0-100	0-100 Hz, (0-20 mA)
[101]	Referência Mín-Máx	Referência Mínima até Referência Máxima, (0-20 mA)
[102]	Feedback +-200%	-200% a +200% de <i>parâmetro 20-14 Referência Máxima</i> , (0-20 mA)

6-50 Terminal 42 Saída		
Option:	Funcão:	
[103]	Corr. motor 0- -Imax	0 - Corrente Máx. do Inversor (parâmetro 16-37 Corrente Máx.do Inversor), (0-20 mA)
[104]	Torque 0-Tlim	0 até o Limite de torque (parâmetro 4-16 Limite de Torque do Modo Motor), (0-20 mA)
[105]	Torque 0-Tnom	0 até Torque nominal do motor, (0-20 mA)
[106]	Power 0-Pnom	0 até Potência nominal do motor, (0-20 mA)
[107]	Velocidade 0- -HighLim	0 até o Limite Superior de Velocidade(parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM] e parâmetro 4-14 Lim. Superior da Veloc do Motor [Hz]), (0-20 mA)
[113]	Ext. Malha Fechada 1	0-100%, (0-20 mA)
[114]	Ext. Malha Fechada 2	0-100%, (0-20 mA)
[115]	Ext. Malha Fechada 3	0-100%, (0-20 mA)
[130]	FrqSaíd 0-100 4-20mA	0-100 Hz
[131]	Referência 4-20mA	Referência Mínima - Referência Máxima
[132]	Feedback 4-20mA	-200% a +200% de parâmetro 20-14 Referência Máxima
[133]	Corr. motor 4-20mA	0 - Corrente Máx. do Inversor (parâmetro 16-37 Corrente Máx.do Inversor)
[134]	Torq,0-lim 4-20 mA	0 até o Limite de torque (parâmetro 4-16 Limite de Torque do Modo Motor)
[135]	Torq,0-nom 4-20mA	0 até Torque nominal do motor
[136]	Potência 4-20mA	0 até Potência nominal do motor
[137]	Velocidade 4-20mA	0 - Limite Superior de Velocidade (4-13 e 4-14)
[139]	Ctrl bus	0-100%, (0-20 mA)
[140]	Ctrl. bus 4-20 mA	0-100%
[141]	Ctrl bus t.o.	0-100%, (0-20 mA)
[142]	Ctrl bus 4-20mA t.o.	0-100%
[143]	Ext. CL 1 4-20mA	0-100%
[144]	Ext. CL 2 4-20mA	0-100%

6-50 Terminal 42 Saída		
Option:	Funcão:	
[145]	Ext. CL 3 4-20mA	0-100%

AVISO!

Os valores para configuração da Referência Mínima são encontrados no parâmetro 3-02 Referência Mínima para malha aberta e no parâmetro 20-13 Referência Mínima para malha fechada - os valores para a referência máxima são encontrados no parâmetro 3-03 Referência Máxima para malha aberta e no parâmetro 20-14 Referência Máxima para malha fechada.

6-51 Terminal 42 Escala Mínima de Saída		
Range:	Funcão:	
0 %* [0 - 200 %]	Escala da saída mínima (0 ou 4 mA) do sinal analógico no terminal 42. Programe o valor para ser a porcentagem da faixa completa da variável selecionada no parâmetro 6-50 Terminal 42 Saída.	

6-52 Terminal 42 Escala Máxima de Saída		
Range:	Funcão:	
100 %* [0 - 200 %]	Gradue para saída máxima (20 mA) do sinal analógico no terminal 42. Programe o valor para ser a porcentagem da faixa completa da variável selecionada no parâmetro 6-50 Terminal 42 Saída.	
<p>Ilustração 6.13 Corrente de saída vs variável de referência</p> <p>É possível obter um valor menor que 20 mA, em escala total programando valores >100% usando a seguinte fórmula:</p>		

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

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

Exemplo 1:

Valor da variável= FREQUÊNCIA DE SAÍDA, faixa= 0-100 Hz
Faixa necessária para a saída= 0-50 Hz

É necessário sinal de saída 0 ou 4 mA a 0 Hz (0% de faixa) - programado parâmetro 6-51 Terminal 42 Escala Mínima de Saída para 0%

É necessário o sinal de saída de 20 mA em 50 Hz (50% da faixa) - programado no parâmetro parâmetro 6-52 Terminal 42 Escala Máxima de Saída para 50%

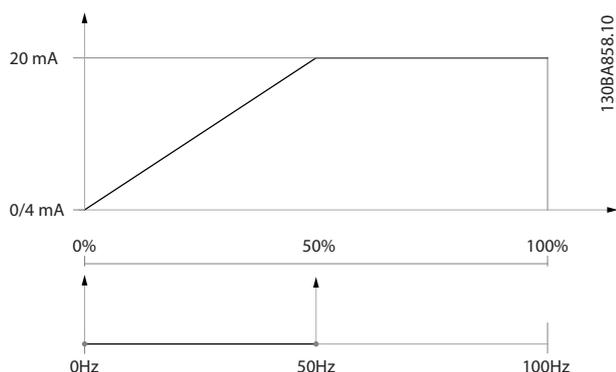


Ilustração 6.14 Exemplo 1

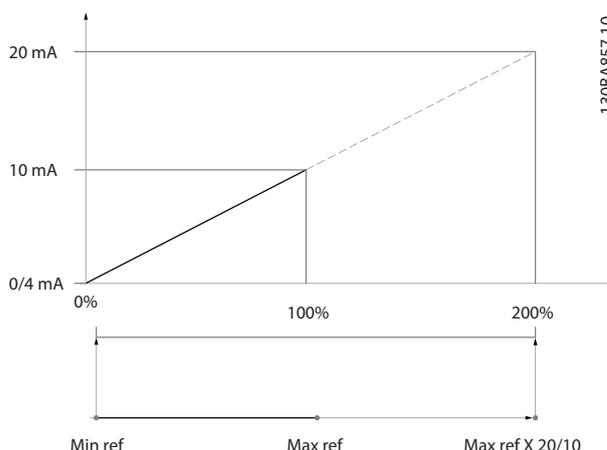


Ilustração 6.16 Exemplo 3

Exemplo 2:

Variável= FEEDBACK, faixa= -200% até +200%
 Faixa necessária para a saída= 0-100%
 É necessário sinal de saída de 0 ou 4 mA a 0% (50% da faixa) - programado parâmetro 6-51 Terminal 42 Escala Mínima de Saída para 50%
 É necessário sinal de saída de 20 mA a 100% (75% da faixa) - programado parâmetro 6-52 Terminal 42 Escala Máxima de Saída para 75%

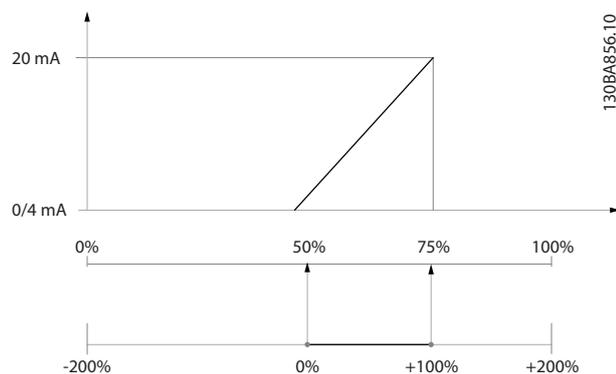


Ilustração 6.15 Exemplo 2

Exemplo 3:

Valor da variável= REFERÊNCIA, faixa= Ref mín - Referência máx
 Faixa necessária para saída= Ref mín (0%) - Ref Máx (100%), 0-10 mA
 É necessário sinal de saída de 0 ou 4 mA na Ref mín - programado no parâmetro 6-51 Terminal 42 Escala Mínima de Saída para 0%
 É necessário sinal de saída de 10 mA na Referência máx. (100% da faixa) - programado parâmetro 6-52 Terminal 42 Escala Máxima de Saída para 200% (20 mA / 10 mA x 100%=200%).

14-01 Freqüência de Chaveamento		
Option:	Funcão:	
		Selecionar a freqüência de chaveamento do inversor. Alterar a freqüência de chaveamento pode ajudar a reduzir o ruído acústico do motor. AVISO! O valor da freqüência de saída do conversor de freqüência nunca deve ser superior a 1/10 da freqüência de chaveamento. Quando o motor estiver funcionando, ajuste a freqüência de chaveamento no parâmetro 14-01 Freqüência de Chaveamento até que o motor funcione o mais silenciosamente possível. Consulte também parâmetro 14-00 Padrão de Chaveamento e a seção Derating no guia de design relevante.
[0]	1,0 kHz	
[1]	1,5 kHz	
[2]	2,0 kHz	
[3]	2,5 kHz	
[4]	3,0 kHz	
[5]	3,5 kHz	
[6]	4,0 kHz	
[7]	5,0 kHz	
[8]	6,0 kHz	
[9]	7,0 kHz	
[10]	8,0 kHz	
[11]	10,0 kHz	
[12]	12,0kHz	
[13]	14,0 kHz	
[14]	16,0kHz	

20-00 Fonte de Feedback 1		
Option:	Funcão:	
		Até 3 sinais de feedback diferentes podem ser usados para fornecer o sinal de feedback ao Controlador PID do conversor de frequência. Esse parâmetro define qual entrada é usada como fonte do primeiro sinal de feedback. As entradas analógicas X30/11 e X30/12 referem-se às entradas da placa de E/S de uso geral opcional.
[0]	Sem função	
[1]	Entrada analógica 53	
[2] *	Entrada analógica 54	
[3]	Entr Pulso 29	
[4]	Entr Pulso 33	
[7]	Entr. Anal. X30/11	
[8]	Entr. Anal. X30/12	
[9]	Entr.analóg.X42/1	
[10]	Entr.Analóg.X42/3	
[11]	Entr.analóg.X42/5	
[15]	EntradAnalógX48/2	
[100]	Feedb. do Bus 1	
[101]	Feedb. do Bus 2	
[102]	Feedb. do bus 3	
[104]	Vazão Sem Sensor	Requer setup pelo Software de Setup do MCT 10 com plugin específico sem sensor.
[105]	Pressão Sem Sensor	Requer setup pelo Software de Setup do MCT 10 com plugin específico sem sensor.

AVISO!

Se um feedback não for usado, programe sua fonte para [0] Sem função. O Parâmetro 20-20 Função de Feedback determina como o Controlador PID usa os 3 feedbacks possíveis.

20-01 Conversão de Feedback 1		
Option:	Funcão:	
		Este parâmetro permite que uma função de conversão seja aplicada ao feedback 1.
[0]	Linear	Sem efeito sobre o feedback.
[1]	Raiz quadrada	Normalmente usado quando um sensor de pressão é usado para fornecer feedback de fluxo $((vazão \propto \sqrt{Pressão}))$.
[2]	Pressão para temperatura	Usado em aplicações do compressor para fornecer feedback de temperatura usando um sensor de pressão. A temperatura do

20-01 Conversão de Feedback 1		
Option:	Funcão:	
		elemento refrigerante é calculada utilizando a seguinte fórmula: $Temperatura = \frac{A2}{(\ln(Pe + 1) - A1)} - A3$, em que A1, A2 e A3 são constantes específicas do refrigerante. Selecione o refrigerante no parâmetro 20-30 Elemento refrigerante. Os Parâmetro 20-21 Setpoint 1 ao parâmetro 20-23 Setpoint 3 permitem que os valores de A1, A2 e A3 sejam inseridos para um refrigerante que não esteja listado no parâmetro 20-30 Elemento refrigerante.
[3]	Pressão para fluir	Utilizado em aplicações para controlar o fluxo de ar em um duto. Uma medição de pressão dinâmica (tubo de pitot) representa o sinal de feedback. $Fluxo = Duto \text{ Área} \times \sqrt{Dinâmica \text{ Pressão}} \times Ar \text{ Densidade Potência}$ Consulte também parâmetro 20-34 Área do duto 1 [m2] até parâmetro 20-38 Fator de Densidade do Ar [%] para programar a área do duto e a densidade do ar.
[4]	Velocidade para fluxo	Utilizado em aplicações para controlar o fluxo de ar em um duto. Uma medição de velocidade do ar representa um sinal de feedback. $Fluxo = Duto \text{ Área} \times Ar \text{ Velocidade}$ Consulte também parâmetro 20-34 Área do duto 1 [m2] até parâmetro 20-37 Área do duto 2 [pol2] para programar a área do duto.

20-03 Fonte de Feedback 2		
Option:	Funcão:	
		Ver a parâmetro 20-00 Fonte de Feedback 1, para obter mais detalhes.
[0] *	Sem função	
[1]	Entrada analógica 53	
[2]	Entrada analógica 54	
[3]	Entr Pulso 29	
[4]	Entr Pulso 33	
[7]	Entr. Anal. X30/11	
[8]	Entr. Anal. X30/12	
[9]	Entr.analóg.X42/1	
[10]	Entr.Analóg.X42/3	
[11]	Entr.analóg.X42/5	
[15]	EntradAnalógX48/2	
[100]	Feedb. do Bus 1	
[101]	Feedb. do Bus 2	
[102]	Feedb. do bus 3	
[104]	Vazão Sem Sensor	
[105]	Pressão Sem Sensor	

20-04 Conversão de Feedback 2		
Option:	Funcão:	
		Ver a <i>parâmetro 20-01 Conversão de Feedback 1</i> , para obter mais detalhes.
[0] *	Linear	
[1]	Raiz quadrada	
[2]	Pressão para temperatura	
[3]	Pressão para fluir	
[4]	Velocidade para fluxo	

20-06 Fonte de Feedback 3		
Option:	Funcão:	
		Ver a <i>parâmetro 20-00 Fonte de Feedback 1</i> , para obter mais detalhes.
[0] *	Sem função	
[1]	Entrada analógica 53	
[2]	Entrada analógica 54	
[3]	Entr Pulso 29	
[4]	Entr Pulso 33	
[7]	Entr. Anal. X30/11	
[8]	Entr. Anal. X30/12	
[9]	Entr.analóg.X42/1	
[10]	Entr.Analóg.X42/3	
[11]	Entr.analóg.X42/5	
[15]	EntradAnalógX48/2	
[100]	Feedb. do Bus 1	
[101]	Feedb. do Bus 2	
[102]	Feedb. do bus 3	
[104]	Vazão Sem Sensor	
[105]	Pressão Sem Sensor	

20-07 Conversão de Feedback 3		
Option:	Funcão:	
		Ver a <i>parâmetro 20-01 Conversão de Feedback 1</i> , para obter mais detalhes.
[0] *	Linear	
[1]	Raiz quadrada	
[2]	Pressão para temperatura	
[3]	Pressão para fluir	
[4]	Velocidade para fluxo	

20-20 Função de Feedback		
Option:	Funcão:	
		Este parâmetro determina como os três feedbacks possíveis são usados para controlar a frequência de saída do conversor de frequência.
[0]	Soma	<p>Programa o Controlador PID para usar a soma de feedback 1, feedback 2 e feedback 3 como o feedback.</p> <p>AVISO!</p> <p>Programa qualquer feedback não utilizado para [0] Sem função no <i>parâmetro 20-00 Fonte de Feedback 1</i>, <i>parâmetro 20-03 Fonte de Feedback 2</i> ou <i>parâmetro 20-06 Fonte de Feedback 3</i>.</p> <p>A soma do setpoint 1 com quaisquer outras referências que estiverem ativadas (consulte o <i>grupo do parâmetro 3-1* Referências</i>) é usada como a referência de setpoint do Controlador PID.</p>
[1]	Diferença	<p>Programa o Controlador PID para utilizar a diferença entre feedback 1 e feedback 2 como o feedback. Feedback 3 não é usado nesta seleção. Somente o setpoint 1 é usado. A soma do setpoint 1 com quaisquer outras referências que estiverem ativadas (consulte o <i>grupo do parâmetro 3-1* Referências</i>) é usada como a referência de setpoint do Controlador PID.</p>
[2]	Média	<p>Programa o Controlador PID para usar a média de feedback 1, feedback 2 e feedback 3 como o feedback.</p> <p>AVISO!</p> <p>Programa qualquer feedback não utilizado para [0] Sem função no <i>parâmetro 20-00 Fonte de Feedback 1</i>, <i>parâmetro 20-03 Fonte de Feedback 2</i> ou <i>parâmetro 20-06 Fonte de Feedback 3</i>. A soma do setpoint 1 com quaisquer outras referências que estiverem ativadas (consulte o <i>grupo do parâmetro 3-1* Referências</i>) é usada como a referência de setpoint do Controlador PID.</p>
[3]	Mínimo	<p>Programa o Controlador PID para comparar feedback 1, feedback 2 e feedback 3 e usar o valor mínimo como o feedback.</p>

20-20 Função de Feedback		
Option:	Funcão:	
	<p>AVISO!</p> <p>Programa qualquer feedback não utilizado para [0] Sem função no parâmetro 20-00 Fonte de Feedback 1, parâmetro 20-03 Fonte de Feedback 2 ou parâmetro 20-06 Fonte de Feedback 3. Somente o setpoint 1 é usado. A soma do setpoint 1 com quaisquer outras referências que estiverem ativadas (consulte o grupo do parâmetro 3-1* Referências) é usada como a referência de setpoint do Controlador PID.</p>	
[4]	Máximo	<p>Programa o Controlador PID para comparar feedback 1, feedback 2 e feedback 3 e usar o maior desses valores como o feedback.</p> <p>AVISO!</p> <p>Programa qualquer feedback não utilizado para [0] Sem função no parâmetro 20-00 Fonte de Feedback 1, parâmetro 20-03 Fonte de Feedback 2 ou parâmetro 20-06 Fonte de Feedback 3.</p> <p>Somente o setpoint 1 é usado. A soma do setpoint 1 com quaisquer outras referências que estiverem ativadas (consulte o grupo do parâmetro 3-1* Referências) é usada como a referência de setpoint do Controlador PID.</p>
[5]	Mín Setpoint Múltiplo	<p>Programa o Controlador PID para calcular a diferença entre feedback 1 e setpoint 1, feedback 2 e setpoint 2, feedback 3 e setpoint 3. Usa o par feedback/setpoint onde o sinal de feedback é o mais distante abaixo da sua referência de setpoint. Se todos os sinais de feedback estiverem acima de seus setpoints correspondentes, o Controlador PID usa o par feedback/setpoint com a menor diferença entre os dois.</p>

20-20 Função de Feedback		
Option:	Funcão:	
	<p>AVISO!</p> <p>Se apenas dois sinais de feedback forem usados, programe o feedback que não for usado para [0] Sem Função em parâmetro 20-00 Fonte de Feedback 1, parâmetro 20-03 Fonte de Feedback 2 ou parâmetro 20-06 Fonte de Feedback 3. Observe que cada referência de setpoint é a soma do seu respectivo valor de parâmetro (parâmetro 20-21 Setpoint 1, parâmetro 20-22 Setpoint 2 e parâmetro 20-23 Setpoint 3) e quaisquer outras referências que estiverem ativadas (consulte o grupo do parâmetro 3-1* Referências).</p>	
[6]	Máx Setpoint Múltiplo	<p>Programa o Controlador PID para calcular a diferença entre feedback 1 e setpoint 1, feedback 2 e setpoint 2, feedback 3 e setpoint 3. O Controlador usa o par feedback/setpoint em que o feedback estiver o mais distante acima da sua referência de setpoint correspondente. Se todos os sinais de feedback estiverem abaixo de seus setpoints correspondentes, o Controlador PID usa o par feedback/setpoint com a menor diferença, entre o dois.</p> <p>AVISO!</p> <p>Se apenas dois sinais de feedback forem usados, programe o feedback que não for usado para [0] Sem Função em parâmetro 20-00 Fonte de Feedback 1, parâmetro 20-03 Fonte de Feedback 2 ou parâmetro 20-06 Fonte de Feedback 3. Observe que cada referência de setpoint é a soma do seu respectivo valor de parâmetro (parâmetro 20-21 Setpoint 1, parâmetro 20-22 Setpoint 2 e parâmetro 20-23 Setpoint 3) e quaisquer outras referências que estiverem ativadas (consulte o grupo do parâmetro 3-1* Referências).</p>

AVISO!

