



Instruções de Utilização, Quadro D 110-400 kW

VLT[®] AQUA Drive FC 200

Segurança

Segurança

⚠️ 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 devem ser executadas somente por pessoal qualificado. Instalação, partida e manutenção realizadas por pessoal não qualificado poderá resultar em morte ou lesões graves.

Alta Tensão

Os conversores de frequência estão conectados a tensões de rede perigosas. Deve ser tomado cuidado extremo para se proteger de choque elétrico. Somente pessoal treinado familiarizado com equipamento eletrônico deverá instalar, dar partida ou fazer manutenção deste equipamento.

⚠️ ADVERTÊNCIA

PARTIDA ACIDENTAL!

Quando o conversor de frequência estiver conectado à rede elétrica, 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 pode resultar em morte, lesões graves e danos ao equipamento ou à propriedade.

Partida acidental

Quando o conversor de frequência estiver conectado à rede elétrica CA, a partida do motor poderá ser dada por meio de um interruptor externo, um comando do barramento serial, um sinal de referência de entrada ou uma condição de falha eliminada. Tome as precauções adequadas para evitar partida acidental.

⚠️ 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 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. O intervalo de tempo de espera está indicado na tabela *Tempo de Descarga*. 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]	Faixa de potência [kW]	Tempo de espera mínimo [min]
3x400	90-250	20
3x400	110-315	20
3x500	110-315	20
3x500	132-355	20
3x525	75-250	20
3x525	90-315	20
3x690	90-250	20
3x690	110-315	20

Tempo de Descarga

Aprovações

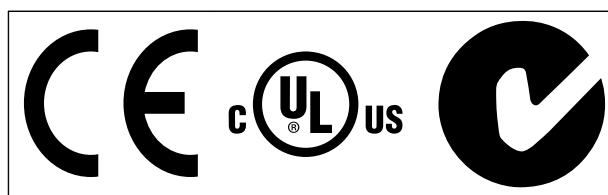


Tabela 1.2

Índice

1 Introdução	4
1.1 Visão Geral do Produto	4
1.1.2 Gabinetes para Opcionais Estendidos	5
1.2 Objetivo do Manual	6
1.3 Recursos adicionais	6
1.4 Visão Geral do Produto	6
1.5 Funções Internas do Controlador	7
1.6 Chassi de tamanho e valor nominal da potência	8
2 Instalação	9
2.1 Planejando o Local da Instalação	9
2.2 Lista de Verificação de Pré-instalação	9
2.3 Instalação Mecânica	9
2.3.1 Resfriamento	9
2.3.2 Elevação	10
2.3.3 Montagem em Parede - Unidades IP21 (NEMA 1) e IP54 (NEMA 12)	10
2.4 Instalação Elétrica	11
2.4.1 Requisitos Gerais	11
2.4.2 Requisitos de ponto de aterramento (aterramento)	14
2.4.2.1 Corrente de Fuga (>3,5 mA)	14
2.4.2.2 Ponto de Aterramento Gabinetes IP20	15
2.4.2.3 Ponto de Aterramento dos Gabinetes IP21/54	15
2.4.3 Conexão do Motor	15
2.4.3.1 Localizações dos Terminais: D1h-D4h	16
2.4.3.2 Localizações dos Terminais: D5h-D8h	20
2.4.4 Cabo de Motor	28
2.4.5 Verificação da Rotação do motor	28
2.4.6 Conexão de Rede CA	28
2.5 Conexão da Fiação de Controle	29
2.5.1 Acesso	29
2.5.2 Usando Cabos de Controle Blindados	29
2.5.3 Aterramento dos cabos de controle blindados	30
2.5.4 Tipos de Terminal de Controle	30
2.5.5 Fiação para os Terminais de Controle	31
2.5.6 Funções do Terminal de Controle	31
2.6 Comunicação Serial	32
2.7 Equipamento Opcional	32
2.7.1 Terminais de Divisão da Carga	32
2.7.2 Terminais de Regeneração	32

2.7.3 Aquecedor de anticondensação	32
2.7.4 Circuito de Frenagem	32
2.7.5 Kit de Blindagem da Rede Elétrica	32
2.7.6 Desconexão da Rede Elétrica	33
2.7.7 Contator	33
2.7.8 Disjuntor	33
3 Partida e Colocação em Funcionamento	34
3.1 Pré-partida	34
3.2 Aplicando Potência	35
3.3 Programação Operacional Básica	35
3.4 Teste de controle local	37
3.5 Partida do Sistema	37
4 Interface do Usuário	38
4.1 Painel de Controle Local	38
4.1.1 Layout do LCP	38
4.1.2 Configurando os Valores do Display do LCP	39
4.1.3 Teclas do Menu do Display	39
4.1.4 Teclas de Navegação	40
4.1.5 Teclas de Operação	40
4.2 Programações de Parâmetros de Cópia e de Backup	41
4.2.1 Fazendo Upload de Dados para o LCP	41
4.2.2 Fazendo Download de Dados do LCP	41
4.3 Restaurando Configurações Padrão	41
4.3.1 Inicialização recomendável	41
4.3.2 Inicialização Manual	42
5 Programação	43
5.1 Introdução	43
5.2 Exemplo de programação	43
5.3 Exemplos de Programação do Terminal de Controle	45
5.4 Programações do Parâmetro Padrão Internacional/Norte-americano	45
5.5 Estrutura de Menu dos Parâmetros	46
5.6 Programação Remota com Software de Setup do MCT 10	51
6 Exemplos de Aplicações	52
6.1 Introdução	52
6.2 Exemplos de Aplicações	52
7 Mensagens de Status	57
7.1 Display do Status	57