Programa qualquer feedback não utilizado para [0] Sem Função em Parâmetro 20-00 Fonte de Feedback 1, parâmetro 20-03 Fonte de Feedback 2 ou parâmetro 20-06 Fonte de Feedback 3.

O Controlador PID usa o feedback resultante da função selecionada em parâmetro 20-20 Função de Feedback para controlar a frequência de saída do conversor de frequência. Este feedback também pode:

- Ser mostrado na tela do conversor de frequência.
- Ser usado para controlar a saída analógica do conversor de frequência.
- Ser transmitido para vários protocolos de comunicação serial.

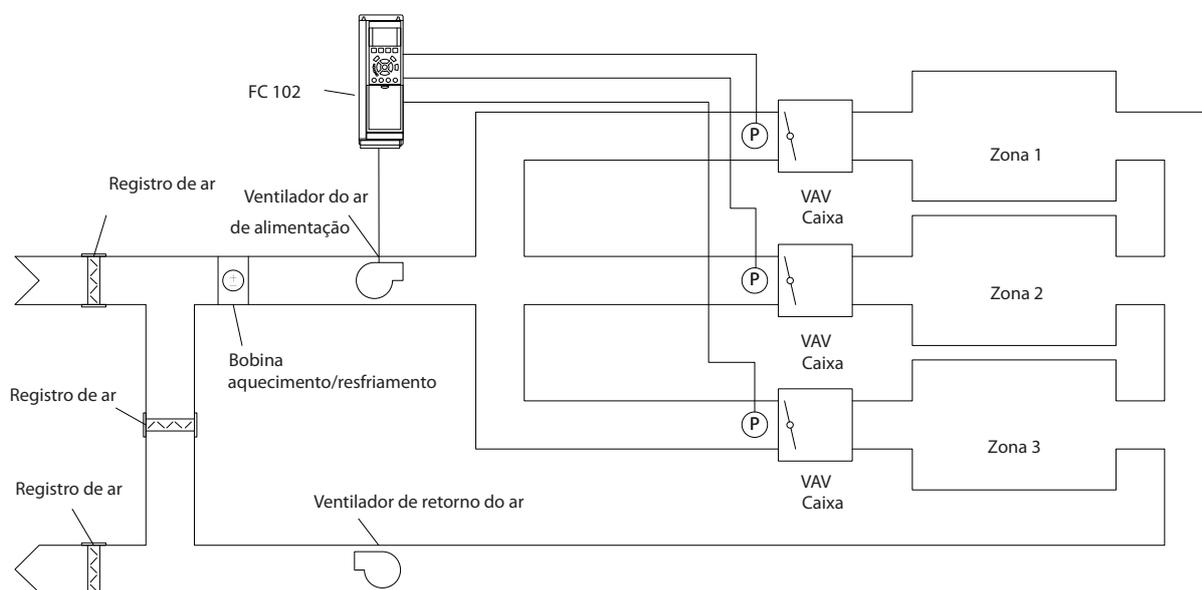
O conversor de frequência pode ser configurado para tratar de aplicações multizonas. Duas aplicações multizonas diferentes são suportadas:

- Multizonas, setpoint único
- Multizonas, setpoint múltiplo

Os exemplos 1 e 2 ilustram as diferenças entre os dois:

Exemplo 1 – Multizonas, setpoint único

Em um edifício de escritórios, um sistema de VAV (volume de ar variável) VLT[®] HVAC Drive deve garantir uma pressão mínima em caixas VAV selecionadas. Devido às perdas de pressão variáveis em cada duto, não se pode assumir que a pressão em cada caixa VAV seja a mesma. A pressão mínima necessária é a mesma para todas as caixas VAV. Este método de controle pode ser estabelecido programando a *parâmetro 20-20 Função de Feedback* para [3] *Mínimo* e inserindo a pressão desejada no *parâmetro 20-21 Setpoint 1*. Se qualquer feedback estiver abaixo do setpoint, o Controlador PID aumenta a velocidade do ventilador. Se todos os feedbacks estiverem acima do setpoint, o Controlador PID diminui a velocidade do ventilador.



130BA353.10

6

Ilustração 6.17 Exemplo, multizonas, setpoint único

Exemplo 2 – Multizonas, setpoint múltiplo

O exemplo anterior ilustra o uso de controle de setpoint múltiplo e zona múltipla. Se as zonas necessitarem de pressões diferentes, em cada caixa VAV, cada setpoint pode ser especificado nos *parâmetro 20-21 Setpoint 1*, *parâmetro 20-22 Setpoint 2* e *parâmetro 20-23 Setpoint 3*. Ao selecionar [5] *Setpoint múltiplo mínimo* em *parâmetro 20-20 Função de Feedback*, o Controlador PID aumenta a velocidade do ventilador se qualquer dos feedbacks estiver abaixo do seu setpoint. Se todos os feedbacks estiverem acima de seus setpoints individuais, o Controlador PID diminui a velocidade do ventilador.

20-21 Setpoint 1		
Range:		Funcão:
0 ProcessCtrlUnit*	[-999999.999 - 999999.999 ProcessCtrlUnit]	<p>O setpoint 1 é usado no modo malha fechada para inserir uma referência de setpoint, que é usada pelo Controlador PID do conversor de frequência. Consulte a descrição da <i>parâmetro 20-20 Função de Feedback</i>.</p> <p>AVISO!</p> <p>A referência de setpoint inserida aqui é adicionada a qualquer outra referência que estiver ativada (ver o grupo do parâmetro 3-1* Referências).</p>

20-22 Setpoint 2		
Range:		Funcão:
0 ProcessCtrlUnit*	[-999999.999 - 999999.999 ProcessCtrlUnit]	<p>O setpoint 2 é usado no modo malha fechada para inserir uma referência de setpoint, que pode ser usada pelo Controlador PID do conversor de frequência. Consulte a descrição da <i>parâmetro 20-20 Função de Feedback</i>.</p> <p>AVISO!</p> <p>A referência de setpoint inserida aqui é adicionada a qualquer outra referência que estiver ativada (ver o grupo do parâmetro 3-1* Referências).</p>

20-81 Controle Normal/Inverso do PID		
Option:	Funcão:	
[0] *	Normal	A frequência de saída do conversor de frequência diminui quando o feedback for maior que a referência de setpoint. Esse comportamento é comum em aplicações de bomba e ventilador de alimentação controlado por pressão.
[1]	Inverso	A frequência de saída do conversor de frequência aumenta quando o feedback for maior que a referência de setpoint. Esse comportamento é comum em aplicações de resfriamento controladas por temperatura, como em torres de resfriamento.

20-93 Ganho Proporcional do PID		
Range:		Funcão:
0.50*	[0 - 10]	<p>AVISO!</p> <p>Sempre programe o valor desejado para <i>parâmetro 20-14 Referência Máxima</i> antes de configurar os valores do controlador PID no grupo do parâmetro 20-9* Controlador PID.</p> <p>O ganho proporcional indica o número de vezes em que o erro, entre o setpoint e o sinal de feedback, deve ser aplicado.</p>

Se (Erro x Ganho) saltar com um valor igual ao programado em *parâmetro 20-14 Referência Máxima*, o Controlador PID tenta alterar a velocidade de saída igual à programada em *parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]*/*parâmetro 4-14 Lim. Superior da Veloc. do Motor [Hz]*. No entanto, a velocidade de saída está limitada por essa configuração.

A faixa proporcional (erro que faz a saída mudar de 0-100%) pode ser calculada com a fórmula:

$$\left(\frac{1}{\text{Proporcional Ganho}} \right) \times (\text{Max Referência})$$

20-94 Tempo de Integração do PID		
Range:		Funcão:
20 s*	[0.01 - 10000 s]	<p>O integrador acumula uma contribuição para a saída do Controlador PID enquanto houver um desvio entre a referência/setpoint e os sinais de feedback. A contribuição é proporcional ao tamanho do desvio. Isto garante que o desvio (erro) tenderá a zero.</p> <p>Uma resposta rápida a qualquer desvio é obtida quando o tempo integrado for programado para um valor baixo.</p> <p>Programando-o com valor muito baixo, no entanto, pode fazer com que o controle se torne instável.</p> <p>O valor programado é o tempo necessário para o integrador adicionar a mesma contribuição que o proporcional de um determinado desvio. Se o valor for programado para 10.000, o controlador atua como um controlador proporcional puro com um banda P baseada no valor programado em <i>parâmetro 20-93 Ganho Proporcional do PID</i>. Quando não houver desvio presente, a saída do controlador proporcional é 0.</p>

22-21 Detecção de Potência Baixa		
Option:	Funcão:	
[0] *	Desativado	
[1]	Ativado	Execute a colocação em funcionamento da detecção de baixa potência para programar os parâmetros no grupo do parâmetro 22-3* <i>Ajuste de Potência em Fluxo Zero</i> para operação correta.

22-22 Detecção de Velocidade Baixa		
Option:	Funcão:	
[0] *	Desativado	
[1]	Ativado	Detecta quando o motor opera com uma velocidade como programada em <i>parâmetro 4-11 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]</i> ou <i>parâmetro 4-12 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [Hz]</i> .

22-23 Função Fluxo-Zero		
Ações comuns para a detecção de baixa potência e detecção de velocidade baixa (não é possível a seleção individual).		
Option:	Funcão:	
[0] *	Off (Desligado)	
[1]	Sleep mode	O conversor de frequência entra em sleep mode e para quando uma condição de fluxo zero for detectada. Ver o grupo do parâmetro 22-4* Sleep Mode para saber as opções de programação do sleep mode.
[2]	Advertência	O conversor de frequência continua a funcionar, mas ativa uma advertência de fluxo zero [W92]. Uma saída digital ou um bus de comunicação serial pode comunicar uma advertência para outro equipamento.
[3]	Alarme	O conversor de frequência para de funcionar e ativa um alarme de fluxo zero [A 92]. Uma saída digital do conversor de frequência ou um barramento de comunicação serial pode enviar um alarme para outro equipamento.

AVISO!

Não programe *parâmetro 14-20 Modo Reset* para [13] *Reinicialização automática infinita* quando *parâmetro 22-23 Função Fluxo-Zero* estiver programado para [3] *Alarme*. Isso faz o conversor de frequência alternar continuamente entre funcionar e parar quando for detectada uma condição de fluxo zero.

AVISO!

Desative a função de bypass automático do bypass se:

- O conversor de frequência é equipado com um bypass de velocidade constante com função de bypass automático que inicia o bypass se o conversor de frequência for submetido a uma condição de alarme persistente e
- [3] *Alarme* estiver selecionado como a função de fluxo zero.

22-24 Atraso de Fluxo-Zero		
Range:	Funcão:	
10 s*	[1 - 600 s]	Programe o tempo que baixa potência/ velocidade baixa deve permanecer detectada para ativar o sinal para ações. Se a detecção desaparecer antes de o temporizador expirar, o temporizador será reinicializado.

22-26 Função Bomba Seca		
Selecionar a ação desejada para operações de bomba seca.		
Option:	Funcão:	
[0] *	Off (Desligado)	
[1]	Advertência	O conversor de frequência continua a funcionar, mas ativa uma advertência de bomba seca [W93]. Uma saída digital do conversor de frequência ou um bus de comunicação serial pode enviar uma advertência para outro equipamento.
[2]	Alarme	O conversor de frequência para de funcionar e ativa um alarme de bomba seca [A 93]. Uma saída digital do conversor de frequência ou um barramento de comunicação serial pode enviar um alarme para outro equipamento.
[3]	Man. Reset Alarm	O conversor de frequência para de funcionar e ativa um alarme de bomba seca [A 93]. Uma saída digital do conversor de frequência ou um barramento de comunicação serial pode enviar um alarme para outro equipamento.

AVISO!

Para usar a detecção de bomba seca:

1. Ativar a *detecção de baixa potência* em *parâmetro 22-21 Detecção de Potência Baixa*.
2. Comissionar a *detecção de baixa potência* usando o grupo do parâmetro 22-3* *Sintonização da Potência de Fluxo Zero* ou *Sintonização da Potência de Fluxo Zero* ou *parâmetro 22-20 Set-up Automático de Potência Baixa*.

AVISO!

Não programe *parâmetro 14-20 Modo Reset* para [13] *Reinicialização automática infinita*, quando *parâmetro 22-26 Função Bomba Seca* estiver programado para [2] *Alarme*. Isso faz o conversor de frequência alternar continuamente entre funcionar e parar quando uma condição de bomba seca for detectada.

AVISO!

Para conversor de frequência com bypass de velocidade constante

Se uma função de bypass automático iniciar o bypass nas condições de alarme persistente, desative a função de bypass automático do bypass, se [2] *Alarme* ou [3] *Manual*. *Reinicializar Alarme* está selecionado como a função bomba seca.

22-40 Tempo Mínimo de Funcionamento		
Range:	Funcão:	
10 s*	[0 - 600 s]	Programe o tempo de funcionamento mínimo desejado para o motor após um comando de partida (entrada digital ou barramento) antes de entrar em sleep mode.

22-41 Sleep Time Mínimo		
Range:	Funcão:	
10 s*	[0 - 600 s]	Programe o tempo mínimo desejado para permanecer em sleep mode. Esta configuração anula qualquer condição de ativação.

22-42 Velocidade de Ativação [RPM]		
Range:	Funcão:	
Size related*	[par. 4-11 - par. 4-13 RPM]	A ser usado caso o <i>parâmetro 0-02 Unidade da Veloc. do Motor</i> estiver programado para RPM (parâmetro não visível se Hz estiver selecionado). Para ser usado somente se <i>parâmetro 1-00 Modo Configuração</i> estiver programado para malha aberta e a referência de velocidade for aplicada por um controlador externo. Programe a velocidade de referência em que sleep mode deve ser cancelado.

22-60 Função Correia Partida		
Seleciona a ação a ser executada caso a condição de correia partida for detectada.		
Option:	Funcão:	
[0] *	Off (Desligado)	
[1]	Advertência	O conversor de frequência continua funcionando, mas ativa uma advertência de correia partida [W95]. Uma saída digital do conversor de frequência ou um bus de comunicação serial pode enviar uma advertência para outro equipamento.
[2]	Desarme	O conversor de frequência para de funcionar e ativa um alarme de correia partida [A 95]. Uma saída digital do conversor de frequência ou um barramento de comunicação serial pode enviar um alarme para outro equipamento.

AVISO!

Não reinicialize *parâmetro 14-20 Modo Reset*, para [13] *Reinicialização automática infinita*, quando *parâmetro 22-60 Função Correia Partida* estiver programado para [2] *Desarme*. Isso faz o conversor de frequência alternar continuamente entre funcionar e parar quando for detectada uma condição de correia partida.

AVISO!

Para conversor de frequência com bypass de velocidade constante

Se uma função de bypass automático iniciar o bypass nas condições de alarme persistente, desative a função de bypass automático do bypass, se [2] *Alarme* ou [3] *Manual*. *Reinicializar Alarme* está selecionado como a função bomba seca.

22-61 Torque de Correia Partida		
Range:		Funcão:
10 %*	[0 - 100 %]	Programa o torque de correia partida como porcentagem do torque nominal do motor.

22-62 Atraso de Correia Partida		
Range:		Funcão:
10 s	[0 - 600 s]	Programa o tempo durante o qual as condições de correia partida devem estar ativas antes de executar a ação selecionada em <i>parâmetro 22-60 Função Correia Partida</i> .

22-75 Proteção de Ciclo Curto		
Option:	Funcão:	
[0] *	Desativado	Temporizador programado no <i>parâmetro 22-76 Intervalo entre Partidas</i> está desativado.
[1]	Ativado	Temporizador programado no <i>parâmetro 22-76 Intervalo entre Partidas</i> está ativado.

22-76 Intervalo entre Partidas		
Range:		Funcão:
Size related*	[par. 22-77 - 3600 s]	Programa o tempo desejado como o tempo mínimo entre duas partidas. Qualquer comando de partida normal (partida/jog/congelar) será ignorado até o temporizador expirar.

22-77 Tempo Mínimo de Funcionamento		
Range:		Funcão:
0 s*	[0 - par. 22-76 s]	<p>AVISO!</p> <p>Não funciona no modo em cascata.</p> <p>Programa o tempo desejado como tempo de funcionamento mínimo após um comando de partida normal (partida/jog/congelar). Qualquer comando de parada normal será ignorado, até que o tempo programado expire. O temporizador começa a contagem após um comando de partida normal (partida/jog/congelar).</p>

22-77 Tempo Mínimo de Funcionamento		
Range:		Funcão:
		O temporizador será substituído por um comando de parada por inércia (inversa) ou de bloqueio externo.

6.1.5 Modo Menu Principal

Tanto o GLCP quanto o NLCP disponibilizam acesso ao *modo Menu Principal*. Selecione o *modo Menu Principal* pressionando a tecla [Main Menu]. *Ilustração 6.18* mostra a leitura resultante, que aparece no display do GLCP. As linhas 2 a 5 do display agora exibem uma lista de grupos do parâmetro que podem ser selecionados alternando entre [▲] e [▼].

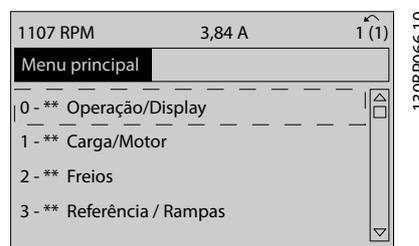


Ilustração 6.18 Exemplo de Display

Cada parâmetro tem um nome e um número que permanecem sem alteração, independentemente dos modos 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 (*parâmetro 1-00 Modo Configuração*) 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 acrescidos à unidade ativam mais parâmetros associados ao dispositivo opcional.

6.1.6 Seleção de Parâmetro

No *modo Menu Principal*, os parâmetros estão divididos em grupos. Pressione as teclas de navegação para selecionar um grupo do parâmetro.

Os seguintes grupos do parâmetro estão acessíveis:

Nº do grupo	Grupo do parâmetro
0-**	Operação/Display
1-**	Carga/Motor
2-**	Freios

Nº do grupo	Grupo do parâmetro
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
12-**	Ethernet
13-**	Smart Logic
14-**	Funções Especiais
15-**	Informações do FC
16-**	Exibição dos Dados
18-**	Leituras de Dados 2
20-**	Malha Fechada do FC
21-**	Ext. Malha Fechada
22-**	Funções de Aplicação
23-**	Ações de Tempo
24-**	Aplicação Funções 2
25-**	Controlador em Cascata
26-**	E/S Analógica do opcional MCB 109
30-**	Recursos Especiais
31-**	Opcional de Bypass
35-**	Opcional de entrada de sensor

Tabela 6.7 Grupos do Parâmetro

Após selecionar um grupo do parâmetro, selecione 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.

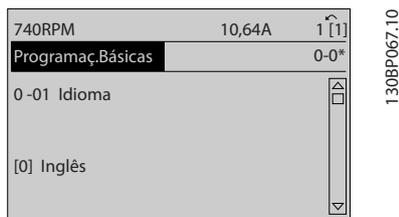


Ilustração 6.19 Exemplo de Display

6. Pressione [▲] e [▼] para selecionar a programação do parâmetro correta. Ou, para selecionar dígitos dentro de um número, use as teclas. O cursor indica o dígito selecionado a ser alterado. A tecla [▲] aumenta o valor e [▼] diminui o valor.
7. Pressione [Cancel] para desfazer a alteração ou pressione [OK] para aceitá-la e digite a nova configuração.

6.1.8 Alterando um Valor do Texto

Se o parâmetro selecionado for um valor do texto, altere o valor de texto com as teclas [▲]/[▼].

A tecla [▲] aumenta o valor e a [▼] diminui o valor. Posicione o cursor sobre o valor que deseja salvar e pressione [OK].

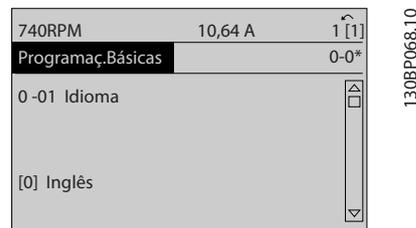


Ilustração 6.20 Exemplo de Display

6.1.7 Alteração de Dados

1. Pressione [Quick Menu] (Menu Rápido) ou [Main Menu] (Menu Principal).
2. Pressione [▲] e [▼] para localizar o grupo do parâmetro a ser editado.
3. Pressione [OK].
4. Pressione [▲] e [▼] para localizar o parâmetro a ser editado.
5. Pressione [OK].

6.1.9 Alterando um Grupo de Valores Numéricos de Dados

Se o parâmetro selecionado representa um valor numérico de dados, altere o valor dos dados selecionados por meio das teclas [◀] e [▶] e também as teclas [▲] [▼]. Pressione [◀]/[▶] para movimentar o cursor horizontalmente.

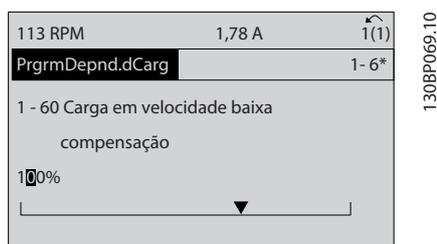


Ilustração 6.21 Exemplo de Display

Pressione [▲] e [▼] para alterar o valor dos dados. [▲] aumenta o valor dos dados e [▼] diminui o valor dos dados. Posicione o cursor sobre o valor que deseja salvar e pressione [OK].

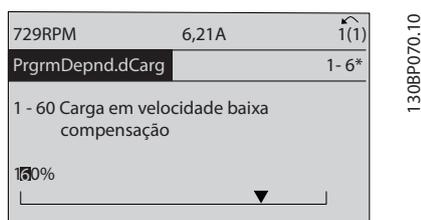


Ilustração 6.22 Exemplo de Display

6.1.10 Alteração do valor dos dados, passo a passo

Certos parâmetros podem ser mudados passo a passo ou por variabilidade infinita. Isto se aplica ao parâmetro 1-20 Potência do Motor [kW], parâmetro 1-22 Tensão do Motor e parâmetro 1-23 Frequência do Motor.

Os parâmetros são alterados, tanto como um grupo de valores numéricos de dados quanto valores numéricos de dados infinitamente variáveis.

6.1.11 Leitura e Programação de Parâmetros Indexados

Os parâmetros são indexados quando colocados em uma pilha rolante.

Parâmetro 15-30 Log Alarme: Cód Falha ao *parâmetro 15-32 LogAlarme:Tempo* contêm registro de falhas que podem ser lidos. Selecione um parâmetro, pressione [OK] e use [▲] e [▼] para navegar pelo registro de valores.

Use o *parâmetro 3-10 Referência Predefinida* como outro exemplo:

Selecione o parâmetro, pressione [OK] e use [▲] e [▼] para rolar pelos valores indexados. Para alterar o valor do parâmetro, selecione o valor indexado e pressione a tecla [OK]. Altere o valor usando [▲] e [▼]. Pressione [OK] para aceitar a nova configuração. Pressione [Cancel] para abortar. Pressione [Back] para sair do parâmetro.

6.2 Estrutura de Menu dos Parâmetros

0-0*	Operação/Display	1-06	Sentido Horário	1-78	Velocidade máxima de partida do compressor [Hz]	3-81	Tempo de Rampa da Parada Rápida	5-32	Term X30/6 Saída digital(MCB 101)
0-0*	Configurações Básicas	1-1*	Seleção do Motor	1-79	Tempo Máximo de Partida do Compressor para Desarme	3-82	Tempo de Aceleração de Partida	5-33	Term X30/7 Saída digital (MCB 101)
0-01	Idioma	1-10	Construção do Motor	1-8*	Ajustes de Parada	3-9*	Potenciômetro Digital	5-4*	Relés
0-02	Unidade de Velocidade de Motor	1-11*	VVC+ PM	1-80	Função na Parada	3-90	Tamanho do Passo	5-40	Relé de Função
0-03	Definições Regionais	1-14	Ganho de Amortecimento	1-81	Velocidade Mínima para Função na Parada [rpm]	3-91	Restauração da Energia	5-41	Atraso de Ativação do Relé
0-04	Estado Operacional na Energização	1-15	Constante de Tempo do Filtro de Baixa Velocidade	1-82	Velocidade Mínima para Função na Parada [rpm]	3-92	Limite Máximo	5-42	Atraso de desabilitação, Relé
0-05	Operações de Setup	1-16	Constante de Tempo do Filtro de Alta Velocidade	1-86	Velocidade de Desarme Baixa [RPM]	3-93	Limites do Motor	5-5*	Entrada de Pulso
0-10	Configuração Ativa	1-17	Constante de tempo do filtro de tensão	1-87	Velocidade de Desarme Baixa [Hz]	3-95	Atraso de Rampa	5-51	Term. 29 Baixa Frequência
0-11	Setup de Programação	1-20	do Motor Avançados	1-9*	Temper. do Motor	4-1*	Limites/Advertências	5-52	Term. 29 Ref./Feedback Baixo Valor
0-12	Este Setup está vinculado a	1-20	Potência do Motor [kW]	1-90	Proteção Térmica do Motor	4-10	Sentido da Rotação do Motor	5-53	Term. 29 Ref./Feedback Alto Valor
0-13	Letura: Setups Vinculados	1-21	Tensão do Motor	1-91	Ventilador Externo do Motor	4-11	Limite Inferior da Velocidade do Motor [rpm]	5-54	Constante de Tempo do Filtro de Pulso #29
0-14	Letura: Prog. Setups/Canal	1-22	Tensão do Motor	1-93	Fonte do Termistor	4-12	Limite Inferior da Velocidade do Motor [Hz]	5-55	Term. 33 Baixa Frequência
0-20	Linha de Display 1.1 Pequeno	1-24	Corrente do Motor	2-0*	Freio CC	4-13	Limite Superior da Velocidade do Motor [rpm]	5-56	Term. 33 Alta Frequência
0-21	Linha de Display 1.2 Pequeno	1-25	Velocidade Nominal do Motor	2-00	Corrente de Retenção CC/Preaquecimento	4-14	Limite Superior da Velocidade do Motor [Hz]	5-57	Term. 33 Ref./Feedback Baixo Valor
0-22	Linha de Display 1.3 Pequeno	1-26	Motor Cont. Torque Nominal	2-01	Corrente de Freio CC	4-16	Limite de Torque do Modo Motor	5-58	Term. 33 Ref./Feedback Alto Valor
0-23	Linha de Display 2 Grande	1-28	Verificação da Rotação do motor	2-02	Tempo de Fretagem CC	4-17	Limite de Torque do Modo Gerador	5-59	Constante de Tempo do Filtro de Pulso #33
0-25	Meu Menu Pessoal	1-29	Adaptação Automática do Motor (AMA)	2-03	Velocidade de ativação do freio CC [rpm]	4-18	Limite de Corrente	5-6*	Saída de Pulso
0-3*	Leitura Personalizada LCP	1-29	Adaptação Automática do Motor (AMA)	2-04	Velocidade de ativação do freio CC [Hz]	4-19	Frequência de Saída Máx.	5-60	Terminal 27 Variável da Saída de Pulso
0-30	Unidade de Leitura Personalizada	1-30	Avançado do Motor Avançados	2-06	Corrente de Estacionamento	4-50	Advertência de Corrente Baixa	5-60	Freq Máx da Saída de Pulso nº 27
0-31	Valor Min. Leitura Personalizada	1-30	Resistência do Estator (Rs)	2-07	Tempo de Estacionamento	4-51	Advertência de Corrente Alta	5-62	Terminal 29 Variável da Saída de Pulso
0-32	Valor Máx Leitura Personalizada	1-31	Resistência do Rotor (Rr)	2-1*	Funções do Freio	4-52	Advertência de Velocidade Baixa	5-63	Terminal 29 Variável da Saída de Pulso
0-37	Texto do Display 1	1-35	Retenção Principal (Xh)	2-10	Função de Fretagem	4-54	Advertência de Referência Baixa	5-65	Freq Máx da Saída de Pulso #29
0-38	Texto do Display 2	1-36	Resistência de Perda do Ferro (Rfe)	2-11	Resistor do Freio (ohm)	4-55	Advertência de Referência Alta	5-66	Terminal X30/6 Variável Saída de Pulso
0-39	Texto do Display 3	1-37	Indutância do eixo-d (Ld)	2-12	Limite da Potência de Fretagem (kW)	4-56	Advertência de Feedback Baixo	5-68	Freq. Máx de Saída de Pulso nº X30/6
0-40	Tecla [Hand on] do LCP	1-39	Polos do Motor	2-13	Monitoramento da Potência de Fretagem	4-57	Advertência de Feedback Alto	5-8*	Opcionais de E/S
0-41	Tecla [Off] do LCP	1-40	Força Contra Eletro Motriz a 1000 rpm	2-15	Verificação do freio	4-58	Função Fase Ausente de Motor	5-80	Atraso de Reconexão da Tampa AHF
0-42	Tecla [Auto on] do LCP	1-46	Ganho de Direção de Posição	2-16	Corrente máx. do freio CA	4-60	Bypass de Velocidade	5-9*	Controlado por Bus
0-43	Tecla [Reinicializar] do LCP	1-5*	Independ. da Carga Configuração	2-17	Controle de Sobretenção	4-61	Bypass de Velocidade De [Hz]	5-90	Controle do bus digital e do relé
0-44	Tecla [Off/Reinicializar]-LCP	1-50	Magnetização do Motor à Velocidade Zero	3-0*	Referência/Rampas	4-62	Velocidade de Bypass para [rpm]	5-93	Controle do Bus da Saída de Pulso nº 27
0-45	Tecla [Drive Bypass]-LCP	1-51	Velocidade Mínima de Magnetização	3-02	Referência Mínima	4-63	Setup de Bypass Semi-Auto	5-94	Timeout Predefinido da Saída de Pulso nº 27
0-5*	Copiar/Salvar	1-51	Velocidade Mínima de Magnetização	3-03	Referência Máxima	4-64	Modo E/S Digital	5-95	Controle do Bus da Saída de Pulso nº 29
0-50	Cópia via LCP	1-52	Velocidade Mínima de Magnetização Normal [Hz]	3-04	Função de Referência	5-0*	Modo E/S Digital	5-96	Timeout Predefinido da Saída de Pulso nº 29
0-51	Cópia do Setup	1-52	Velocidade Mínima de Magnetização Normal [Hz]	3-10	Referência Predefinida	5-00	Modo E/S Digital	5-97	Controle do Bus da Saída de Pulso nº X30/6
0-6*	Senha	1-58	Corrente de Pulsos de Teste Flystart	3-11	Velocidade de Jog [Hz]	5-01	Modo do Terminal 27	5-98	Timeout Predefinido da Saída de Pulso nº X30/6
0-61	Acesso ao Main Menu sem Senha	1-59	Frequência de Pulsos de Teste Flystart	3-13	Fonte de Referência	5-02	Modo do Terminal 29	6-0*	Entrada/Saída Analógica
0-65	Senha de Menu Pessoal	1-60	Depend. da Carga Configuração	3-14	Referência Relativa Predefinida	5-1*	Entradas Digitais	6-00	Timeout do Live Zero
0-66	Acesso ao Menu Pessoal s/ Senha	1-60	Compensação de Carga de Baixa Velocidade	3-15	Referência 1	5-10	Terminal 18 Entrada Digital	6-01	Função Timeout do Live Zero
0-67	Senha de acesso ao barramento	1-61	Compensação de Carga de Alta Velocidade	3-16	Fonte de Referência 2	5-11	Terminal 19 Entrada Digital	6-02	Função Timeout do Live Zero de Fire Mode
0-7*	Programações do Relógio	1-61	Compensação de Carga de Alta Velocidade	3-17	Fonte de Referência 3	5-12	Terminal 27 Entrada Digital	6-1*	Entrada analógica 53
0-70	Data e Hora	1-62	Compensação de Escorregamento	3-19	Velocidade de jog [rpm]	5-14	Terminal 32 Entrada Digital	6-10	Terminal 53 Baixa Tensão
0-71	Formato da Data	1-63	Constante de Tempo de Compensação de Escorregamento	3-4*	Rampa 1	5-15	Terminal 33 Entrada Digital	6-11	Terminal 53 Alta Tensão
0-72	Formato da Hora	1-64	Amortecimento da Ressonância	3-42	Tempo de Aceleração da Rampa 1	5-16	Terminal 18 Entrada Digital	6-12	Terminal 53 Corrente Baixa
0-74	Horário de Verão	1-65	Constante de Tempo de Amortecimento da Ressonância	3-44	Tempo de Desaceleração da Rampa 1	5-17	Terminal 27 Entrada Digital	6-13	Terminal 53 Corrente Alta
0-76	Início do Horário de Verão	1-66	Corrente Mínima em Baixa Velocidade	3-5*	Rampa 2	5-18	Terminal 29 Entrada Digital	6-14	Terminal 53 Ref/Feedback Baixo Valor
0-77	Fim do Horário de Verão	1-66	Corrente Mínima em Baixa Velocidade	3-51	Tempo de Aceleração da Rampa 2	5-19	Terminal 32 Entrada Digital	6-15	Terminal 53 Ref/Feedback Alto Valor
0-81	Dias Úteis	1-7*	Ajustes da Partida	3-52	Tempo de Desaceleração da Rampa 2	5-3*	Terminal 37 Parada Segura	6-16	Terminal 53 Constante de Tempo do Filtro
0-82	Dias Úteis Adicionais	1-70	Modo de Partida PM	3-80	Tempo de Rampa do Jog	5-30	Terminal 27 Saída Digital	6-17	Terminal 53 Live Zero
0-83	Dias de Folga Adicionais	1-71	Retardo de Partida						
0-89	Letura da Data e Hora	1-72	Função Partida						
1-0*	Carga e Motor	1-73	Flying Start						
1-0*	Programações Gerais	1-77	Velocidade máxima de partida do compressor [rpm]						
1-00	Modo Configuração								
1-03	Características do Torque								

6-2*	Entrada analógica 54	8-32	Baud Rate	9-75	Identificação do DO	12-40	Parâmetro de Status
6-20	Terminal 54 Baixa Tensão	8-33	Bits de Paridade/Parada	9-80	Parâmetros Definidos (1)	12-41	Contador de Mensagem do Escravo Torque
6-21	Terminal 54 Alta Tensão	8-34	Tempo de ciclo estimado	9-81	Parâmetros Definidos (2)	12-42	Contador de Mensagem de Exceção do Escravo
6-22	Terminal 54 Corrente Baixa	8-35	Atraso de Resposta Mínimo	9-82	Parâmetros Definidos (3)	12-8*	Outros Serviços Ethernet
6-23	Terminal 54 Corrente Alta	8-36	Atraso de Resposta Máximo	9-83	Parâmetros Definidos (4)	12-80	Programações de Produção
6-24	Terminal 54 Ref./Feedback Baixo Valor	8-37	Atraso Inter-Caracter Máximo	9-84	Parâmetros Definidos (5)	14-29	Código de Serviço
6-25	Terminal 54 Ref./Feedback Alto Valor	8-4*	Def. protocolo FC MC	9-90	Parâmetros Alterados (1)	14-3*	Ctrl. Limite de Corrente
6-26	Terminal 54 Ref./Feedback Alto Valor	8-40	Seleção de Telegrafia	9-91	Parâmetros Alterados (2)	12-82	Ctrl Lim Corrente, Ganho Proporcional
6-27	Terminal 54 Live Zero	8-42	Configuração de Gravação do PC	9-92	Parâmetros Alterados (3)	14-31	Ctrl Lim Corrente, Tempo de Integração
6-3*	Entrada analógica X30/11	8-43	Configuração de Leitura do PC	9-93	Parâmetros Alterados (4)	14-32	Ctrl Lim Corrente, Tempo do Filtro
6-30	Terminal X30/11 Baixa Tensão	8-5*	Digital/Bus	9-94	Parâmetros Alterados (5)	14-4*	Otimização de Energia
6-31	Terminal X30/11 Alta Tensão	8-50	Selecionar parada por inércia	9-99	Contador de Revisões do Profibus	14-40	Nível do VT
6-32	Terminal X30/11 Ref./Feedback Baixo Valor	8-52	Selecionar Freio CC	11-1*	ID do LonWorks	14-41	Magnetização Mínima do AEO
6-33	Terminal X30/11 Ref./Feedback Alto Valor	8-53	Selecionar Partida	11-0*	ID da Neuron	14-42	Frequência AEO Mínima
6-34	Terminal X30/11 Ref./Feedback Baixo Valor	8-54	Selecionar Reversão	11-00	ID da Neuron	14-43	Coshi do Motor
6-35	Terminal X30/11 Ref./Feedback Alto Valor	8-55	Selecionar Setup	11-1*	Funções do LON	14-5*	Ambiente
6-36	Terminal X30/11 Constante de Tempo do Filtro	8-56	Selecionar Referência Predefinida	11-10	Perfil do Drive	14-50	Filtro de RFI
6-37	Terminal X30/11 Live Zero	8-7*	BACnet	11-15	Warning Word do LON	14-51	Compensação do Barramento CC
6-4*	Entrada analógica X30/12	8-70	Instância do Dispositivo BACnet	11-17	Revisão do XIF	14-52	Controle do Ventilador
6-40	Terminal X30/12 Baixa Tensão	8-72	Masters Máx. MS/TP	11-18	Revisão do LonWorks	14-53	Monitor do Ventilador
6-41	Terminal X30/12 Alta Tensão	8-73	Chassi Info Máx. MS/TP	11-2*	Parâmetros do LON Acesso	14-55	Filtro de Saída
6-42	Terminal X30/12 Ref./Feedback Baixo Valor	8-74	Serviço "I-Am"	11-21	Armazenar Valores dos Dados	15-0*	Dados Operacionais
6-43	Terminal X30/12 Ref./Feedback Alto Valor	8-75	Senha de Inicialização	12-2*	Ethernet	15-00	Horas de Funcionamento
6-44	Terminal X30/12 Constante de Tempo do Filtro	8-8*	Diagnóstico da Porta do FC	12-0*	Config. IP	15-02	Contador de kWh
6-45	Terminal X30/12 Live Zero	8-80	Contador de Mensagens do Bus	12-00	Alocação do Endereço IP	15-03	Contador de kWh
6-46	Terminal X30/12 Live Zero	8-81	Contador de Erros do Bus	12-01	Endereço IP	15-04	Superaquecimentos
6-5*	Saída Analógica 42	8-82	Mensagens do Escravo Recebidas	12-02	Máscara de Sub-rede	15-05	Superaquecimentos
6-50	Terminal 42 Saída	8-83	Contador de Erros do Escravo	12-03	Gateway Padrão	15-06	Reinicializar Contador de Horas de Funcionamento
6-51	Terminal 42 Escala Mínima de Saída	8-84	Mensagens Enviadas ao Escravo	12-04	Serviçador DHCP	15-07	Reinicializar Contador de Horas de Funcionamento
6-52	Terminal 42 Escala Máxima de Saída	8-85	Erros de Timeout do Escravo	12-05	Contrato de Aluguel Expira	15-08	Número de Partidas
6-53	Terminal 42 Controle de Saída do Bus	8-89	Contagem de Diagnósticos	12-06	Servidores de Nome	15-1*	Configurações do Registro de Dados
6-54	Terminal 42 Predet. do Timeout de Saída	8-9*	Jog do bus/Feedback	12-07	Nome do Domínio	15-10	Fonte do Registro
6-55	Filtro de Saída Analógica	8-90	Velocidade do Jog do Bus 1	12-08	Nome do Host	15-11	Intervalo de Registro
6-6*	Saída analóg. X30/8	8-91	Velocidade do Jog do Bus 2	12-09	Endereço Físico	15-12	Evento de Disparo
6-60	Terminal X30/8 Saída	8-94	Feedback do Barramento 1	12-1*	Parâmetros de Link de Ethernet	15-13	Modo de Registro
6-61	Terminal X30/8 Escala Min.	8-95	Feedback do Barramento 2	12-10	Status do Link	15-14	Amostras Antes de Acionar
6-62	Terminal X30/8 Escala Máx.	8-96	Feedback do Barramento 3	12-11	Duração do Link	15-2*	Registro do Histórico
6-63	Terminal X30/8 Controle de Saída do Bus	9-1*	Profibus	12-12	Negociação Automática	15-20	Registro do Histórico: Evento
6-64	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-00	Setpoint	12-13	Velocidade do Link	15-21	Registro do Histórico: Valor
6-65	Filtro de Saída Analógica	9-07	Valor Real	12-14	Link Duplex	15-22	Registro do Histórico: Tempo
6-66	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-15	Configuração de Gravação do PC	12-2*	Dados do Processo	15-3*	Registro de Alarmes
6-67	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-16	Configuração de Leitura do PC	12-20	Instância de Controle	15-30	Registro de Alarme: Código de Erro
6-68	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-18	Endereço do Nó	12-21	Gravação de Config dos Dados de Processo	15-31	Registro de Alarme: Valor
6-69	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-22	Seleção de Telegrafia	12-22	Leitura da Config dos Dados de Processo	15-32	Registro de Alarme: Tempo
6-70	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-23	Parâmetros para Sinais	12-27	Mestre Principal	15-4*	Identificação do drive
6-71	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-27	Edição do Parâmetro	12-28	Armazenar Valores dos Dados	15-40	Tipo do FC
6-72	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-28	Controle de Processo	12-29	Gravar Sempre		
6-73	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-44	Contador de Processo	12-3*	Ethernet/IP		
6-74	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-45	Código de Falha	12-31	Referência da Rede		
6-75	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-47	№ do Defeito	12-32	Controle da Rede		
6-76	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-52	Contador da Situação do defeito	12-33	Revisão do CIP		
6-77	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-53	Warning Word do Profibus	12-34	Código CIP do Produto		
6-78	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-63	Baud Rate Real	12-35	Parâmetro do EDS		
6-79	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-65	Número do Perfil	12-36	Filtro COS		
6-80	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-67	Control Word 1	12-37	Temporizador de Inibição do COS		
6-81	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-71	Valor dos Dados Salvos Profibus	12-38	Filtro COS		
6-82	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída	9-72	ProfibusDriverReset	12-4*	Modbus TCP		
6-83	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-84	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-85	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-86	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-87	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-88	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-89	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-90	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-91	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-92	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-93	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-94	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-95	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-96	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-97	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-98	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						
6-99	Terminal X30/8 Prefet. do Timeout de Saída						