7.2 Tabela de Definições de Mensagens de Status	57
8 Advertências e Alarmes	60
8.1 Monitoramento do sistema	60
8.2 Tipos de Advertência e Alarme	60
8.2.1 Advertências	60
8.2.2 Desarme por Alarme	60
8.2.3 Desarme-bloqueio do alarme	60
8.3 Exibições de Advertências e Alarmes	60
8.4 Definições de Advertência e Alarme	62
8.5 Mensagens de Falhas	63
9 Resolução Básica de Problemas	70
9.1 Partida e Operação	70
10 Especificações	74
10.1 Especificações dependentes da potência	74
10.2 Dados técnicos gerais	77
10.3 Tabelas de Fusíveis	81
10.3.1 Proteção	81
10.3.2 Seleção de Fusível	81
10.3.3 Características Nominais de Corrente em Curto Circuito (SCCR)	82
10.3.4 Torques de Aperto de Conexão	83
Índice	84

1 Introdução

1

1.1 Visão Geral do Produto

1.1.1 Vistas Internas

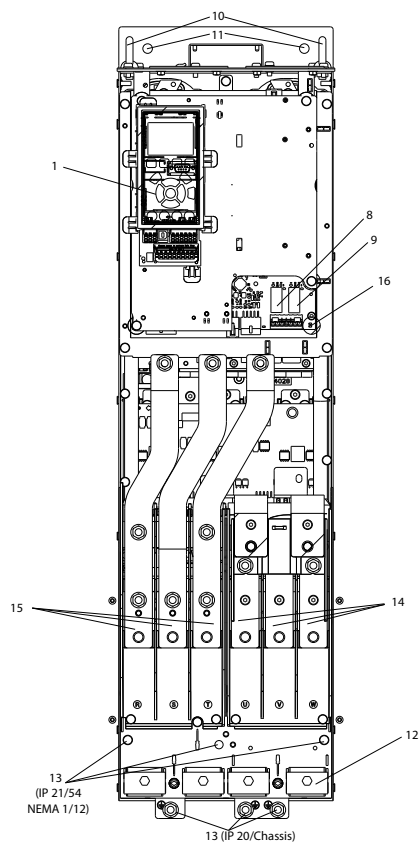


Ilustração 1.1 D1 Componentes Internos

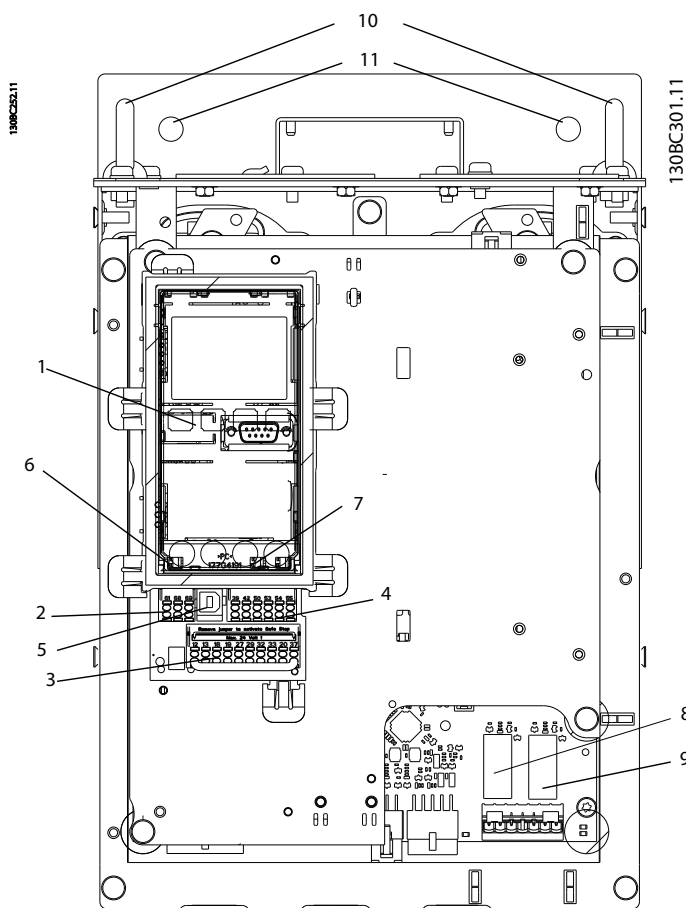


Ilustração 1.2 Vista de perto: LCP e Funções de Controle

1	LCP (painel de controle local)	9	Relé 2 (04, 05, 06)
2	Conector do barramento serial RS-485	10	Anel de elevação
3	E/S digital e fonte de alimentação de 24 V	11	Slot de montagem
4	Conector de E/S Analógica	12	Braçadeira de cabo (PE)
5	Conector USB	13	Ponto de aterramento (aterramento)
6	Interruptor de terminais de comunicação serial	14	Terminais de saída do motor 96 (U), 97 (V), 98 (W)
7	Interruptores analógicos (A53), (A54)	15	Terminais de entrada da rede elétrica 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)