15-41	Seção de Potência	15-41	Tensão do Barramento CC	20-83	Velocidade de Partida do PID [Hz]	21-60	Controle Normal/Inverso Ext. 3
15-42	Tensão	16-32	Energia do Freio /s	20-84	Largura de banda na referência	21-61	Ganho Proporcional Ext. 3
15-43	Versão do Software	16-33	Energia do Freio /2 min	20-9*	Controlador PID	21-62	Tempo Integrado Ext. 3
15-44	String do Código de Pedido	16-34	Temperatura do Dissipador de Calor	20-91	Ganho Proporcional do PID	21-63	Tempo de Diferenciação Ext. 3
15-45	String do Código do Tipo Real	16-35	Término do Inversor	20-92	Tempo Integrado do PID	21-64	Dif. Ext. 3 Limite de Ganho
15-46	Nº. do Pedido do Conversor de Frequência	16-36	Inv. Nom. Corrente	20-93	Tempo Integrado do PID	22-*	Aplicação Funções
15-47	Nº. de Pedido do Cartão de Potência.	16-37	Inv. Corrente máx.	20-94	Tempo do Diferencial do PID	22-0*	Diversos
15-48	LCP D Nº	16-38	Estado do Controlador do SL	20-95	Difer. do PID Limite de Ganho	22-00	Atraso de Bloqueio Externo
15-49	ID do SW da Placa de Controle	16-39	Temperatura do Cartão de Controle	21-*	Ext. Malha Fechada	22-01	Tempo do Filtro de Energia
15-50	ID do SW da Placa de Potência	16-40	Buffer de Registro Cheio	21-00*	Ext. Sintonização Automática do PID	22-2*	Deteção de Fluxo-Zero
15-51	Número de Série do Conversor de Frequência	16-41	Buffer de Registro Cheio	21-01	Tipo de Malha Fechada	22-20	Setup Automático de Potência Baixa
15-52	Nº. de Pedido do Cartão de Potência.	16-42	Status das Ações Temporizadas	21-02	Desempenho do PID	22-21	*Deteção de Potência Baixa
15-53	Potência	16-43	Status das Ações Temporizadas	21-03	Modificação de Saída do PID	22-22	Deteção de Velocidade Baixa
15-54	URL do fornecedor	16-44	Origem da Falha de Corrente	21-04	Nível de Feedback Máximo	22-23	Função de Fluxo-Zero
15-55	Nome do Fornecedor	16-45	Ref. e Feedback	21-05	Temp. Entrada X48/4	22-24	Atraso de Fluxo-Zero
15-56	Nome do arquivo CSV	16-46	Referência Externa	21-06	Temp. Entrada X48/7	22-25	Função Bomba Seca
15-57	Opcional Montado	16-47	Feedback [unidade]	21-07	Temp. Entrada X48/10	22-26	Atraso de Bomba Seca
15-58	Versão do SW do Opcional	16-48	Referência [unidade]	21-08	Leitura Sem Sensor [unidade]	22-27	Atraso de Bomba Seca
15-59	Nº. do Pedido do Opcional	16-49	Feedback 2 [Unidade]	20-*	Malha Fechada do Drive	22-3*	Sintonização da Potência de Fluxo-Zero
15-60	Nº. Série do Opcional	16-50	Feedback 3 [Unidade]	20-0*	Feedback	-Zero	
15-61	Opcional no Slot A	16-51	Feedback 2 [Unidade]	20-00	Fonte do Feedback 1	22-30	Potência de Fluxo Zero
15-62	Versão do SW do Opcional	16-52	Saída do PID [%]	20-01	Conversão de Feedback 1	22-31	Correção do Fator de Potência
15-63	Opcional no Slot B	16-53	Entrada digital	20-02	Fonte de Feedback 2	22-32	Velocidade Baixa [RPM]
15-64	Versão do SW do Opcional - Slot A	16-54	Definição do Terminal 53	20-03	Fonte de Feedback 2	22-33	Velocidade Baixa [Hz]
15-65	Versão do SW do Opcional - Slot B	16-55	Definição do Terminal 53	20-04	Conversão de Feedback 2	22-34	Potência de Velocidade Baixa [kW]
15-66	Horas de funcionamento do ventilador	16-56	Definição do Terminal 54	20-05	Unidade da Fonte do Feedback 2	22-35	Potência de Velocidade baixa [HP]
15-67	Horas de funcionamento do ventilador	16-57	Definição do Terminal 54	20-06	Fonte de Feedback 3	22-36	Potência de Velocidade Alta [RPM]
15-68	Parâmetros Definidos	16-58	Entrada analógica 54	20-07	Conversão de Feedback 3	22-37	Velocidade Alta [Hz]
15-69	Parâmetros Modificados	16-59	Saída Analógica 42 [mA]	20-08	Unidade da Fonte de Feedback 3	22-38	Potência de Velocidade Alta [kW]
15-70	Identificação do drive	16-60	Saída Digital [bin]	20-09	Unidade da Referência/Feedback	22-39	Potência de Velocidade Alta [HP]
15-71	Identificação do drive	16-61	Entrada de Pulso #29 [Hz]	20-10	Referência Mínima/Feedb.	22-4*	Sleep Mode
15-72	Identificação do drive	16-62	Entrada de Pulso #33 [Hz]	20-11	Referência Máxima Ext. 1	22-40	Tempo de Funcionamento Mínimo
15-73	Identificação do drive	16-63	Saída de Pulso nº 27 [Hz]	20-12	Fonte do Feedback Ext. 1	22-41	Sleep Time Mínimo
15-74	Identificação do drive	16-64	Saída do Relé [bin]	20-13	Tempo Integrado Ext. 1	22-42	Velocidade de Ativação [RPM]
15-75	Identificação do drive	16-65	Contador A	20-14	Ext. 1 Dif. Limite de Ganho	22-43	Velocidade de Ativação [Hz]
15-76	Identificação do drive	16-66	Contador B	20-15	Ext. 2 Dif. Limite de Ganho	22-44	Ref. de Ativação/Diferença de FB
15-77	Identificação do drive	16-67	Entrada Analógica X30/11	20-16	Ext. 3 Ref./Fb.	22-45	Boost de Setpoint
15-78	Identificação do drive	16-68	Entrada Analógica X30/12	20-17	Unidade da Ref./Feedback Ext. 2	22-46	Tempo Máximo de Impulso
15-79	Identificação do drive	16-69	Saída Analógica X30/18	20-18	Referência Mínima Ext. 2	22-5*	Final de Curva
15-80	Identificação do drive	16-70	Saída Analógica X30/19	20-19	Referência Máxima Ext. 2	22-50	Função Final de Curva
15-81	Identificação do drive	16-71	CTW 1 do Fieldbus	20-20	Fonte da Referência Ext. 2	22-51	Atraso de Final de Curva
15-82	Identificação do drive	16-72	CTW 1 da Porta do FC	20-21	Fonte do Feedback Ext. 2 [Unidade]	22-5*	Deteção de Correia Partida
15-83	Identificação do drive	16-73	CTW 1 da Porta do FC	20-22	Saída Ext. 2 [%]	22-60	Função Correia Partida
15-84	Identificação do drive	16-74	Leituras de Diagnóstico	20-23	Control Normal/Inverso Ext. 2	22-61	Torque de Correia Partida
15-85	Identificação do drive	16-75	Alarm Word	20-24	Ganho Proporcional Ext. 2	22-62	Atraso de Correia Partida
15-86	Identificação do drive	16-76	Alarm Word 2	20-25	Tempo Integrado Ext. 2	22-7*	Proteção de Ciclo Curto
15-87	Identificação do drive	16-77	Warning Word	20-26	Tempo de Diferenciação Ext. 2	22-75	Proteção de Ciclo Curto
15-88	Identificação do drive	16-78	Warning Word 2	20-27	Tempo de Diferenciação Ext. 2	22-76	Intervalo entre Partidas
15-89	Identificação do drive	16-79	Warning Word 3	20-28	Ext. 2 Dif. Limite de Ganho	22-77	Tempo de Funcionamento Mínimo
15-90	Identificação do drive	16-80	Ext. Status Word	20-29	Ext. CL 3 Ref./Fb.	22-78	Cancelamento do Tempo de Funcionamento Mínimo
15-91	Identificação do drive	16-81	Ext. Status Word 2	20-30	Unidade da Ref./Feedback Ext. 3	22-79	Valor de Cancelamento do Tempo de Funcionamento Mínimo
15-92	Identificação do drive	16-82	Ext. Status Word 3	20-31	Referência Mínima Ext. 3	22-80	Compensação de Vazão
15-93	Identificação do drive	16-83	Ext. Status Word 4	20-32	Referência Máxima Ext. 3	22-8*	Compensação de Vazão
15-94	Identificação do drive	16-84	Ext. Status Word 5	20-33	Fonte da Referência Ext. 3	22-80	Compensação de Vazão
15-95	Identificação do drive	16-85	Ext. Status Word 6	20-34	Fonte do Feedback Ext. 3	22-81	Curva de Aproximação Quadrático-Linear
15-96	Identificação do drive	16-86	Ext. Status Word 7	20-35	Setpoint Ext. 3	22-82	Cálculo do Work Point
15-97	Identificação do drive	16-87	Ext. Status Word 8	20-36	Referência Ext. 3 [Unidade]	22-83	Velocidade no Fluxo Zero [RPM]
15-98	Identificação do drive	16-88	Ext. Status Word 9	20-37	Saída Ext. 3 [%]	22-84	Velocidade no Fluxo Zero [Hz]
15-99	Identificação do drive	16-89	Ext. Status Word 10	20-38	Ext. CL 3 PID		
16-0*	Exibição dos Dados	16-90	Log de Manutenção	20-39	Ext. CL 3 PID		
16-00	Status Geral	18-0*	Log. Manutenção	20-40	Control Normal/Inverso Ext. 2		
16-01	Control Word	18-00	Log de Manutenção: Item	20-41	Ganho Proporcional Ext. 2		
16-02	Referência [Unidade]	18-01	Log de Manutenção: Ação	20-42	Tempo Integrado Ext. 2		
16-03	Referência [%]	18-02	Log de Manutenção: Tempo	20-43	Tempo de Diferenciação Ext. 2		
16-04	Status Word	18-03	Log de Manutenção: Data e Hora	20-44	Tempo de Diferenciação Ext. 2		
16-05	Valor Real Principal [%]			20-45	Tempo de Diferenciação Ext. 2		
16-06	Leitura Personalizada			20-46	Ext. 2 Dif. Limite de Ganho		
16-07	Status do Motor			20-47	Unidade da Ref./Feedback Ext. 2		
16-08	Potência [kW]			20-48	Referência Mínima Ext. 2		
16-09	Potência [HP]			20-49	Referência Máxima Ext. 2		
16-10	Tensão do Motor			20-50	Fonte da Referência Ext. 2		
16-11	Frequência			20-51	Saída Ext. 2 [%]		
16-12	Corrente do Motor			20-52	Control Normal/Inverso Ext. 2		
16-13	Frequência			20-53	Ganho Proporcional Ext. 2		
16-14	Corrente do Motor			20-54	Tempo Integrado Ext. 2		
16-15	Frequência [%]			20-55	Tempo de Diferenciação Ext. 2		
16-16	Torque [Nm]			20-56	Ext. 2 Dif. Limite de Ganho		
16-17	Velocidade [rpm]			20-57	Unidade da Ref./Feedback Ext. 3		
16-18	Término Calculado do Motor			20-58	Referência Mínima Ext. 3		
16-19	Ângulo do Motor			20-59	Referência Máxima Ext. 3		
16-20	Torque [%]			20-60	Fonte da Referência Ext. 3		
16-21	Potência Filtrada [kW]			20-61	Fonte do Feedback Ext. 3		
16-22	Potência Filtrada [HP]			20-62	Setpoint Ext. 3		
16-23	Status do Drive			20-63	Referência Ext. 3 [Unidade]		
				20-64	Feedback Ext. 3 [Unidade]		
				20-65	Saída Ext. 3 [%]		

22-85	Velocidade no Ponto de Projeto [RPM]	24-11	Tempo de Atraso do Bypass do Drive	25-85	Tempo de Relé ON (Ligado)	31-01	Atraso de Tempo de Partida de Bypass
22-86	Velocidade no Ponto de Projeto [Hz]	24-9*	Função Multimotores	25-86	Reinicializar Contadores de Relé	31-02	Atraso de Tempo de Desarme de Bypass
22-87	Pressão na Velocidade de Fluxo Zero	24-90	Função Motor Ausente	25-9*	Serviço	31-03	Ativação do Modo de Teste
22-88	Pressão na Velocidade Nominal	24-91	Coefficiente 1 de Motor Ausente	25-90	Bloqueio de Bomba	31-10	Status Word de Bypass
22-89	Vazão no Ponto Projetado	24-92	Coefficiente 2 de Motor Ausente	25-91	Alternação Manual	31-11	Horas de Funcionamento de Bypass
22-90	Vazão na Velocidade Nominal	24-93	Coefficiente 3 de Motor Ausente	26-**	Opção E/S Analógica	35-19	Ativação Bypass Remoto
23-0*	Funções Baseadas no Tempo	24-94	Coefficiente 4 de Motor Ausente	26-0*	Modo E/S Analógica	35-0*	Temp. Modo Entrada
23-01	Ação LIGADO	24-95	Função Rotor Bloqueado	26-00	Term X42/1 Modo	35-00	Term. X48/4 Unidade de Temperatura
23-02	Tempo DESLIGADO	24-96	Coefficiente de Rotor Bloqueado 1	26-01	Modo Term X42/3	35-01	Term. Tipo de Entrada X48/4
23-03	Ação DESLIGADO	24-97	Coefficiente de Rotor Bloqueado 2	26-1*	Entrada analógica X42/1	35-02	Term. X48/7 Unidade de Temperatura
23-04	Ocorrência	24-98	Coefficiente de Rotor Bloqueado 3	26-10	Terminal X42/1 Baixa Tensão	35-03	Term. Tipo de Entrada X48/7
23-0*	Definições de ações com tempo determinado	24-99	Coefficiente de Rotor Bloqueado 4	26-11	Terminal X42/1 Alta Tensão	35-04	Term. X48/10 Unidade de Temperatura
23-08	Modo de Ações Temporizadas	25-0*	Controlador em Cascata	26-12	Terminal X42/1 Ref./Feedb. Baixo Valor	35-05	Term. Tipo de Entrada X48/10
23-09	Reativação de Ações Temporizadas	25-00	Controlador em Cascata	26-15	Term. X42/1 Ref./Feedb. Alto Valor	35-06	Função do Alarme do Sensor de Temperatura
23-1*	Manutenção	25-02	Partida do Motor	26-16	Term. X42/1 Constante de Tempo do Filtro	35-1*	Temp. Entrada X48/4
23-10	Item de Manutenção	25-04	Ciclo de Bomba	26-17	Term. X42/1 Live Zero	35-14	Term. X48/4 Constante de Tempo do Filtro
23-11	Ação de Manutenção	25-05	Bomba de Comando Fixa	26-2*	Entrada Analógica X42/3	35-15	Term. X48/4 Temp. Monitor
23-12	Estimativa do Tempo de Manutenção	25-06	Número de Bombas	26-20	Terminal X42/3 Baixa Tensão	35-16	Term. X48/4 Temp. Baixa Limit
23-13	Intervalo de Tempo de Manutenção	25-2*	Configurações de Largura de Banda	26-21	Terminal X42/3 Alta Tensão	35-17	Term. X48/4 Temp. Alta Limit
23-14	Data e Hora da Manutenção	25-20	Largura de Banda do Escalonamento	26-24	Term. X42/3 Ref./Feedb. Baixo Valor	35-2*	Temp. Entrada X48/7
23-1*	Reset da Manutenção	25-21	Largura de Banda de Sobreposição	26-25	Term. X42/3 Ref./Feedb. Alto Valor	35-24	Term. X48/7 Constante de Tempo do Filtro
23-15	Reinicializar Word de Manutenção	25-22	Faixa de Velocidade Fixa	26-26	Term. X42/3 Constante de Tempo do Filtro	35-25	Term. X48/7 Temp. Monitor
23-16	Texto.Manutenção	25-23	Atraso no Escalonamento da SBW	26-27	Term. X42/3 Live Zero	35-26	Term. X48/7 Temp. Baixa Limit
23-5*	Registro de energia	25-24	Atraso na Desativação de SBW	26-3*	Entrada Analógica X42/5	35-27	Term. X48/7 Temp. Alta Limit
23-50	Resolução do Log de Energia	25-25	Tempo da OBW	26-30	Terminal X42/5 Baixa Tensão	35-3*	Temp. Entrada X48/10
23-51	Início do Período	25-26	Desescalonar em Fluxo Zero	26-31	Terminal X42/5 Alta Tensão	35-34	Term. X48/10 Constante de Tempo do Filtro
23-53	Registro de energia	25-27	Função Escalonamento	26-34	Term. X42/5 Ref./Feedb. Baixo Valor	35-35	Term. X48/10 Temp. Monitor
23-54	Reinicializar Log de Energia	25-28	Tempo da Função Escalonamento	26-35	Term. X42/5 Ref./Feedb. Alto Valor	35-36	Term. X48/10 Temp. Baixa Limit
23-6*	Tendência	25-29	Função Desescalonar	26-36	Term. X42/5 Constante de Tempo do Filtro	35-37	Term. X48/10 Temp. Alta Limit
23-60	Variável de Tendência	25-4*	Configurações de Escalonamento	26-37	Term. X42/5 Live Zero	35-4*	Entrada Analógica X48/2
23-61	Dados Bin Contínuos	25-40	Atraso de Desaceleração	26-4*	Saída Analóg. X42/7	35-42	Term. X48/2 Corrente Baixa
23-62	Dados Bin Temporizados	25-41	Atraso de Aceleração	26-40	Terminal X42/7 Saída	35-43	Term. X48/2 Corrente Alta
23-63	Início de Período Temporizado	25-42	Limite de Escalonamento	26-41	Terminal X42/7 Escala Min.	35-44	Term. X48/2 Ref./Feedb. Baixo Valor
23-64	Fim de Período Temporizado	25-43	Limite de Desescalonamento	26-42	Terminal X42/7 Máx. Escala	35-45	Term. X48/2 Ref./Feedb. Alto Valor
23-65	Valor Bin Mínimo	25-44	Velocidade de Escalonamento [rpm]	26-43	Terminal X42/7 Controle do Bus	35-46	Term. X48/2 Constante de Tempo do Filtro
23-66	Reinicializar Dados Bin Contínuos	25-45	Velocidade de Escalonamento [Hz]	26-44	Terminal X42/7 Timeout Predefinido	35-47	Term. X48/2 Live Zero
23-67	Reinicializar Dados Bin Temporizados	25-46	Velocidade de Desescalonamento [rpm]	26-5*	Saída Analóg. X42/9		
23-8*	Contador de Restituição	25-47	Velocidade de Desescalonamento [Hz]	26-50	Terminal X42/9 Saída		
23-80	Fator de Referência de Potência	25-5*	Configurações de Alternação	26-51	Terminal X42/9 Escala Min.		
23-81	Custo da Energia	25-50	Alternação da Bomba de Comando	26-52	Terminal X42/9 Máx. Escala		
23-82	Custo de	25-51	Evento Alternação	26-53	Terminal X42/9 Controle do Bus		
23-83	Economia de Energia	25-52	Intervalo de Tempo de Alternação	26-54	Terminal X42/9 Timeout Predefinido		
23-84	Economia nos Custos	25-53	Valor do Temporizador de Alternação	26-6*	Saída Analóg. X42/11		
24-0*	Aplicação Funções 2	25-54	Tempo de Alternação Predefinido	26-60	Terminal X42/11 Saída		
24-00	Função do Fire Mode	25-55	Alternar se Carga < 50%	26-61	Terminal X42/11 Escala Min.		
24-01	Configuração do Fire Mode	25-56	Modo Escalonamento em Alternação	26-62	Terminal X42/11 Máx. Escala		
24-02	Unidade do Fire Mode	25-57	Atraso de Funcionamento da Próxima Bomba	26-63	Terminal X42/11 Controle do Bus		
24-03	Referência Min. do Fire Mode	25-58	Atraso de Funcionamento em Rede Elétrica	30-**	Recursos Especiais		
24-04	Referência Máx. do Fire Mode	25-59	Atraso de Funcionamento em Rede Elétrica	30-2*	Avançado Ajuste de Partida		
24-05	Referência Predefinida do Fire Mode	25-8*	Status	30-22	Deteção de Rotor Bloqueado		
24-06	Fonte da Referência do Fire Mode	25-80	Status em Cascata	30-23	Tempo de Deteção do Rotor Bloqueado [s]		
24-07	Fonte do Feedback do Fire Mode	25-81	Status da Bomba	31-**	Opcional de Bypass		
24-09	Tratamento de Alarme do Fire Mode	25-82	Bomba de Comando	31-00	Modo Bypass		
24-1*	Bypass do Drive	25-83	Status do Relé				
24-10	Função Bypass do Drive	25-84	Tempo de Bomba LIGADA				

7 Especificações Gerais

Alimentação de rede elétrica (L1, L2, L3)

Tensão de alimentação	380–480 V \pm 10%
Tensão de alimentação	525–690 V \pm 10%

Tensão de rede elétrica baixa/queda da rede elétrica:

Durante baixa tensão de rede ou queda da rede elétrica, o conversor de frequência continua até a tensão no circuito intermediário cair abaixo do nível mínimo de parada. O nível de parada normalmente corresponde a 15% abaixo da tensão de alimentação nominal mais baixa do conversor de frequência. Energização e torque total não podem ser esperados em tensão de rede menor do que 10% abaixo da tensão de alimentação nominal mais baixa do conversor de frequência.

Frequência de alimentação	50/60 Hz \pm 5%
Desbalanceamento máximo temporário entre fases de 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 da unidade	(> 0,98)
Ligando a alimentação de entrada L1, L2, L3 (energizações)	máximo de 2 vezes/min.
Ambiente de acordo com EN60664-1	categoria de sobretensão III/grau de poluição 2

A unidade é adequada para uso em um circuito capaz de fornecer não mais do que 100.000 Ampères simétricos RMS, máximo de 480/690 V.

7.1 Saída do Motor e dados do motor

Saída do Motor (U, V, W)

Tensão de saída	0–100% da tensão de alimentação
Frequência de saída	0–590 ¹⁾ Hz
Chaveamento na saída	ilimitado
Tempos de rampa	1–3600 s

1) Dependente de tensão e potência.

Características do torque

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

1) A porcentagem é relacionada ao torque nominal do conversor de frequência.

7.2 Condições ambiente

Ambiente de funcionamento

Gabinete metálico tamanho E	IP00, IP21, IP54
Gabinete metálico tamanho F	IP21, IP54
Teste de vibração	1 g
Umidade relativa	5% - 95% (IEC 721-3-3; Classe 3K3 (não condensante) durante a operação
Ambiente agressivo (IEC 721-3-3), revestido	3C3
Método de teste acordo com a IEC 60068-2-43 H2S	10 dias
Temperatura ambiente (no modo de chaveamento 60 AVM)	
- com derating	máximo de 55 °C ¹⁾
- com potência total de saída, motores EFF2 típicos	máximo 50 °C ¹⁾
- em corrente de saída contínua total do conversor de frequência	máximo 45 °C ¹⁾

1) Para obter mais informações sobre derating, consulte a seção sobre condições especiais no guia de design.

Temperatura ambiente mínima, durante operação plena	0 °C
Temperatura ambiente mínima em desempenho reduzido	-10 °C
Temperatura durante a armazenagem/transporte	-25 a +65/70 °C
Altitude máxima acima do nível do mar, sem derating	1000 m

Altitude máxima acima do nível do mar, sem derating 3000 m

Para obter mais informações sobre derating para altitudes elevadas, consulte a seção sobre condições especiais no guia de design.

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

Normas de EMC, Imunidade EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6

Classe de eficiência energética²⁾ IE2

Para obter mais informações, consulte a seção sobre condições especiais no Guia de Design.

2) Determinada de acordo com EN50598-2 em:

- Carga nominal
- 90% frequência nominal
- Configuração de fábrica da frequência de chaveamento
- Configuração de fábrica do padrão de chaveamento

7.3 Especificações de Cabo

Comprimentos de cabo e seções transversais

Comprimento de cabo de motor máximo, blindado/encapado	150 m
Comprimento de cabo de motor máximo, não blindado/não encapado metalicamente	300 m
Seção transversal máxima para o motor, rede elétrica, load sharing e freio ¹⁾	
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, cabo flexível	1 mm ² /18 AWG
Seção transversal máxima para terminal de controle, cabo com núcleo embutido	0,5 mm ² /20 AWG
Seção transversal mínima para terminais de controle	0,25 mm ²

1) Consulte capítulo 7.5 Dados Elétricos para obter mais informações.

7.4 Entrada/Saída de controle e dados de controle

Entradas digitais

Entradas digitais programáveis	4 (6)
Terminal número	18, 19, 27 ¹⁾ , 29 ¹⁾ , 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 isoladas galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.

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

Entradas analógicas

Número de entradas analógicas	2
Terminal número	53, 54
Modos	tensão ou corrente
Seleção do modo	interruptores S201 e S202
Modo de tensão	interruptor S201/S202 = OFF (U)
Nível de tensão	0-10 V (escalonável)
Resistência de entrada, R _i	aproximadamente 10 kΩ
Tensão máxima	±20 V
Modo de corrente	interruptor S201/S202=On (I)
Nível de corrente	0/4-20 mA (escalonável)
Resistência de entrada, R _i	aproximadamente 200 Ω

Corrente máxima	30 mA
Resolução das entradas analógicas	10 bits (+ sinal)
Precisão das entradas analógicas	Erro máximo de 0,5% da escala total
Largura de banda	200 Hz

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

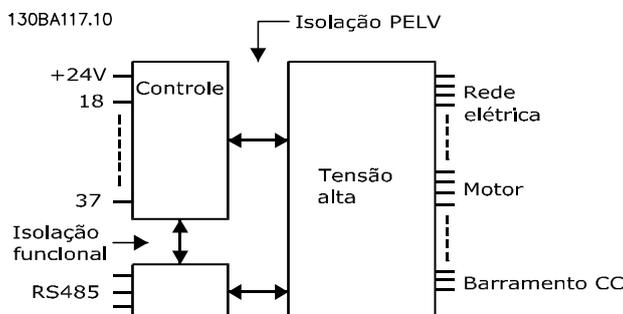


Ilustração 7.1 Isolamento PELV de Entradas Analógicas

Entradas de pulso	
Entradas de pulso programáveis	2
Número do terminal do pulso	29, 33
Frequência máxima no terminais 29, 33	110 kHz (acionado por push-pull)
Frequência máxima no terminais 29, 33	5 kHz (coletor aberto)
Frequência mínima nos terminais 29, 33	4 Hz
Nível de tensão	consulte Entradas digitais
Tensão máxima na entrada	28 V CC
Resistência de entrada, R _i	aprox. 4 kΩ
Precisão da entrada de pulso (0,1–1 kHz)	Erro máximo de 0,1% da escala total

Saída analógica

Número de saídas analógicas programáveis	1
Terminal número	42
Faixa atual na saída analógica	0/4–20 mA
Carga máxima do resistor em relação ao comum na saída analógica	500 Ω
Precisão na saída analógica	erro máximo de 0,8% da escala total
Resolução na saída analógica	8 bits

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

Cartão de controle, comunicação serial RS-485

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

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

Saída digital

Saída digital/pulso programável	2
Terminal número	27, 29 ¹⁾
Nível de tensão na saída de frequência/digital	0–24 V
Corrente de saída máxima (dissipador ou fonte)	40 mA
Carga máxima na saída de frequência	1 kΩ
Carga capacitiva máxima na saída de frequência	10 nF
Frequência de saída mínima na saída de frequência	0 Hz
Frequência de saída máxima na saída de frequência	32 kHz
Precisão da saída de frequência	Erro máximo de 0,1% da escala total
Resolução das saídas de frequência	12 bit

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

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

Cartão de controle, saída 24 V CC

Terminal número	12, 13
Carga máx	200 mA

A alimentação de 24 V CC está isolada galvanicamente da tensão de alimentação (PELV), mas tem o mesmo potencial das entradas e saídas digitais e analógicas.

Saídas do relé

Saídas do relé programáveis	2
Número do Terminal do Relé 01	1-3 (freio ativado), 1-2 (freio desativado)
Carga do terminal máx. (AC-1) ¹⁾ no 1-3 (NC), 1-2 (NO) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga do terminal máx. (AC-15) ¹⁾ (Carga indutiva a cosφ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máx. (DC-1) ¹⁾ no 1-2 (NO), 1-3 (NC) (Carga resistiva)	60 V CC, 1 A
Carga do terminal máx. (CC-13) ¹⁾ (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Número do Terminal do Relé 02	4-6 (freio ativado), 4-5 (freio desativado)
carga do terminal máxima (AC-1) ¹⁾ no 4-5 (NA) (Carga resistiva) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Carga no terminal máx. (AC-15) ¹⁾ no 4-5 (NO) (Carga indutiva a cosφ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máx. (DC-1) ¹⁾ no 4-5 (NO) (Carga resistiva)	80 V CC, 2 A
Carga do terminal máx. (CC-13) ¹⁾ no 4-5 (NO) (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga do terminal máx. (AC-1) ¹⁾ no 4-6 (NC) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga no terminal máx. (AC-15) ¹⁾ no 4-6 (NC) (Carga indutiva a cosφ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máx. (DC-1) ¹⁾ no 4-6 (NC) (Carga resistiva)	50 V CC, 2 A
Carga do terminal máx. (DC-13) ¹⁾ no 4-6 (NC) (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga mín. do terminal no 1-3 (NC), 1-2 (NO), 4-6 (NC), 4-5 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 20 mA
Ambiente de acordo com 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 reforçado (PELV).

2) Categoria de Sobretensão II

3) Aplicações UL 300 V CA 2 A

Cartão de controle, saída 10 V CC

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

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

Características de controle

Resolução da frequência de saída em 0-590 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 polos

Desempenho do cartão de controle

Intervalo de varredura	5 ms
Cartão de controle, comunicação serial USB	
Padrão USB	1,1 (velocidade total)
Plugue USB	Plugue de "dispositivo" USB tipo B

⚠️ CUIDADO

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 Não está isolada galvanicamente do ponto de aterramento de proteção. Use somente laptop/PC isolado para conectar à porta USB do conversor de frequência ou a um conversor/cabo USB isolado.

Proteção e recursos

- Proteção do motor térmica e eletrônica contra sobrecarga.
- Se a temperatura alcançar um nível predefinido, o monitoramento da temperatura do dissipador de calor garante que o conversor de frequência desarme. Uma temperatura de sobrecarga não pode ser reinicializada até a temperatura do dissipador de calor estar abaixo dos valores estabelecidos em *Tabela 7.1* até *Tabela 7.4* (Orientação - essas temperaturas podem variar para diferentes tamanhos da potência, tamanhos de chassi, características nominais do gabinete etc.).
- O conversor de frequência está protegido contra curtos circuitos no terminal do motor U, V, W.
- Se uma das fases de rede elétrica estiver ausente, o conversor de frequência desarma ou emite uma advertência (dependendo da carga).
- Se a tensão no circuito intermediário estiver muito baixa ou muito alta, o monitoramento da tensão no circuito intermediário garante que o conversor de frequência desarme.
- O conversor de frequência está protegido contra falhas de aterramento nos terminais U, V e W do motor.

7.5 Dados Elétricos

Alimentação de rede elétrica 3 x 380-480 V CA				
	P315	P355	P400	P450
Potência no Eixo Típica a 400 V [kW]	315	355	400	450
Potência no eixo típica a 460 V [HP]	450	500	600	600
Características nominais de proteção do gabinete metálico IP21	E1	E1	E1	E1
Características nominais de proteção do gabinete metálico IP54	E1	E1	E1	E1
Características nominais de proteção do gabinete metálico IP00	E2	E2	E2	E2
Corrente de saída				
Contínua (em 400 V) [A]	600	658	745	800
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 400 V) [A]	660	724	820	880
Contínuo (a 460/480 V) [A]	540	590	678	730
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 460/480 V) [A]	594	649	746	803
KVA contínuo (em 400 V) [KVA]	416	456	516	554
KVA contínuo (em 460 V) [KVA]	430	470	540	582
Corrente de entrada máxima				
Contínua (em 400 V) [A]	590	647	733	787
Contínuo (a 460/480 V) [A]	531	580	667	718
Tamanho máximo do cabo, rede elétrica, motor e divisão da carga [mm ² (AWG ²)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)			
Tamanho máximo do cabo, freio [mm ² (AWG ²)]	2 x 185 (2 x 350 mcm)			
Pré-fusíveis externos máximos [A] ¹⁾	700	800	900	900
Perda de energia estimada com carga nominal máxima [W] ³⁾ , 400 V	6790	7701	8677	9473
Perda de energia estimada com carga nominal máxima [W] ³⁾ , 460 V	6082	6953	7819	8527
Peso, características nominais de proteção do gabinete metálico IP21, IP54 [kg]	263	270	272	313
Peso, características nominais de proteção do gabinete metálico IP00 [kg]	221	234	236	277
Eficiência ⁴⁾	0,98			
Frequência de saída	0-590 Hz			
Desarme por superaquecimento do dissipador de calor	110 °C			
Desarme do ambiente do cartão de potência	75°C			85 °C

Tabela 7.1 Alimentação de rede elétrica 3 x 380-480 V CA

Alimentação de rede elétrica 3 x 380-480 V CA						
	P500	P560	P630	P710	P800	P1M0
Potência no Eixo Típica a 400 V [kW]	500	560	630	710	800	1000
Potência no eixo típica a 460 V [HP]	650	750	900	1000	1200	1350
Características nominais do gabinete metálico IP21, IP54 sem/com gabinete para opcionais	F1/F3	F1/F3	F1/F3	F1/F3	F2/F4	F2/F4
Corrente de saída						
Contínua (em 400 V) [A]	880	990	1120	1260	1460	1720
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 400 V) [A]	968	1089	1232	1386	1606	1892
Contínuo (a 460/480 V) [A]	780	890	1050	1160	1380	1530
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 460/480 V) [A]	858	979	1155	1276	1518	1683
KVA contínuo (em 400 V) [KVA]	610	686	776	873	1012	1192
KVA contínuo (em 460 V) [KVA]	621	709	837	924	1100	1219
Corrente de entrada máxima						
Contínua (em 400 V) [A]	857	964	1090	1227	1422	1675
Contínua (a 460/480 V) [A]	759	867	1022	1129	1344	1490
Tamanho do cabo máximo, motor [mm ² (AWG ²)]	8 x 150 (8 x 300 mcm)			12 x 150 (12 x 300 mcm)		
Tamanho do cabo máximo, rede elétrica F1/F2 [mm ² (AWG ²)]	8 x 240 (8 x 500 mcm)					
Tamanho do cabo máximo, rede elétrica F3/F4 [mm ² (AWG ²)]	8 x 456 (8 x 900 mcm)					
Tamanho máximo do cabo, divisão da carga [mm ² (AWG ²)]	4 x 120 (4 x 250 mcm)					
Tamanho máximo do cabo, freio [mm ² (AWG ²)]	4 x 185 (4 x 350 mcm)			6 x 185 (6 x 350 mcm)		
Pré-fusíveis externos máximos [A] ¹⁾	1600		2000		2500	
Perda de energia estimada com carga nominal máxima [W] ³⁾ , 400 V, F1 e F2	10162	11822	12512	14674	17293	19278
Perda de energia estimada com carga nominal máxima [W] ³⁾ , 460 V, F1 e F2	8876	10424	11595	13213	16229	16624
Perdas máximas adicionadas do RFI A1, do disjuntor ou da desconexão e do contator, F3 e F4	963	1054	1093	1230	2280	2541
Perdas de opcionais do painel máximas	400					
Peso, características nominais de proteção do gabinete metálico IP21, IP54 [kg]	1017/1318			1260/1561		
Peso módulo do inversor [kg]	102			136		
Peso módulo do inversor [kg]	102			136	102	
Eficiência ⁴⁾	0,98					
Frequência de saída	0-590 Hz					
Desarme por superaquecimento do dissipador de calor	95 °C					
Desarme do ambiente do cartão de potência	85 °C					