8	Relé 1 (01, 02, 03)	16	TB5 (somente IP21/54). Bloco de terminais do aquecedor anticondensação

Tabela 1.1

OBSERVAÇÃO!

Para saber a localização do TB6 (bloco de terminais do contador), consulte 2.4.3.2 Localizações dos Terminais: D5h-D8h.

1.1.2 Gabinetes para Opcionais Estendidos

Se um conversor de frequência for encomendado com um dos opcionais a seguir, é fornecido com um Gabinete para Opcionais que o torna mais alto.

- Circuito de frenagem
- Desconexão de rede elétrica
- Contator
- Desconexão da rede elétrica com contator
- Disjuntor

Ilustração 1.3 mostra um exemplo de conversor de frequência com Gabinete para Opcionais. *Tabela 1.2* traz uma lista das variantes dos conversores de frequência que incluem opcionais de entrada.

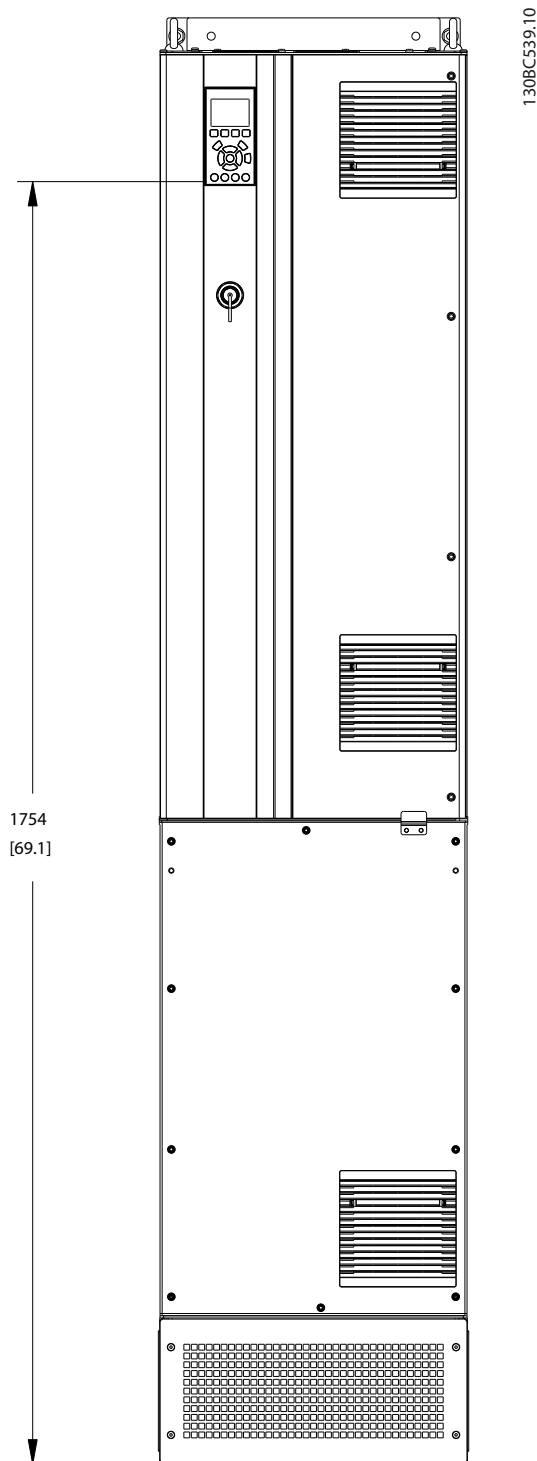


Ilustração 1.3 Gabinete metálico do D7h

Designações das unidades de opcionais	Gabinetes de extensão	Opcionais possíveis
D5h	Gabinete metálico do D1h com extensão curta	Freio, Desconexão
D6h	Gabinete metálico do D1h com extensão alta	Contator, Contator com Desconexão, Disjuntor
D7h	Gabinete metálico do D2h com extensão curta	Freio, Desconexão
D8h	Gabinete metálico do D2h com extensão alta	Contator, Contator com Desconexão, Disjuntor

Tabela 1.2

Os conversores de frequência D7h e D8h (D2h mais Gabinete para Opcionais) incluem um pedestal de 200 mm para montagem no piso.