Tabela 7.2 Alimentação de rede elétrica 3 x 380-480 V CA

Alimentação de rede elétrica 3 x 525-690 V CA				
	P450	P500	P560	P630
Potência no eixo típica a 550 V [kW]	355	400	450	500
Potência no eixo típica a 575 V [HP]	450	500	600	650
Potência no eixo típica a 690 V [kW]	450	500	560	630
Características nominais de proteção do gabinete metálico IP21	E1	E1	E1	E1
Características nominais de proteção do gabinete metálico IP54	E1	E1	E1	E1
Características nominais de proteção do gabinete metálico IP00	E2	E2	E2	E2
Corrente de saída				
Contínua (em 550 V) [A]	470	523	596	630
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 550 V) [A]	517	575	656	693
Contínua (em 575/ 690 V) [A]	450	500	570	630
Intermitente (sobrecarga durante 60 s) (a 575/690 V) [A]	495	550	627	693
KVA contínuo (em 550 V) [KVA]	448	498	568	600
KVA contínuo (em 575 V) [KVA]	448	498	568	627
KVA contínuo (em 690 V) [KVA]	538	598	681	753
Corrente de entrada máxima				
Contínua (em 550 V) [A]	453	504	574	607
Contínua (em 575 V) [A]	434	482	549	607
Contínua (em 690 V) [A]	434	482	549	607
Tamanho máximo do cabo, rede elétrica, motor e divisão da carga [mm ² (AWG)]	2x240 (2x500 mcm)	4x240 (4x500 mcm)	4x240 (4x500 mcm)	4x240 (4x500 mcm)
Tamanho máximo do cabo, freio [mm ² (AWG)]	2x185 (2x350 mcm)	2x185 (2x350 mcm)	2x185 (2x350 mcm)	2x185 (2x350 mcm)
Pré-fusíveis externos máximos [A] ¹⁾	700	700	900	900
Perda de energia estimada com carga nominal máxima [W] ³⁾ , 600 V	5323	6010	7395	8209
Perda de energia estimada com carga nominal máxima [W] ³⁾ , 690 V	5529	6239	7653	8495
Peso, características nominais de proteção do gabinete metálico IP21, IP54 [kg]	263	263	272	313
Peso, características nominais de proteção do gabinete metálico IP00 [kg]	221	221	236	277
Eficiência ⁴⁾	0,98			
Frequência de saída	0-525 Hz			
Desarme por superaquecimento do dissipador de calor	110 °C	95 °C		110 °C
Desarme do ambiente do cartão de potência	85 °C			

Tabela 7.3 Alimentação de rede elétrica 3 x 525-690 V CA

Alimentação de rede elétrica 3 x 525-690 V CA						
	P710	P800	P900	P1M0	P1M2	P1M4
Potência no eixo típica a 550 V [kW]	560	670	750	850	1000	1100
Potência no eixo típica a 575 V [HP]	750	950	1050	1150	1350	1550
Potência no eixo típica a 690 V [kW]	710	800	900	1000	1200	1400
Características nominais de gabinete metálico IP21, IP54 sem/com gabinete para opcionais	F1/F3	F1/F3	F1/F3	F2/F4	F2/F4	F2/F4
Corrente de saída						
Contínua (em 550 V) [A]	763	889	988	1108	1317	1479
Intermitente (sobrecarga durante 60 s, em 550 V) [A]	839	978	1087	1219	1449	1627
Contínua (a 575/690 V) [A]	730	850	945	1060	1260	1415
Intermitente (sobrecarga durante 60 s, em 575/690 V) [A]	803	935	1040	1166	1386	1557
KVA contínuo (em 550 V) [KVA]	727	847	941	1056	1255	1409
KVA contínuo (em 575 V) [KVA]	727	847	941	1056	1255	1409
KVA contínuo (em 690 V) [KVA]	872	1016	1129	1267	1506	1691
Corrente de entrada máxima						
Contínua (em 550 V) [A]	743	866	962	1079	1282	1440
Contínua (em 575 V) [A]	711	828	920	1032	1227	1378
Contínua (em 690 V) [A]	711	828	920	1032	1227	1378
Tamanho do cabo máximo, motor [mm ² (AWG ²)]	8x150 (8x300 mcm)			12x150 (12x300 mcm)		
Tamanho do cabo máximo, rede elétrica F1/F2 [mm ² (AWG ²)]	8x240 (8x500 mcm)					
Tamanho do cabo máximo, rede elétrica F3/F4 [mm ² (AWG ²)]	8x456 (8x900 mcm)					
Tamanho máximo do cabo, divisão da carga [mm ² (AWG ²)]	4x120 (4x250 mcm)					
Tamanho máximo do cabo, freio [mm ² (AWG ²)]	4x185 (4x350 mcm)			6x185 (6x350 mcm)		
Pré-fusíveis externos máximos [A] ¹⁾	1600			2000	2500	
Perda de energia estimada com carga nominal máxima [W] ³⁾ , 600 V, F1 e F2	9500	10872	12316	13731	16190	18536
Perda de energia estimada com carga nominal máxima [W] ³⁾ , 690 V, F1 e F2	9863	11304	12798	14250	16821	19247
Perdas máximas adicionadas do disjuntor ou da desconexão e contator, F3 e F4	427	532	615	665	863	1044
Perdas de opcionais do painel máximas	400					
Peso, características nominais de proteção do gabinete metálico IP21, IP54 [kg]	1004/1299	1004/1299	1004/1299	1246/1541	1246/1541	1280/1575
Peso, Módulo do Retificador [kg]	102	102	102	136	136	136
Peso, módulo do inversor [kg]	102	102	136	102	102	136
Eficiência ⁴⁾	0,98					
Frequência de saída	0-500 Hz					
Desarme por superaquecimento do dissipador de calor	95 °C	105 °C	95 °C	95 °C	105 °C	95 °C
Desarme do ambiente do cartão de potência	85 °C					

7
Tabela 7.4 Alimentação de rede elétrica 3 x 525-690 V CA

- 1) Para obter o tipo de fusível, consulte *capítulo 4.1.14 Fusíveis*.
- 2) American Wire Gauge
- 3) Aplica-se para dimensionamento do resfriamento do conversor de frequência. Se a frequência de chaveamento for mais alta que a configuração padrão, a perda de energia pode aumentar. O consumo de energia típico do LCP e do cartão de controle estão incluídos. Para saber os dados de perda de energia de acordo com EN 50598-2, consulte www.danfoss.com/vltenergyefficiency.
- 4) Eficiência medida com corrente nominal. Para saber a classe de eficiência energética, consulte *capítulo 7.2 Condições ambiente*. Para saber as perdas de carga parcial, consulte www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

8 Advertências e Alarmes

LEDs na parte frontal do conversor de frequência indicam se ocorreu uma advertência ou um alarme. Para cada advertência e alarme há um código específico que é mostrado no display.

Uma advertência permanece ativa até que a sua causa seja eliminada. Em determinadas circunstâncias, a operação do motor ainda pode continuar. Em alguns casos, as mensagens de advertência podem ser críticas.

Se ocorrer um alarme, o conversor de frequência desarma. Para retomar a operação, reinicialize os alarmes após suas causas terem sido eliminadas.

O reset pode ser realizado de 4 maneiras:

- Pressionar [Reset] no LCP.
- Através de uma entrada digital com a função *Reset*.
- Por meio da comunicação serial/opcional de fieldbus.
- Por reinicialização automática usando a função *Reinicialização Automática* (padrão).

AVISO!

Após um reset manual pressionando [Reset], pressione [Auto On] (Automático ligado) ou [Hand On] (Manual ligado) para reinicializar o motor.

Se um alarme não puder ser reinicializado, o motivo pode ser que a sua causa não foi eliminada ou o alarme está bloqueado por desarme (consulte também *Tabela 8.1*).

⚠ CUIDADO

Alarmes bloqueados por desarme oferecem proteção adicional, indicando que a alimentação de rede elétrica deve ser desligada antes de ser possível reinicializar o alarme. Ao ser ligado novamente, o conversor de frequência não estará mais bloqueado e poderá ser reinicializado conforme descrito anteriormente após a causa ter sido eliminada.

Alarmes não bloqueados por desarme também podem ser reinicializados usando a função reset automático em *parâmetro 14-20 Modo Reset* (Advertência: Despertar automático possível!)

Tabela 8.1 especifica se uma advertência ocorre antes de um alarme ou se um alarme deverá ser exibido para uma determinada falha.

Isso é possível, por exemplo no *parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor*. Após um alarme ou desarme, o motor realiza parada por inércia e o alarme e a advertência piscam no conversor de frequência. Uma vez que o problema tenha sido eliminado, apenas o alarme continuará piscando.

Nº.	Descrição	Advertência	Alarme/ desarme	Alarme/bloqueio por desarme	Referência de parâmetro
1	10 volts baixo	X			
2	Erro de live zero	(X)	(X)		6-01
3	Sem Motor	(X)			1-80
4	Perda de fases de rede elétrica	(X)	(X)	(X)	14-12
5	Alta tensão do barramento CC	X			
6	Baixa tensão do barramento CC	X			
7	Sobretensão CC	X	X		
8	Subtensão CC	X	X		
9	Inversor sobrecarregado	X	X		
10	Superaquecimento do ETR do motor	(X)	(X)		1-90
11	Superaquecimento do termistor do motor	(X)	(X)		1-90
12	Limite de torque	X	X		
13	Sobrecarga de corrente	X	X	X	
14	Defeito do ponto de aterramento	X	X	X	
15	Incompatibilidade de hardware		X	X	
16	Curto circuito		X	X	
17	Timeout da Control Word	(X)	(X)		8-04
23	Ventiladores Internos	X			
24	Falha de ventiladores externos	X			14-53
25	Resistor do freio em curto circuito	X			

Nº.	Descrição	Advertência	Alarme/ desarme	Alarme/bloqueio por desarme	Referência de parâmetro
26	Limite de carga do resistor do freio	(X)	(X)		2-13
27	Circuito de frenagem em curto circuito	X	X		
28	Verificação do freio	(X)	(X)		2-15
29	Superaquecimento do drive	X	X	X	
30	Fase U ausente no motor	(X)	(X)	(X)	4-58
31	Fase V ausente no motor	(X)	(X)	(X)	4-58
32	Fase W ausente no motor	(X)	(X)	(X)	4-58
33	Falha de Inrush		X	X	
34	Falha de comunicação do Fieldbus	X	X		
35	Fora da faixa de frequência	X	X		
36	Falha de rede elétrica	X	X		
37	Desbalanceamento de fase	X	X		
38	Defeito interno		X	X	
39	Sensor do dissipador de calor		X	X	
40	Sobrecarga do terminal de saída digital 27	(X)			5-00, 5-01
41	Sobrecarga do Terminal de Saída digital 29	(X)			5-00, 5-02
42	Sobrecarga da saída digital do X30/6	(X)			5-32
42	Sobrecarga da saída digital no X30/7	(X)			5-33
46	Alimentação do cartão de potência		X	X	
47	Alimentação 24 V baixa	X	X	X	
48	Alimentação 1,8 V baixa		X	X	
49	Limite de velocidade	X	(X)		1-86
50	Calibração AMA falhou		X		
51	Verificação AMA U_{nom} e I_{nom}		X		
52	AMA I_{nom} baixa		X		
53	Motor muito grande para AMA		X		
54	Motor muito pequeno para AMA		X		
55	Parâmetro AMA fora de faixa		X		
56	AMA interrompida pelo usuário		X		
57	Timeout da AMA		X		
58	Defeito interno da AMA	X	X		
59	Limite de Corrente	X			
60	Travamento externo	X			
62	Frequência de Saída no Limite Máximo	X			
64	Limite de tensão	X			
65	Superaquecimento da placa de controle	X	X	X	
66	Temperatura baixa do dissipador de calor	X			
67	A configuração do opcional foi alterada		X		
69	Temperatura do cartão de potência		X	X	
70	Configuração ilegal FC			X	
71	PTC 1 parada segura	X	X ¹⁾		
72	Defeito Perigosa			X ¹⁾	
73	Nova partida automática de parada segura				
76	Setup da unidade potência	X			
79	Configuração ilegal PS		X	X	
80	Drive inicializado no valor padrão		X		
91	Configurações incorretas da Entrada analógica 54			X	
92	Fluxo-Zero	X	X		22-2*
93	Bomba Seca	X	X		22-2*
94	Final de Curva	X	X		22-5*
95	Correia Partida	X	X		22-6*

Nº.	Descrição	Advertência	Alarme/ desarme	Alarme/bloqueio por desarme	Referência de parâmetro
96	Retardo de partida	X			22-7*
97	Parada em atraso	X			22-7*
98	Falha do Relógio	X			0-7*
201	Fire M. estava ativo				
202	Limites do Fire M excedidos				
203	Motor ausente				
204	Rotor bloqueado				
243	IGBT do freio	X	X		
244	Temperatura do dissipador de calor	X	X	X	
245	Sensor do dissipador de calor		X	X	
246	Alimentação do cartão de potência		X	X	
247	Temperatura do cartão de potência		X	X	
248	Configuração ilegal PS		X	X	
250	Peças sobressalentes novas			X	
251	Novo Código Tipo		X	X	

Tabela 8.1 Lista de Códigos de Advertência/Alarme

(X) Dependente do parâmetro.

1) Não pode ser reinicializado automaticamente via parâmetro 14-20 Modo Reset.

Um desarme é a ação que resulta quando surge um alarme. O desarme causa a parada por inércia do motor e pode ser reinicializado pressionando [Reset] ou usando a função *Reset* por meio de uma entrada digital (grupo do parâmetro 5-1* *Entradas digitais* [1]). O evento original que causou o alarme não pode danificar o conversor de frequência ou mesmo dar origem a condições de perigo.

Um bloqueio por desarme é uma ação quando ocorre um alarme, que pode causar danos no conversor de frequência ou nas peças conectadas. Uma situação de bloqueio por desarme somente poderá ser reinicializada por meio de um ciclo de energização.

Advertência	amarela
Alarme	vermelha piscando
Bloqueado por desarme	amarela e vermelha

Tabela 8.2 Indicação do LED

Alarm Word e Status Word Estendida					
Bit	Hex	Dec	Alarm Word	Warning Word	Status word estendida
0	00000001	1	Verificação do freio	Verificação do freio	Rampa
1	00000002	2	Temperatura do Cartão de Potência	Temperatura do Cartão de Potência	AMA em Execução
2	00000004	4	Falha do Ponto de Aterramento	Falha do Ponto de Aterramento	Partida CW/CCW
3	00000008	8	Temperatura do Cartão de Controle	Temperatura do Cartão de Controle	Redução de Velocidade
4	00000010	16	Ctrl. Word TO	Ctrl. Word TO	Catch-Up
5	00000020	32	Sobrecorrente	Sobrecorrente	Feedback alto
6	00000040	64	Limite de torque	Limite de torque	Feedback Baixo
7	00000080	128	Termistor do motor finalizado	Termistor do motor finalizado	Corrente de Saída Alta
8	00000100	256	ETR do motor terminado	ETR do motor terminado	Corrente de Saída Baixa
9	00000200	512	Sobrecarg do Inversor.	Sobrecarg do Inversor.	Frequência de Saída Alta
10	00000400	1024	Subtensão CC	Subtensão CC	Frequência de Saída Baixa
11	00000800	2048	Sobretensão CC	Sobretensão CC	Verificação do freio OK
12	00001000	4096	Curto Circuito	Tensão CC baixa	Frenagem Máxima
13	00002000	8192	Falha de Inrush	Tensão CC alta	Frenagem
14	00004000	16384	Perda de fase elétrica	Perda de fase elétrica	Fora da faixa de velocidade
15	00008000	32768	AMA Não OK	Sem Motor	OVC Ativo
16	00010000	65536	Erro live zero	Erro live zero	

Alarm Word e Status Word Estendida					
Bit	Hex	Dec	Alarm Word	Warning Word	Status word estendida
17	00020000	131072	Defeito interno	10 V Baixo	
18	00040000	262144	Sobrecarga do Freio	Sobrecarga do Freio	
19	00080000	524288	Perda de fase U	Resistência de Frenagem	
20	00100000	1048576	Perda de fase V	IGBT do freio	
21	00200000	2097152	Perda de fase W	Limite de Velocidade	
22	00400000	4194304	Falha de Fieldbus	Falha de Fieldbus	
23	00800000	8388608	Alimentação 24 V baixa	Alimentação 24 V baixa	
24	01000000	16777216	Falha de rede elétrica	Falha de rede elétrica	
25	02000000	33554432	Alimentação 1,8 V baixa	Limite de Corrente	
26	04000000	67108864	Resistência de Frenagem	Temperatura baixa	
27	08000000	134217728	IGBT do freio	Limite de Tensão	
28	10000000	268435456	Mudança do opcional	Não usado	
29	20000000	536870912	Drive Inicializado	Não usado	
30	40000000	1073741824	Parada Segura	Não usado	

Tabela 8.3 Descrição da Alarm Word, Warning Word e Status Word Estendida

8

As alarm words, warning words e status word estendidas podem ser lidas através do barramento serial ou do fieldbus opcional para diagnóstico. Consulte também *parâmetro 16-90 Alarm Word*, *parâmetro 16-92 Warning Word* e *parâmetro 16-94 Status Word Estendida*.

As informações de advertência/alarme neste capítulo definem cada condição de advertência/alarme, fornece a causa provável da condição e os detalhes de uma solução ou de um procedimento de solução de problema.

ADVERTÊNCIA 1, 10 Volts baixo

A tensão do cartão de controle do terminal 50 está <10 V. Remova uma parte da carga do terminal 50, quando a fonte de alimentação de 10 V estiver sobrecarregada. 15 mA máx. ou 590 Ω mínimo.

Um curto circuito em um potenciômetro conectado ou fiação incorreta do potenciômetro pode causar essa condição.

Resolução de Problemas

- Remova a fiação do terminal 50.
- Se a advertência desaparecer, o problema está na fiação do cliente.
- Se a advertência continuar, substitua o cartão de controle.

ADVERTÊNCIA/ALARME 2, Erro de live zero

Esta advertência ou alarme aparece somente se programado em *parâmetro 6-01 Função Timeout do Live Zero*. O sinal em uma das entradas analógicas está a menos de 50% do valor mínimo programado para essa entrada. Essa condição é causada por fiação rompida ou por sinais enviados de um dispositivo com falha.

Resolução de Problemas

- Verifique as conexões em todos os terminais de entrada analógica. No cartão de controle, os terminais 53 e 54 para sinais, terminal 55 é o comum. No MCB 101, os terminais 11 e 12 para sinais, o terminal 10 é o comum. No MCB 109, os terminais 1, 3, 5 para sinais, e os terminais 2, 4, 6 sendo o comum.
- Certifique-se de que a programação do conversor de frequência e as configurações de chave correspondem ao tipo de sinal analógico.
- Execute um teste de sinal de terminal de entrada.

ADVERTÊNCIA 3, Sem Motor

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

ADVERTÊNCIA/ALARME 4, Perda de fases de rede elétrica

Há uma fase ausente no lado da alimentação ou o desbalanceamento da tensão de rede está muito alto. Esta mensagem também será exibida no caso de um defeito no retificador de entrada do conversor de frequência. Os opcionais são programados em *parâmetro 14-12 Função no Desbalanceamento da Rede*.

Resolução de Problemas

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

ADVERTÊNCIA 5, Alta tensão do barramento CC

A tensão no circuito intermediário (CC) está mais alta que o limite de advertência de alta tensão. O limite depende das características nominais de tensão do conversor de frequência. A unidade ainda está ativa.

ADVERTÊNCIA 6, Baixa tensão do barramento CC

A tensão no circuito intermediário (CC) é menor que a do limite de advertência de baixa tensão. O limite depende das características nominais de tensão do conversor de frequência. A unidade ainda está ativa.

ADVERTÊNCIA/ALARME 7, Sobretensão CC

Se a tensão no circuito intermediário exceder o limite, o conversor de frequência desarma após algum tempo.

Resolução de Problemas

- Conectar um resistor do freio.
- Aumentar o tempo de rampa.
- Mudar o tipo de rampa.
- Ative as funções em *parâmetro 2-10 Função de Frenagem*.
- Aumento *parâmetro 14-26 Atraso Desarme-Defeito Inversor*.

ADVERTÊNCIA/ALARME 8, Subtensão CC

Se a tensão no circuito intermediário (barramento CC) cair abaixo do limite de subtensão, o conversor de frequência verifica se há uma fonte de backup de 24 V CC conectada. Se não houver alimentação de backup de 24 V CC conectada, o conversor de frequência realiza o desarme após um atraso de tempo fixado. O atraso de tempo varia com a potência da unidade.

Resolução de Problemas

- Verifique se a tensão de alimentação corresponde à tensão no conversor de frequência.
- Execute um teste de tensão de entrada.
- Execute um teste de circuito de carga leve.

ADVERTÊNCIA/ALARME 9, Sobrecarga do inversor

O conversor de frequência está prestes a desligar devido a uma sobrecarga (corrente muito alta durante muito tempo). O contador de proteção térmica eletrônica do inversor emite uma advertência a 98% e desarma a 100% enquanto emite um alarme. O conversor de frequência *não* pode ser reinicializado antes do contador estar abaixo de 90%.

Resolução de Problemas

- Compare a corrente de saída mostrada no LCP com a corrente nominal do conversor de frequência.
- Compare a corrente de saída exibida no LCP com a corrente do motor medida.
- Exibir a carga térmica do drive no LCP e monitorar o valor. Ao funcionar acima das características nominais de corrente contínua do conversor de frequência, o contador deverá aumentar. Quando está funcionando abaixo das características nominais da corrente contínua do conversor de frequência, o contador deve diminuir.

ADVERTÊNCIA/ALARME 10, Temperatura de sobrecarga do motor

De acordo com a proteção térmica eletrônica (ETR), o motor está muito quente. Selecione se o conversor de frequência emite uma advertência ou um alarme quando o contador atingir 100% no *parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor*. A falha ocorre quando a sobrecarga do motor exceder 100% durante muito tempo.

Resolução de Problemas

- Verifique se o motor está superaquecendo.
- Verifique se o motor está sobrecarregado mecanicamente.
- Verifique se a corrente do motor programada no *parâmetro 1-24 Corrente do Motor* está correta.
- Certifique-se de que os dados do motor nos parâmetros 1-20 até 1-25 estão programados corretamente.
- Ao usar um ventilador externo, verifique se está selecionado em *parâmetro 1-91 Ventilador Externo do Motor*.
- Executar AMA no *parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA)* ajusta o conversor de frequência para o motor com maior precisão e reduz a carga térmica.

ADVERTÊNCIA/ALARME 11, Superaquecimento do termistor do motor

O termistor poderá estar desconectado. Selecione se o conversor de frequência emite uma advertência ou um alarme em *parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor*.

Resolução de Problemas

- Verifique se o motor está superaquecendo.
- Verifique se o motor está sobrecarregado mecanicamente.
- Verifique se o termistor está conectado corretamente entre o terminal 53 ou 54 (entrada de tensão analógica) e o terminal 50 (alimentação de +10 V) e se o interruptor de terminal 53 ou 54 estiver programado para tensão. Verifique se *parâmetro 1-93 Fonte do Termistor* seleciona o terminal 53 ou 54.
- Ao usar a entrada digital 18 ou 19 verifique se o termistor está conectado corretamente entre o terminal 18 ou 19 (entrada digital PNP apenas) e o terminal 50.
- Ao usar um sensor KTY, verifique se a conexão entre os terminais 54 e 55 está correta.
- Se usar um interruptor térmico ou termistor, verifique se a programação de *1-93 Recurso do Termistor* corresponde à fiação do sensor.
- Se utilizar um sensor KTY, verifique se a programação de *1-95 Tipo de Sensor KTY*, 1-96

Recurso do Termistor do KTY e 1-97 Nível de limite do KTY corresponde à fiação do sensor.

ADVERTÊNCIA/ALARME 12, Limite de torque

O torque excedeu o valor em *parâmetro 4-16 Limite de Torque do Modo Motor* ou o valor em *parâmetro 4-17 Limite de Torque do Modo Gerador*. *Parâmetro 14-25 Atraso do Desarme no Limite de Torque* pode alterar isso de uma condição somente de advertência para uma advertência seguida de um alarme.

Resolução de Problemas

- Se o limite de torque do motor for excedido durante a aceleração, prolongue o tempo de aceleração.
- Se o limite de torque do gerador for excedido durante a desaceleração, prolongue o tempo de desaceleração.
- Se o limite de torque ocorrer durante o funcionamento, aumente se possível o limite de torque. Certifique-se de que o sistema pode operar com segurança com torque mais alto.
- Verifique se a aplicação produz arraste excessivo de corrente no motor.

ADVERTÊNCIA/ALARME 13, Sobrecorrente

O limite de corrente de pico do inversor (aprox. 200% da corrente nominal) foi excedido. A advertência dura aprox. 1,5 s, em seguida o conversor de frequência realiza o desarme e emite um alarme. Carga de choque ou aceleração rápida com altas cargas de inércia podem causar essa falha. Se o controle estendido de freio mecânico estiver selecionado, o desarme pode ser reiniciado externamente.

Resolução de Problemas

- Remova a potência e verifique se o eixo do motor pode ser girado.
- Verifique se potência do motor é compatível com conversor de frequência.
- Verifique os dados do motor corretos nos parâmetros 1-20 a 1-25.

ALARME 14, Falha do ponto de aterramento (terra)

Há corrente das fases de saída para o terra, no cabo entre o conversor de frequência e o motor ou no próprio motor.

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor de frequência e repare a falha de aterramento.
- Com um megômetro, verifique se há falha de aterramento do motor medindo a resistência ao aterramento do cabo de motor e do motor.
- Execute o teste do sensor de corrente.

ALARME 15, Incompatibilidade de hardware

Um opcional instalado não está funcionando com o hardware ou software da placa de controle atual.

Registre o valor dos seguintes parâmetros e entre em contato com o fornecedor local da Danfoss:

- *Parâmetro 15-40 FC Type.*
- *Parâmetro 15-41 Power Section.*
- *Parâmetro 15-42 Voltage.*
- *Parâmetro 15-43 Software Version.*
- *Parâmetro 15-45 Actual Typecode String.*
- *Parâmetro 15-49 SW ID Control Card.*
- *Parâmetro 15-50 SW ID Power Card.*
- *Parâmetro 15-60 Option Mounted.*
- *Parâmetro 15-61 Option SW Version* (para cada slot de opcional).

ALARME 16, Curto circuito

Há curto circuito no motor ou na fiação do motor.

- Remova a alimentação do conversor de frequência e repare o curto circuito.

ADVERTÊNCIA/ALARME 17, Timeout da Control Word

Não há comunicação com o conversor de frequência.

A advertência estará ativa somente quando *parâmetro 8-04 Control Word Timeout Function* NÃO estiver programado para [0] Off (Desligado).

Se *parâmetro 8-04 Control Word Timeout Function* estiver programado para [5] Parada e desarme, uma advertência é exibida e o conversor de frequência desacelera até desarmar e, em seguida, exibe um alarme.

Resolução de Problemas

- Verifique as conexões no cabo de comunicação serial.
- Aumento *parâmetro 8-03 Control Word Timeout Time.*
- Verifique a operação do equipamento de comunicação.
- Verifique a integridade da instalação com base nos requisitos de EMC.

ALARME 18, Partida falhou

Não foi possível para a velocidade exceder *parâmetro 1-77 Veloc.máx.partida do compr.[RPM]* durante a partida dentro do tempo permitido (definido em *parâmetro 1-79 TempMáx.Part.Comp.p/Desarm*). Um motor bloqueado pode causar esse alarme.

ADVERTÊNCIA 23, Ventiladores Internos

A função de advertência de ventilador é uma função de proteção extra que verifica se o ventilador está girando/instalado. A advertência de ventilador pode ser desabilitada no *parâmetro 14-53 Fan Monitor ([0] Desativado)*.

Para tamanhos de gabinete D, E e F, a tensão regulada para o ventilador é monitorada.

Resolução de Problemas

- Verifique a resistência do ventilador.
- Verifique os fusíveis para carga leve.

ADVERTÊNCIA 24, Falha de ventiladores externos

A função de advertência de ventilador é uma função de proteção extra que verifica se o ventilador está girando/instalado. A advertência de ventilador pode ser desabilitada no *parâmetro 14-53 Fan Monitor ([0] Desativado)*.

Para tamanhos de gabinete D, E e F, a tensão regulada para o ventilador é monitorada.

Resolução de Problemas

- Verifique a resistência do ventilador.
- Verifique os fusíveis para carga leve.

ADVERTÊNCIA 25, Curto circuito no resistor do freio

O resistor de frenagem é monitorado durante a operação. Se ocorrer um curto circuito, a função de frenagem é desabilitada e a advertência é exibida. O conversor de frequência ainda está operacional, mas sem a função de frenagem. Remova a energia do conversor de frequência e substitua o resistor do freio (consulte *parâmetro 2-15 Brake Check*).

ADVERTÊNCIA/ALARME 26, Limite de carga do resistor do freio

A potência transmitida ao resistor do freio é calculada como um valor médio dos últimos 120 s de tempo de operação. O cálculo é baseado na tensão no circuito intermediário e no valor da resistência do freio programado em *parâmetro 2-16 Corr Máx Frenagem CA*. A advertência estará ativa quando a frenagem dissipada for maior que 90% da potência de resistência de frenagem. Se [2] *Desarme* estiver selecionado em *parâmetro 2-13 Brake Power Monitoring*, o conversor de frequência realiza o desarme quando a energia de frenagem dissipada alcançar 100%.

ADVERTÊNCIA/ALARME 27, Defeito do circuito de frenagem

O transistor do freio é monitorado durante a operação. Se ocorrer curto-circuito, a função de frenagem é desativada e uma advertência é emitida. O conversor de frequência ainda está operacional, mas como o transistor do freio está em curto circuito, uma energia considerável é transmitida ao resistor do freio, mesmo se estiver inativo. Remova a energia do conversor de frequência e remova o resistor do freio.

Esse alarme/advertência também pode ocorrer se o resistor do freio superaquecer. Os terminais 104 e 106 estão disponíveis como entradas Klixon de resistor do freio, consulte *Chave de Temperatura do Resistor do Freio* no *Guia de Design*.

ADVERTÊNCIA/ALARME 28, Falha na verificação do freio

O resistor do freio não está conectado ou não está funcionando.

Verifique *parâmetro 2-15 Verificação do Freio*.

ALARME 29, Temperatura do dissipador de calor

A temperatura máxima do dissipador de calor foi excedida. A falha de temperatura não é reinicializada até a temperatura cair abaixo de uma temperatura do dissipador de calor definida. Os pontos de desarme e de reinicialização são diferentes com baseado na capacidade de potência do conversor de frequência.

Resolução de Problemas

Verifique as seguintes condições:

- Temperatura ambiente muito alta.
- O cabo de motor é muito longo.
- A folga do fluxo de ar acima e abaixo do conversor de frequência está incorreta.
- Fluxo de ar bloqueado em volta do conversor de frequência.
- Ventilador do dissipador de calor danificado.
- Dissipador de calor sujo.

Para tamanhos de gabinete D, E e F esse alarme é baseado na temperatura medida pelo sensor do dissipador de calor montado dentro dos módulos do IGBT. Para gabinetes metálicos F, o sensor térmico no módulo do retificador também pode causar esse alarme.

Resolução de Problemas

- Verifique a resistência do ventilador.
- Verifique os fusíveis para carga leve.
- Sensor térmico IGBT.

ALARME 30, Fase U ausente no motor

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

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor de frequência e verifique a fase U do motor.

ALARME 31, Fase V ausente no motor

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

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor de frequência e verifique a fase V do motor.

ALARME 32, Fase W ausente no motor

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

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor de frequência e verifique a fase W do motor.

ALARME 33, Falha de Inrush

Houve excesso de energizações durante um curto intervalo de tempo. Deixe a unidade esfriar até a temperatura de operação.

ADVERTÊNCIA/ALARME 34, Falha de comunicação do fieldbus

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

ADVERTÊNCIA/ALARME 35, Fora da faixa de frequência

Essa advertência será ativada se a frequência de saída atingir o limite superior (programado no parâmetro 4-53 *Warning Speed High*) ou limite inferior (programado no parâmetro 4-52 *Warning Speed Low*). Em [3] *Malha Fechada* (parâmetro 1-00 *Configuration Mode*), esta advertência é exibida.

ADVERTÊNCIA/ALARME 36, Falha de rede elétrica

Essa advertência/alarme estará ativa somente se a tensão de alimentação do conversor de frequência for perdida e parâmetro 14-10 *Falh red elétr* NÃO estiver programado para [0] *Sem função*.

Resolução de Problemas

- Verifique os fusíveis do conversor de frequência e a fonte de alimentação da rede elétrica para a unidade.

ALARME 38, Defeito interno

Quando ocorrer um defeito interno, é exibido um número de código definido na *Tabela 8.4* a seguir.

Resolução de Problemas

- Ciclo de potência.
- Verifique se o opcional está instalado corretamente.
- Verifique se há fiação solta ou ausente.

Entre em contato com o fornecedor Danfoss ou com o atendimento da Danfoss, se necessário. Anote o número de código para outras orientações de resolução de problemas.

Nº.	Texto
0	A porta serial não pode ser inicializada. Entre em contato com o fornecedor Danfoss ou o Departamento de serviço da Danfoss.
256–258	Os dados da EEPROM de potência estão incorretos ou são muito antigos.
512	Os dados da EEPROM da placa de controle estão incorretos ou são muito antigos.
513	Timeout de comunicação na leitura dos dados da EEPROM.
514	Timeout de comunicação na leitura dos dados da EEPROM.
515	O controle orientado a aplicação não consegue reconhecer os dados da EEPROM.
516	Não foi possível gravar na EEPROM porque há um comando de gravação em execução.
517	O comando de gravação está em timeout.
518	Falha na EEPROM.
519	Dados de código de barras ausentes ou inválidos na EEPROM.

Nº.	Texto
783	O valor do parâmetro está fora dos limites mín./máx.
1024–1279	Falha ao enviar um telegrama CAN.
1281	Timeout do flash do processador de sinal digital.
1282	Incompatibilidade da versão do microsoftware de potência.
1283	Incompatibilidade da versão de dados da EEPROM de potência.
1284	Não foi possível ler a versão do software do processador de sinal digital.
1299	O SW do opcional no slot A é muito antigo.
1300	O SW do opcional no slot B é muito antigo.
1301	O SW do opcional no slot C0 é muito antigo.
1302	O SW do opcional no slot C1 é muito antigo.
1315	O SW do opcional no slot A não é suportado (não permitido).
1316	O SW do opcional no slot B não é suportado (não permitido).
1317	O SW do opcional no slot C0 não é suportado (não permitido).
1318	O SW do opcional no slot C1 não é suportado (não permitido).
1379	O opcional A não respondeu ao ser calculada a versão da plataforma.
1380	O opcional B não respondeu ao ser calculada a versão da plataforma.
1381	O opcional C0 não respondeu ao ser calculada a versão da plataforma.
1382	O opcional C1 não respondeu ao ser calculada a versão da plataforma.
1536	Foi registrada uma exceção no controle orientado da aplicação. Informações de correção de falhas gravados no LCP.
1792	O watchdog do DSP está ativo. Depuração dos dados da seção de potência, os dados de controle orientados ao motor não foram transferidos corretamente.
2049	Dados de potência reiniciados.
2064–2072	H081x: o opcional no slot x foi reiniciado.
2080–2088	H082x: opcional no slot x emitiu uma espera de energização.
2096–2104	H983x: opcional no slot x emitiu uma espera de energização legal.
2304	Não foi possível ler dados da EEPROM de potência.
2305	Versão do SW ausente da unidade de potência.
2314	Dados da unidade de potência ausentes da unidade de potência.
2315	Versão do SW ausente da unidade de potência.
2316	lo_statepage ausente da unidade de potência.
2324	A configuração do cartão de potência é considerada incorreta na energização.
2325	Um cartão de potência parou de comunicar enquanto a energia de rede elétrica era aplicada.

Nº.	Texto
2326	A configuração do cartão de potência é determinada como incorreta após o atraso de registro dos cartões de potência.
2327	Muitos locais de cartão de potência foram registrados como presentes.
2330	As informações sobre a capacidade de potência entre os cartões de potência não coincidem.
2561	Nenhuma comunicação do DSP para o ATACD.
2562	Nenhuma comunicação do ATACD para o DSP (estado de funcionamento).
2816	Módulo da placa de controle de transbordamento da pilha.
2817	Tarefas lentas do planejador.
2818	Tarefas rápidas.
2819	Encadeamento de parâmetro.
2820	Excesso de empilhamento do LCP.
2821	Estouro da porta serial.
2822	Estouro da porta USB.
2836	cflistMempool muito pequena.
3072-5122	O valor do parâmetro está fora dos seus limites.
5123	Opcional no slot A: Hardware incompatível com o hardware da placa de controle.
5124	Opcional no slot B: Hardware incompatível com o hardware da placa de controle.
5125	Opcional no slot C0: Hardware incompatível com o hardware da placa de controle.
5126	Opcional no slot C1: Hardware incompatível com o hardware da placa de controle.
5376-6231	Memória insuficiente.

Tabela 8.4 Números de código dos defeitos internos

ALARME 39, Sensor do dissipador de calor

Sem feedback do sensor de temperatura do dissipador de calor.

O sinal do sensor térmico do IGBT não está disponível no cartão de potência. O problema poderia estar no cartão de potência, no cartão do drive do gate ou no cabo tipo fita entre o cartão de potência e o cartão do drive do gate.

ADVERTÊNCIA 40, Sobrecarga do terminal de saída digital 27

Verifique a carga conectada ao terminal 27 ou remova a conexão de curto circuito. Verifique *parâmetro 5-00 Modo I/O Digital* e *parâmetro 5-01 Modo do Terminal 27*.

ADVERTÊNCIA 41, Sobrecarga do Terminal de Saída digital 29

Verifique a carga conectada ao terminal 29 ou remova a conexão de curto circuito. Verifique *parâmetro 5-00 Modo I/O Digital* e *parâmetro 5-02 Modo do Terminal 29*.

ADVERTÊNCIA 42, Sobrecarga da saída digital no X30/6 ou sobrecarga da saída digital no X30/7

Para o X30/6, verifique a carga conectada no X30/6 ou remova o curto circuito. Verifique *parâmetro 5-32 Term X30/6 Digi Out (MCB 101)*.

Para o X30/7, verifique a carga conectada no X30/7 ou remova o curto circuito. Verifique *parâmetro 5-33 Term X30/7 Digi Out (MCB 101)*.

ALARME 46, Alimentação do cartão de potência

A alimentação do cartão de potência está fora da faixa.

Três fontes de alimentação são geradas pela fonte de alimentação no modo de chaveamento (SMPS) no cartão de potência: 24 V, 5 V, ± 18 V. Quando energizado com 24 V CC com o opcional MCB 107, somente as alimentações de 24 V e 5 V são monitoradas. Quando energizado com tensão de rede trifásica todas as três alimentações são monitoradas.

ADVERTÊNCIA 47, Alimentação 24 V baixa

A alimentação de 24 V CC é medida no cartão de controle. A fonte de alimentação backup de 24 V CC pode estar sobrecarregada; se este não for o caso, entre em contato com o fornecedor Danfoss.

ADVERTÊNCIA 48, Alimentação 1,8 V baixa

A alimentação CC de 1,8 V usada no cartão de controle está fora dos limites permitidos. O fonte de alimentação é medida no cartão de controle. Verifique se o cartão de controle está com defeito. Se houver um cartão opcional presente, verifique se existe uma condição de sobretensão.

ADVERTÊNCIA 49, Limite de velocidade

Quando a velocidade não estiver dentro da faixa especificada em *parâmetro 4-11 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]* e *parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]*, o conversor de frequência exibe uma advertência. Quando a velocidade estiver abaixo do limite especificado no *parâmetro 1-86 Velocidade de Desarme Baixa [RPM]* (exceto quando estiver dando partida ou parando) o conversor de frequência desarmará.