Existe uma trava de segurança na tampa dianteira do Gabinete para Opcionais. Se o conversor de frequência for fornecido com disjuntor ou desconexão de rede elétrica, a trava de segurança impede que a porta do gabinete seja aberta enquanto o conversor de frequência estiver energizado. Antes de abrir a porta do conversor de frequência, a desconexão ou o disjuntor deve ser aberto (para desenergizar o conversor de frequência) e a tampa do Gabinete para Opcionais deve ser removida.

Para os conversores de frequência adquiridos com desconexão, contator ou disjuntor, o rótulo na plaqueta de identificação inclui um código do tipo para uma reposição que não inclui o opcional. Se houver um problema com o conversor de frequência, ele é substituído independentemente dos opcionais.

Consulte *2.7 Equipamento Opcional* para obter descrições mais detalhadas dos opcionais de entrada e outros opcionais que podem ser incluídos no conversor de frequência.

1.2 Objetivo do Manual

Este manual tem a finalidade de fornecer informações detalhadas para a instalação e partida do conversor de frequência. *2 Instalação* fornece requisitos da instalação elétrica e mecânica, incluindo fiação de entrada, do motor, de controle e de comunicação serial e funções de terminal de controle. *3 Partida e Colocação em Funcionamento* fornece procedimentos detalhados para partida, programação operacional básica e testes funcionais. Os capítulos restantes fornecem detalhes suplementares. Esses detalhes incluem interface do usuário, programação detalhada, exemplos de aplicação, resolução de problemas de partida e especificações.

1.3 Recursos adicionais

Outros recursos estão disponíveis para entender a programação e as funções avançadas do conversor de frequência.

- O *Guia de Programação do VLT®* fornece mais detalhes sobre como trabalhar com parâmetros e muitos exemplos de aplicação.
- O *Guia de Design do VLT®* destina-se a fornecer capacidades e funcionalidade detalhadas para o projeto de sistemas de controle do motor.
- Publicações e manuais complementares estão disponíveis na Danfoss. Consulte <http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Documentations/Technical+Documentation.htm> para obter as listas.
- Existe equipamento opcional disponível que pode alterar alguns dos procedimentos descritos. Verifique as instruções fornecidas com essas opções para saber os requisitos específicos. Entre em contato com o seu fornecedor Danfoss local ou visite o site da Danfoss: <http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Documentations/Technical+Documentation.htm> para downloads ou informações adicionais.

1.4 Visão Geral do Produto

Um conversor de frequência é um controlador de motor eletrônico que converte entrada da rede elétrica CA em uma saída de forma de onda CA variável. A frequência e a tensão de saída são reguladas para controlar o torque ou a velocidade do motor. O conversor de frequência pode variar a velocidade do motor em resposta ao feedback do sistema, como sensores de posição em uma correia transportadora. O conversor de frequência também pode regular o motor respondendo a comandos remotos de controladores externos.

Além disso, o conversor de frequência monitora o status do motor e do sistema, emite alarmes ou advertências de condições de falha, dá partida e para o motor, otimiza a eficiência energética e oferece muito mais funções de controle, monitoramento e eficiência. Estão disponíveis funções de monitoramento e operação como indicações de status para um sistema de controle externo ou rede de comunicação serial.

1.5 Funções Internas do Controlador

Ilustração 1.4 há um diagrama de blocos dos componentes internos do conversor de frequência. Consulte Tabela 1.3 para saber suas funções.

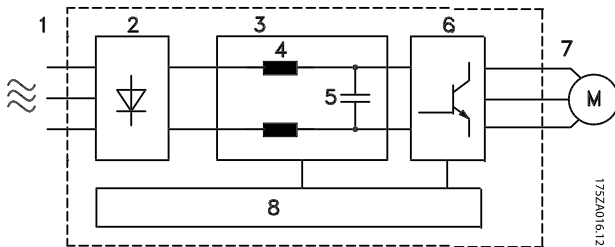


Ilustração 1.4 Diagrama de Blocos do Conversor de Frequência

Área	Título	Funções
1	Entrada da rede elétrica	<ul style="list-style-type: none"> Fonte de alimentação da rede elétrica CA trifásica do conversor de frequência
2	Retificador	<ul style="list-style-type: none"> A ponte retificadora converte a entrada CA em corrente CC para fornecer alimentação ao inversor
3	Barramento CC	<ul style="list-style-type: none"> O circuito do barramento CC intermediário manipula a corrente CC
4	Reatores CC	<ul style="list-style-type: none"> Filtrar a tensão no circuito CC intermediário Fornecer proteção do transiente da linha Reduzir a corrente RMS Aumentar o fator de potência refletido de volta para a linha Reduzir harmônica na entrada CA
5	Banco do capacitor	<ul style="list-style-type: none"> Armazena a alimentação CC Fornece proteção ride-through para perdas curtas de energia
6	Inversor	<ul style="list-style-type: none"> Converter a CC em uma forma de onda CA PWM para uma saída variável controlada para o motor
7	Saída para o motor	<ul style="list-style-type: none"> Potência de saída trifásica regulada para o motor
8	Circuito de controle	<ul style="list-style-type: none"> Potência de entrada, processamento interno, saída e corrente do motor são monitorados para fornecer operação e controle eficientes A interface do usuário e os comandos externos são monitorados e executados A saída e o controle do status podem ser fornecidos

Tabela 1.3 Componentes Internos do Conversor de Frequência

1.6 Chassi de tamanho e valor nominal da potência

Sobrecarga Alta de kW	75	90	110	132	160	200	250	315	315
Sobrecarga Normal de kW	90	110	132	160	200	250	315	355	400
400 V		D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h		
500 V			D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h	
525 V	D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h	D4h		
690 V		D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h		D4h

Tabela 1.4 Conversores de Frequência de Classe kW

Sobrecarga Alta de HP	100	125	150	200	250	300	350	350
Sobrecarga Normal de HP	125	150	200	250	300	350	400	450
460 V		D3h	D3h	D3h	D4h	D4h		D4h
575 V	D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h	D4h	

Tabela 1.5 Conversores de Frequência de Classe HP

2 Instalação

2.1 Planejando o Local da Instalação

OBSERVAÇÃO!

Antes de executar a instalação é importante planejar como o conversor de frequência deverá ser instalado. Negligenciar esse planejamento poderá resultar em trabalho adicional durante e após a instalação.

Selecione o melhor local de operação possível levando em consideração o seguinte (consulte os detalhes nas páginas seguintes e os respectivos Guias de Design):

- Temperatura de operação ambiente
- 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 integrados, garanta que os fusíveis externos estejam dimensionados corretamente

Tensão [V]	Restrições de altitude
380-500	Para altitudes acima de 3 km, entre em contacto com a Danfoss em relação à PELV
525-690	Em altitudes acima de 2 km, entre em contacto com a Danfoss com relação à PELV

Tabela 2.1 Instalação em Altitudes Elevadas

2.2 Lista de Verificação de Pré-instalação

- Ao desembalar o conversor de frequência, assegure-se de que a unidade está intacta. Se ocorreu algum dano, entre em contacto imediatamente com a empresa transportadora para registrar o dano.
- Antes de desembalar o conversor de frequência, coloque-o o mais próximo possível do local de instalação final.
- Compare o número do modelo na plaqueta de identificação com o que foi solicitado para verificar se é o equipamento correto
- Garanta que cada um dos seguintes itens possui as mesmas características de tensão nominal:

- Rede elétrica (potência)
- Conversor de frequência
- Motor
- Garanta que as características nominais de corrente de saída do conversor de frequência é igual ou maior que a corrente de carga total do motor para desempenho de pico do motor.
 - O tamanho do motor e a potência do conversor de frequência devem ser correspondentes para proteção de sobrecarga correta.
 - Se as características nominais do conversor de frequência forem menores que o motor, a saída total do motor não pode ser alcançada.

2.3 Instalação Mecânica

2.3.1 Resfriamento

- Deve ser fornecido espaço para ventilação acima e abaixo. Geralmente são necessários 225 mm (9 pol).
- A montagem incorreta pode resultar em superaquecimento e desempenho reduzido
- Derating deve ser considerado para temperaturas começando entre 45 °C (113 °F) e 50 °C (122 °F) e elevação de 1000 m (3300 ft) acima do nível do mar. Consulte o *Guia de Design do VLT®* para obter informações detalhadas.

Os conversores de frequência de alta potência utilizam um conceito de resfriamento do canal traseiro que remove o ar de resfriamento do dissipador de calor, que transporta aproximadamente 90% do calor para fora do canal traseiro dos conversores de frequência. O ar do canal traseiro pode ser redirecionado do painel ou da sala com o uso de um dos kits a seguir.

Resfriamento do duto

Existe um kit de resfriamento do canal traseiro disponível para direcionar o ar de resfriamento do dissipador de calor para fora do painel quando houver conversores de frequência de chassi/IP20 instalados em um gabinete Rittal. O uso desse kit reduz o calor no painel e ventiladores de porta menores podem ser especificados no gabinete.

2

Resfriamento da parte traseira (tampas superior e inferior)

O ar de resfriamento do canal traseiro pode ser ventilado para fora da sala para que o calor do canal traseiro não seja dissipado na sala de controle.

Um ventilador (ou ventiladores) de porta é necessário no gabinete para remover o calor não contido no canal traseiro dos conversores de frequência e qualquer perda adicional gerada por outros componentes dentro do gabinete. O fluxo de ar total requerido deve ser calculado no sentido de possibilitar a seleção de ventiladores adequados.

Fluxo de ar

Deve ser garantido o fluxo de ar necessário sobre o dissipador de calor. A velocidade do fluxo é mostrada em Tabela 2.2.