ALARME 50, Calibração AMA falhou

Entre em contato com o fornecedor Danfoss ou o Departamento de serviço da Danfoss.

ALARME 51, Verificação AMA U_{nom} e I_{nom}

As configurações da tensão do motor, corrente do motor e potência do motor estão erradas. Verifique as programações nos parâmetros 1-20 a 1-25.

ALARME 52, AMA I_{nom} baixa

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

ALARME 53, Motor muito grande para AMA

O motor é muito grande para a AMA operar.

ALARME 54, Motor muito pequeno para AMA

O motor é muito pequeno para AMA operar.

ALARME 55, Parâmetro AMA fora de faixa

Os valores de parâmetro do motor estão fora da faixa aceitável. AMA não funciona.

ALARME 56, AMA interrompida pelo usuário

O usuário interrompeu a AMA.

ALARME 57, Defeito interno da AMA

Tente reiniciar a AMA algumas vezes até a AMA ser executada. Observe que execuções repetidas podem aquecer o motor a um nível em que as resistências R_s e R_r aumentam de valor. Entretanto, na maioria dos casos isso não é crítico.

ALARME 58, Defeito interno da AMA

Entre em contato com o fornecedor Danfoss.

ADVERTÊNCIA 59, Limite de Corrente

A corrente está maior que o valor no *parâmetro 4-18 Limite de Corrente*. Certifique-se de que os dados do motor nos parâmetros 1-20 a 1-25 estão programados corretamente. Aumente o limite de corrente. Certifique-se de que o sistema pode operar com segurança em um limite mais elevado.

ADVERTÊNCIA 60, Travamento externo

A função bloqueio externo foi ativada. Para retomar a operação normal:

1. Aplicar 24 V CC ao terminal programado para intertravamento externo.
2. Reinicialize o conversor de frequência via
 - 2a comunicação serial
 - 2b E/S digital
 - 2c pressionando [Reset]

ADVERTÊNCIA 62, Frequência de Saída no Limite Máximo

A frequência de saída está maior que o valor programado no *parâmetro 4-19 Frequência Máx. de Saída*.

ALARME 64, Limite de Tensão

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

ADVERTÊNCIA/ALARME 65, Superaquecimento do cartão de controle

O cartão de controle atingiu sua temperatura de desarme de 80 °C.

ADVERTÊNCIA 66, Temperatura baixa do dissipador de calor

O conversor de frequência está muito frio para operar. Essa advertência baseia-se no sensor de temperatura no módulo de IGBT.

Aumente a temperatura ambiente da unidade. Uma quantidade de corrente em fluxo pode ser fornecida ao conversor de frequência toda vez que o motor for parado programando *parâmetro 2-00 Corrente de Hold CC/Preaquecimento* para 5% e *parâmetro 1-80 Função na Parada*.

Resolução de Problemas

- Verifique o sensor de temperatura.
- Verifique se o fio do sensor entre o IGBT e o cartão do drive do gate.

ALARME 67, A configuração do módulo opcional foi alterada

Um ou mais opcionais foi acrescentado ou removido, desde o último ciclo de desenergização. Verifique se a mudança de configuração é intencional e reinicialize a unidade.

ALARME 68, Parada segura ativada

STO foi ativado.

Resolução de Problemas

- Para retomar a operação normal, aplique 24 V CC ao terminal 37 e, em seguida, envie um sinal de reinicializar (via barramento, E/S digital ou pressionando [Reset]).

ALARME 69, Temperatura do cartão de potência Temperatura do cartão de potência

O sensor de temperatura no cartão de potência está muito quente ou muito frio.

Resolução de Problemas

- Verifique a operação dos ventiladores da porta.
- Verifique se há algum bloqueio nos filtros dos ventiladores da porta.
- Verifique se a placa da bucha está instalada corretamente nos conversores de frequência IP21/IP54 (NEMA 1/12).

ALARME 70, Configuração ilegal FC

O cartão de controle e o cartão de potência são incompatíveis.

Resolução de Problemas

- Entre em contato com o fornecedor com o código do tipo da unidade na plaqueta de identificação e os números de peça dos cartões para verificar a compatibilidade.

ALARME 72, Defeito Perigosa

Parada segura com bloqueio por desarme. Níveis de sinal inesperados na parada segura e na entrada digital do cartão do Termistor do PTC do VLT® MCB 112.

ADVERTÊNCIA 73, Nova partida automática de parada segura

Parada segura. Com a nova partida automática ativada, o motor pode dar partida quando a falha for eliminada.

ADVERTÊNCIA 76, Setup da unidade potência

O número de unidades de potência necessário não corresponde ao número detectado de unidades de potência ativas. Ao substituir um módulo de tamanho de gabinete F, isso ocorre se os dados específicos de potência no cartão de potência do módulo não correspondem ao restante do conversor de frequência.

Resolução de Problemas

- Confirme se a peça de reposição e o cartão de potência têm o número de peça correto.

ADVERTÊNCIA 77, Modo de potência reduzida

Essa advertência indica que o conversor de frequência está operando em modo de potência reduzida (isto é, menos do que o número permitido de seções do inversor). Essa advertência é gerada no ciclo de energização quando o conversor de frequência for programado para funcionar com menos inversores e permanece ligado.

ALARME 79, Configuração ilegal da seção de potência

O código de peça do cartão de escala não está correto ou não está instalado. Além disso, não foi possível instalar o conector MK102 no cartão de potência.

ALARME 80, Drive Inicializado para valor padrão

As programações do parâmetro são inicializadas para a configuração padrão após um reset manual.

Resolução de Problemas

- Reinicializar a unidade para limpar o alarme.

ALARME 91, Configurações incorretas da Entrada analógica 54

O interruptor S202 deve ser programado na posição OFF (Desligado) (entrada de tensão) quando um sensor KTY estiver conectado no terminal 54 de entrada analógica.

ALARME 92, Fluxo-Zero

Uma condição de fluxo zero foi detectada no sistema. *Parâmetro 22-23 Função Fluxo-Zero* está definido para alarme.

Resolução de Problemas

- Resolva os problemas do sistema e reinicialize o conversor de frequência após a falha ser removida.

ALARME 93, Bomba Seca

Uma condição de fluxo zero no sistema com o conversor de frequência operando em alta velocidade pode indicar uma bomba seca. *Parâmetro 22-26 Função Bomba Seca* está programado para alarme.

Resolução de Problemas

- Resolva os problemas do sistema e reinicialize o conversor de frequência após a falha ser removida.

ALARME 94, Final de Curva

O feedback é menor que o setpoint. Isso pode indicar vazamento no sistema. *Parâmetro 22-50 Função Final de Curva* está configurado para alarme.

Resolução de Problemas

- Resolva os problemas do sistema e reinicialize o conversor de frequência após a falha ser removida.

ALARME 95, Correia Partida

O torque está abaixo do nível de torque programado para carga zero, indicando uma correia partida. *Parâmetro 22-60 Função Correia Partida* está programado para alarme.

Resolução de Problemas

- Resolva os problemas do sistema e reinicialize o conversor de frequência após a falha ser removida.

ALARME 96, Retardo de partida

A partida do motor foi retardada devido à proteção de ciclo reduzido. *Parâmetro 22-76 Intervalo entre Partidas* está ativado.

Resolução de Problemas

- Resolva os problemas do sistema e reinicialize o conversor de frequência após a falha ser removida.

ADVERTÊNCIA 97, Parada em atraso

A parada do motor foi retardada devido à proteção de ciclo reduzido. *Parâmetro 22-76 Intervalo entre Partidas* está ativado.

Resolução de Problemas

- Resolva os problemas do sistema e reinicialize o conversor de frequência após a falha ser removida.

ADVERTÊNCIA 98, Falha do Relógio

O tempo não está programado ou o relógio RTC falhou. Reinicialize o relógio no *parâmetro 0-70 Data e Hora*.

ADVERTÊNCIA 201, Fire mode estava ativo

Isso indica que o conversor de frequência entrou em Fire Mode. Forneça energia para a unidade para remover a advertência. Observe os dados do Fire Mode no registro de Alarme.

ADVERTÊNCIA 202, Limites do fire mode excedidos

Ao operar em Fire Mode uma ou mais condições de alarme foram ignoradas, o que normalmente desarmaria a unidade. Operar nessa condição anula a garantia da unidade. Forneça energia para a unidade para remover a advertência. Observe os dados do Fire Mode no registro de Alarme.

ADVERTÊNCIA 203, Motor Ausente

Com um conversor de frequência operando múltiplos motores, foi detectada uma condição de subcarga. Isso pode indicar um motor ausente. Inspeccione se o sistema está em operação correta.

ADVERTÊNCIA 204, Rotor Bloqueado

Com um conversor de frequência operando em múltiplos motores, foi detectada uma condição de sobrecarga. Isso pode indicar um rotor bloqueado. Inspeccione o motor para ver a operação correta.

Alarme 243, IGBT do freio

Este alarme é somente para conversores de frequência com gabinete metálico tamanho F. É equivalente ao Alarme 27. O valor do relatório no registro de Alarme indica qual módulo de potência gerou o alarme:

1 = módulo do inversor à extrema esquerda.

2 = módulo do inversor intermediário no conversor de frequência F2 ou F4.

2 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F1 ou F3.

3 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F2 ou F4.

5 = módulo do retificador.

ALARME 244, Temperatura no dissipador de calor

Este alarme é somente para conversores de frequência com gabinete metálico tamanho F. É equivalente ao Alarme 29. O valor de relatório no registro de Alarme indica qual módulo de potência gerou o alarme:

1 = módulo do inversor à extrema esquerda.

2 = módulo do inversor intermediário no conversor de frequência F2 ou F4.

2 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F1 ou F3.

3 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F2 ou F4.

5 = módulo do retificador.

ALARM 245, Sensor do dissipador de calor

Este alarme é somente para conversores de frequência com gabinete metálico tamanho F. É equivalente ao Alarme 39. O valor de relatório no registro de Alarme indica qual módulo de potência gerou o alarme:

1 = módulo do inversor à extrema esquerda.

2 = módulo do inversor intermediário no conversor de frequência F2 ou F4.

2 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F1 ou F3.

3 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F2 ou F4.

5 = módulo do retificador.

ALARME 246, Alimentação do cartão de potência

Este alarme é somente para conversores de frequência com gabinete metálico tamanho F. É equivalente ao Alarme 46. O valor de relatório no registro de Alarme indica qual módulo de potência gerou o alarme:

1 = módulo do inversor à extrema esquerda.

2 = módulo do inversor intermediário no conversor de frequência F2 ou F4.

2 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F1 ou F3.

3 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F2 ou F4.

5 = módulo do retificador.

ALARME 247, Temperatura do cartão de potência

Este alarme é somente para conversor de frequência com gabinete tamanho F. É equivalente ao Alarme 69. O valor de relatório no registro de Alarme indica qual módulo de potência gerou o alarme:

1 = módulo do inversor à extrema esquerda.

2 = módulo do inversor intermediário no conversor de frequência F2 ou F4.

2 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F1 ou F3.

3 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F2 ou F4.

5 = módulo do retificador.

ALARME 248, Configuração ilegal da seção de potência

Este alarme é somente para conversores de frequência com gabinete metálico tamanho F. É equivalente ao Alarme 79. O valor de relatório no registro de Alarme indica qual módulo de potência gerou o alarme:

1 = módulo do inversor à extrema esquerda.

2 = módulo do inversor intermediário no conversor de frequência F2 ou F4.

2 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F1 ou F3.

3 = módulo do inversor do lado direito no conversor de frequência F2 ou F4.

5 = módulo do retificador.

ADVERTÊNCIA 250, Peça de reposição nova

Um componente do conversor de frequência foi substituído. Para retomar a operação normal, reinicialize o conversor de frequência.

ADVERTÊNCIA 251, Novo código do tipo

O cartão de potência ou outros componentes foram substituídos e o código do tipo foi alterado.

Resolução de Problemas

- Reinicialize para remover a advertência e retomar a operação normal.

Índice

A

Abreviações e normas.....	4
Aceleração/desaceleração.....	61
Acesso ao fio.....	16
Acesso ao terminal de controle.....	55
Adaptação Automática do Motor (AMA).....	62
Alarmes e Advertências.....	125
Alimentação de rede elétrica (L1, L2, L3).....	115
Alimentação de rede elétrica 3 x 525-690 V CA.....	122
Alimentação do ventilador externo.....	49
Alta tensão.....	6
Alteração do valor de dados.....	109
Alteração dos dados do parâmetro.....	77
Alterações implementadas.....	78
Alterando um grupo de valores numéricos de dados.....	109
AMA.....	62, 70, 129, 133
Aquecedor de espaço e termostato.....	35
Arredores.....	115
Aterramento.....	46

B

Barramento CC.....	128
Blindado/encapado metalicamente.....	59
Blindagem de cabos.....	38

C

Cabeamento.....	38
Cabo blindado.....	47
Cabo de motor.....	47
Cabos de controle.....	57, 59
Característica do torque.....	115
Características de controle.....	118
Características nominais da corrente.....	129
Cartão de controle.....	128
Cartão de controle, comunicação serial RS-485.....	117
Cartão de controle, comunicação serial USB.....	118
Cartão de controle, saída 10 V CC.....	118
Cartão de controle, saída 24 V CC.....	118
Chave de temperatura do resistor do freio.....	48
Classe de eficiência energética.....	116, 124
Comandos remotos.....	4
Como conectar um PC ao conversor de frequência.....	69
Compressor com Otimização Automática de Energia.....	86
Comprimento de cabo.....	116

Comprimento de cabo e seção transversal.....	38, 116
Comunicação serial.....	118
Conexão de motores em paralelo.....	63
Conexão de rede elétrica.....	49
Conexão do barramento RS-485.....	69
Conexão do fieldbus.....	54
Conexões de potência.....	38
Configuração de parâmetros.....	73
Configuração padrão.....	71
Considerações gerais.....	16
Controladores externos.....	4
Controle do freio mecânico.....	63
Corrente	
Faixa atual.....	117
Modo de corrente.....	116
Nível de corrente.....	116
Corrente de fuga.....	6
Corrente de saída.....	129
Corrente do Motor.....	133
Curto circuito.....	130

D

Dados do motor.....	129, 134
Dados dos parâmetros.....	77
Desbalanceamento da tensão.....	128
Desembalagem.....	9
Desempenho de saída (U, V, W).....	115
Desempenho do Cartão de Controle.....	118
Deteção de potência baixa.....	105
Deteção de velocidade baixa.....	105
Dimensões mecânicas.....	11, 15
Display gráfico.....	65

E

Elevação.....	9
Entrada analógica.....	116, 128
Entrada de pulso.....	117
Entrada digital.....	129
Entradas digitais.....	116
Espaço.....	16
Especificação do fusível.....	50
Estrutura de menu dos parâmetros.....	111
Exemplo de alteração dos dados do parâmetro.....	77

F

Feedback.....	135
FEEDBACK.....	133

Feedback do sistema.....	4	Localização dos terminais.....	17
Ferramentas de software de PC.....	69	Luzes indicadoras (LED).....	66
Filtro de onda senoidal.....	38		
Fluxo de ar.....	28	M	
Fonte de Alimentação de 24 V CC.....	36	Malha fechada.....	132
Freio		Mensagens de status.....	65
Cabo do freio.....	48	Menu Principal.....	77
Controle de frenagem, mecânico.....	63	Modo Menu Principal.....	67, 107
Frenagem.....	131	Modo Quick Menu (Menu Rápido).....	67, 77
Frequência de chaveamento.....	38	Monitoramento da temperatura externa.....	36
Função bomba seca.....	106	Motor	
Fusíveis.....	38	Plaqueta de identificação do motor.....	62
Fusível.....	49, 132	Proteção térmica do motor.....	64
G		N	
Gland/conduit entry, IP21 (NEMA 1) and IP54 (NEMA12).....	29	NAMUR.....	36
GLCP.....	71	Não conformidade com o UL.....	50
		Nível de tensão.....	116
H			
Há três maneiras de funcionamento.....	65	O	
		Opcional de comunicação.....	132
I		Opcional do Gabinete Metálico Tipo F.....	35
IGBT.....	54	Operar LCP gráfico (GLCP), como.....	65
Inicialização.....	71	Otimização Automática de Energia VT.....	86
Instalação da proteção de rede elétrica para conversor de frequência.....	34		
Instalação de alimentação de 24 V CC externa.....	55	P	
Instalação do opcional da placa de entrada.....	34	Pacote de idiomas.....	79
Instalação Elétrica.....	55, 57	Parada de Emergência IEC com Relé de Segurança da Pilz...	36
Instalação externa/Kit NEMA 3R para Rittal.....	33	Parada por inércia.....	68
Instalação mecânica.....	16	Parada por inércia inversa.....	79
Instalação, kit de resfriamento do duto em Rittal.....	30	Parâmetro indexado.....	110
Interruptor de RFI.....	46	Partida acidental.....	6
Interruptores S201, S202 e S801.....	60	Partida/parada.....	60
IRM (monitor de resistência de isolamento).....	36	Partida/parada por pulso.....	61
Isolamento do motor.....	53	Pedido de Compra.....	31
		PELV.....	117, 118
K		Perda de fase.....	128
Kits de resfriamento de trabalho do duto.....	30	Pessoal qualificado.....	6
		Planejamento, local de instalação.....	8
L		Polaridade de entrada do terminal de controle.....	59
LCP.....	70	Potência do motor.....	133
LCP 102.....	65	Profibus DP-V1.....	70
LED.....	65	Programação.....	128
Lista de códigos de alarme/advertência.....	127	Proteção do circuito de derivação.....	49
Literatura.....	5	Proteção do motor.....	4, 89, 119
Load Sharing.....	48	Proteção e recursos.....	119
		Proteção térmica.....	5

Q		Terminal de entrada.....	128
Quick Menu.....	77	Termistor.....	89, 129
R		Torque.....	46
RCD (dispositivo de corrente residual).....	36	Torque para os terminais.....	47
Reatância parasita do estator.....	87	Transferência rápida de programação do parâmetro durante a utilização do GLCP.....	71
Reatância principal.....	87	Troca de dados.....	108
Recepção, conversor de frequência.....	9	Troca de um valor do texto.....	108
Rede elétrica IT.....	46	U	
Referência do potenciômetro.....	61	Uso pretendido.....	4
Referência local.....	80		
Registro.....	78		
Registro de Alarme.....	135, 136		
Reinicializar.....	129, 135		
Relé ELCB.....	46		
Relé Pilz.....	36		
Resfriamento.....	27, 89		
Resfriamento da parte traseira.....	27		
Resfriamento do duto.....	27		
Rotação livre.....	7		
S			
Safe Torque Off.....	7		
Saída analógica.....	117		
Saída digital.....	117		
Saída do motor.....	115		
Saídas de Relé.....	118		
Seção transversal.....	116		
Seleção de parâmetro.....	107		
Sem operação.....	79		
Setup de função.....	82		
Sinal analógico.....	128		
Starters de motor manuais.....	36		
Status.....	67		
Status do motor.....	4		
STO.....	7, 36		
T			
Teclado.....	0		
Tempo de descarga.....	6		
Tensão de alimentação.....	132		
Tensão de referência através de um potenciômetro.....	61		
Terminais de potência protegidos por fusível de 30 A.....	36		
Terminal 54.....	135		
Terminal de controle.....	55		



.....
A Danfoss não aceita qualquer responsabilidade por possíveis erros constantes de catálogos, brochuras ou outros materiais impressos. A Danfoss reserva-se o direito de alterar os seus produtos sem aviso prévio. Esta determinação aplica-se também a produtos já encomendados, desde que tais modificações não impliquem em mudanças nas especificações acordadas. Todas as marcas registradas constantes deste material são propriedade das respectivas empresas. Danfoss e o logotipo Danfoss são marcas registradas da Danfoss A/S. Todos os direitos reservados.
.....

Danfoss A/S
Ulsnaes 1
DK-6300 Graasten
vlt-drives.danfoss.com