Os ventiladores funcionam pelos seguintes motivos:

- AMA
- Retenção CC
- Pré-magnético
- Freio CC
- a corrente nominal foi excedida em 60%
- Temperatura específica do dissipador de calor excedida (dependente da potência)
- Temperatura ambiente específica do cartão de potência excedida (dependente da intensidade da potência)
- Temperatura ambiente específica do Cartão de Controle excedida

Chassi	Ventilador da porta/ ventilador superior	Ventilador do dissipador de calor
D1h/D3h	102 m³/hr (60 CFM)	420 m³/hr (250 CFM)
D2h/D4h	204 m³/hr (120 CFM)	840 m³/hr (500 CFM)

Tabela 2.2 Fluxo de ar

2.3.2 Elevação

Sempre levante o conversor de frequência usando os olhais de elevação dedicados, Use uma barra para evitar curvatura dos orifícios para içamento.

CUIDADO

O ângulo do topo do conversor de frequência até os cabos de elevação deverá ser 60° ou mais.

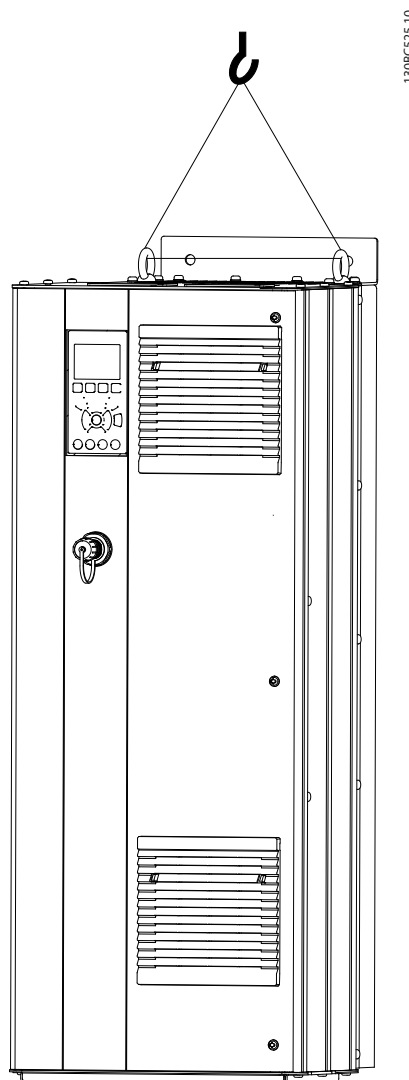


Ilustração 2.1 Método de Elevação Recomendado

2.3.3 Montagem em Parede - Unidades IP21 (NEMA 1) e IP54 (NEMA 12)

Considere o seguinte antes de selecionar o local de instalação final:

- Espaço livre para resfriamento
- Acesso para abertura da porta
- Entrada de cabo pela parte de baixo

2.4 Instalação Elétrica

2.4.1 Requisitos Gerais

Esta seção contém instruções detalhadas para a fiação do conversor de frequência. As seguintes tarefas são descritas:

- Conectando o motor aos terminais de saída do conversor de frequência
- Conectando a rede elétrica CA aos terminais de entrada do conversor de frequência
- Conectando a fiação de comunicação serial e de controle
- Após a potência ser aplicada, verificando a entrada e a potência do motor; programando os terminais de controle para suas funções pretendidas

⚠️ 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. É altamente recomendável que a instalação, partida e manutenção sejam realizadas somente por pessoal treinado e qualificado. A falha em seguir estas diretrizes podem resultar em morte ou lesões graves.

CUIDADO

ISOLAMENTO DA FIAÇÃO!

Estenda a fiação de controle, a fiação do motor e a energia de entrada em três conduítes metálicos separados ou use cabo blindado separado para isolamento de ruído de alta frequência. A falha em isolar a fiação de energia, do motor e de controle poderá resultar em desempenho do conversor de frequência e de equipamentos associados inferior ao ideal.

2

1 30RC 548 11

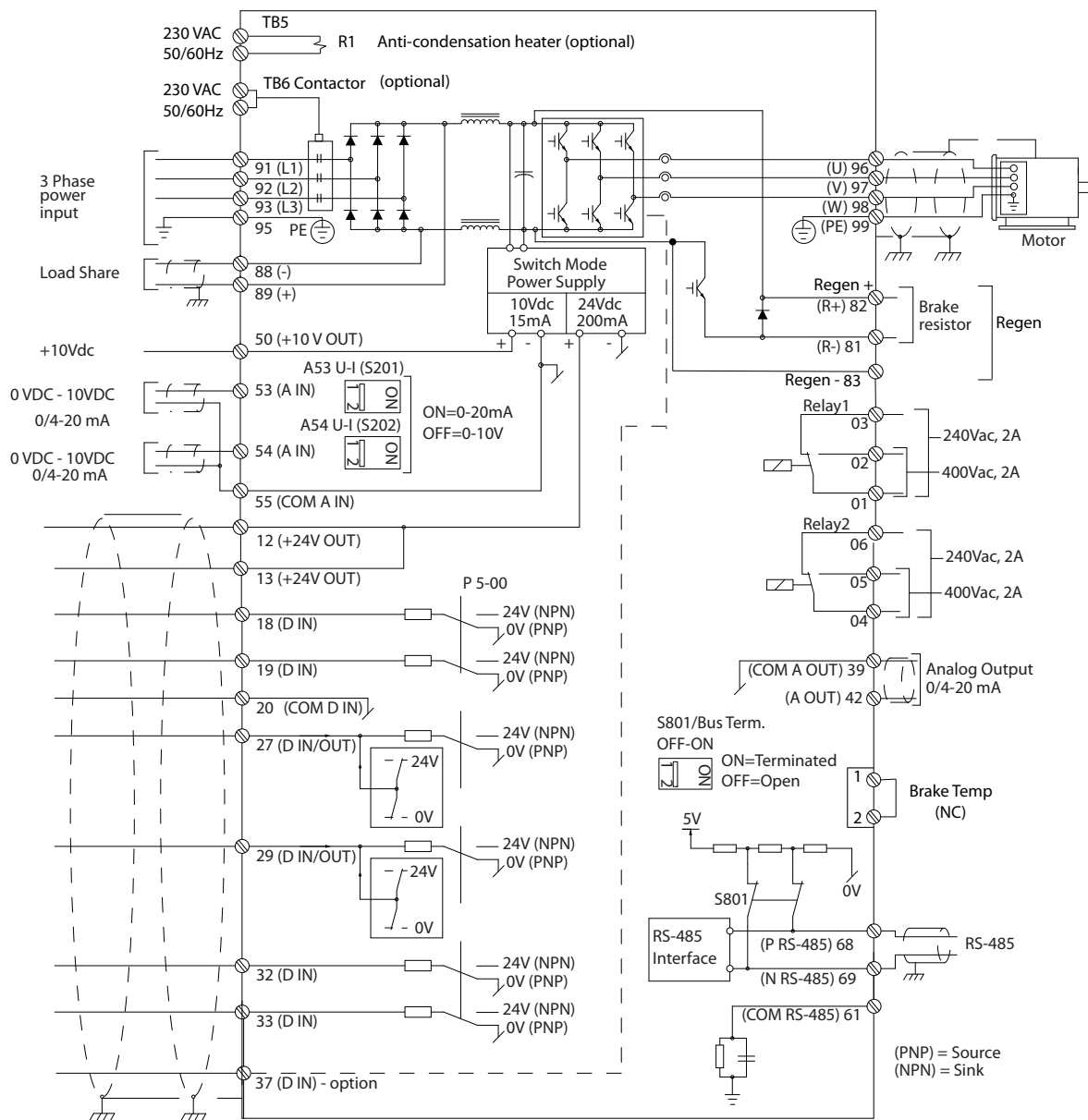


Ilustração 2.2 Diagrama de Interconexão

Para sua segurança, atenda os requisitos a seguir

- O equipamento de controle eletrônico está conectado a tensão de rede elétrica perigosa. Deve ser tomado extremo cuidado de proteção contra perigos elétricos ao aplicar potência à unidade.
- Estenda separadamente os cabos de motor de múltiplos conversores de frequência. A tensão induzida dos cabos de saída do motor estendidos juntos pode carregar capacitores do equipamento mesmo com o equipamento desligado e travado.
- Os terminais de fiação de campo não se destinam a receber condutor um tamanho maior.

Sobrecarga e Proteção do Equipamento

- Uma função ativada eletronicamente dentro do conversor de frequência fornece proteção de sobrecarga para o motor. A sobrecarga calcula o nível de aumento para ativar a temporização da função de desarme (parada da saída do controlador). Quanto maior for a corrente drenada, mais rápida será a resposta de desarme. A sobrecarga fornece proteção do motor Classe 20. Consulte *8 Advertências e Alarmes* para saber detalhes sobre a função de desarme.
- Como a fiação do motor transporta corrente de alta frequência, é importante que a fiação da rede elétrica, da potência do motor e do controle sejam estendidas separadamente. Use conduíte metálico ou fio blindado separado. Consulte *Ilustração 2.3*. A falha em isolar a fiação de controle, de potência e do motor pode resultar em desempenho do equipamento abaixo do ideal.
- Todos os conversores de frequência devem ser equipados com proteção de curto-circuito e de sobrecarga de corrente. É necessário fusível de entrada para fornecer essa proteção, consulte *Ilustração 2.4*. Se não forem fornecidos de fábrica, os fusíveis devem ser providenciados pelo instalador como parte da instalação. Consulte as características nominais máximas dos fusíveis em *10.3.1 Proteção*.

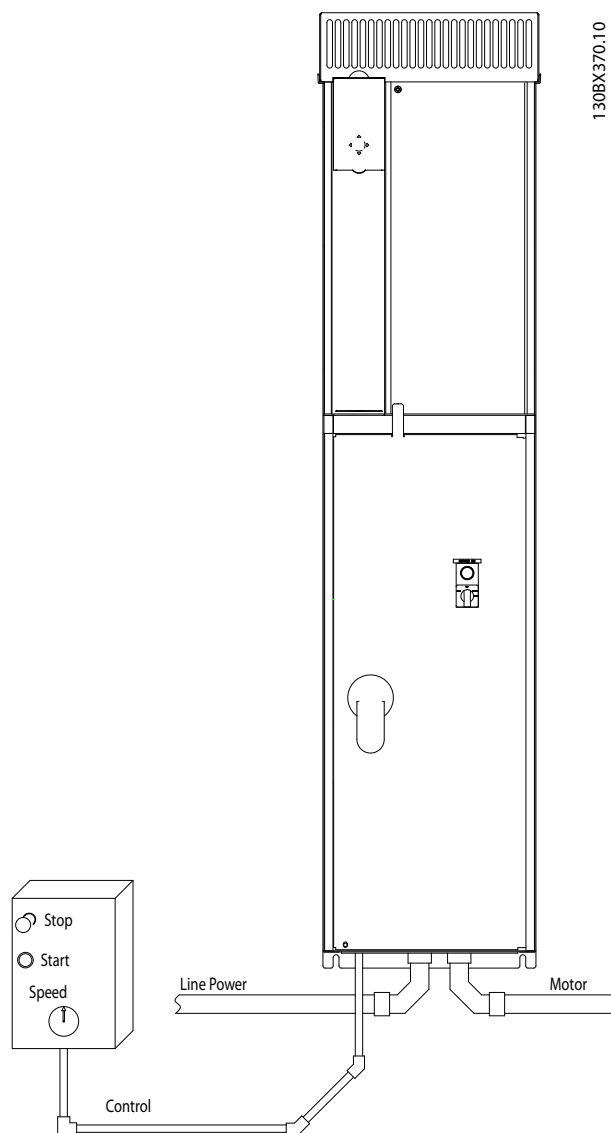


Ilustração 2.3 Exemplo de Instalação Elétrica Adequada Usando Conduíte

- Todos os conversores de frequência devem ser equipados com proteção de curto-circuito e de sobrecarga de corrente. É necessário fusível de entrada para fornecer essa proteção, consulte *Ilustração 2.4*. Se não forem fornecidos de fábrica, os fusíveis devem ser providenciados pelo instalador como parte da instalação. Consulte as características nominais máximas dos fusíveis em *10.3.1 Proteção*.

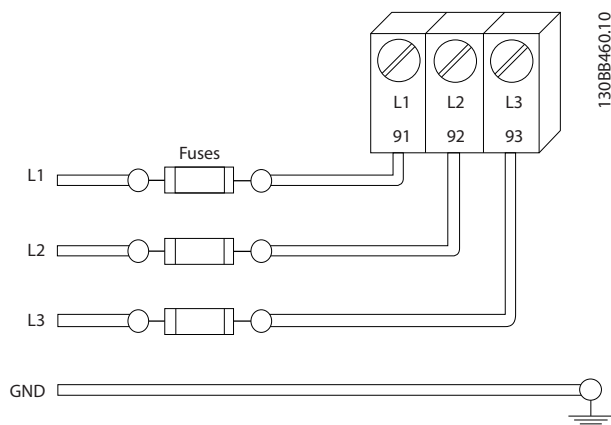


Ilustração 2.4 Fusíveis do conversor de frequência

Tipo e Características Nominais do Fio

- Toda a fiação deverá estar em conformidade com as regulamentações locais e nacionais com relação à seção transversal e aos requisitos de temperatura ambiente.
- A Danfoss recomenda que todas as conexões elétricas sejam feitas com fio de cobre classificado para 75 °C no mínimo.

2.4.2 Requisitos de ponto de aterramento (aterramento)

⚠️ ADVERTÊNCIA

PERIGO DE PONTO DE ATERRAMENTO (ATERRAMENTO)!

Para segurança do operador é importante aterrar o conversor de frequência corretamente de acordo com os códigos elétricos locais e nacionais e as instruções contidas neste documento. Não use conduíte conectado ao conversor de frequência como substituição de aterramento correto. As correntes do ponto de aterramento (aterramento) são superiores a 3,5 mA. Se o conversor de frequência não for aterrado corretamente, o resultado poderá ser morte ou ferimentos graves.

OBSERVAÇÃO!

É responsabilidade do usuário ou do instalador elétrico certificado assegurar o ponto de aterramento correto do equipamento de acordo com as normas e os códigos elétricos locais e nacionais.

- Siga todos os códigos elétricos locais e nacionais para aterrar o equipamento elétrico corretamente
- Deverá ser estabelecido aterramento de proteção adequado do equipamento com correntes de ponto de aterramento (aterramento) superiores a 3,5 mA, consulte *2.4.2.1 Corrente de Fuga (>3,5 mA)*
- Um fio terra de ponto de aterramento (fio de aterramento) é necessário para potência de entrada, potência do motor e fiação de controle
- Use as braçadeiras fornecidas com o equipamento para conexão do terra correta.
- Não aterre um conversor de frequência a outro com ligação em série
- Mantenha as conexões do fio do ponto de aterramento (aterramento) o mais curto possível
- É recomendável o uso de fio trançados para reduzir o ruído elétrico
- Atenda os requisitos de fiação do fabricante do motor

2.4.2.1 Corrente de Fuga (>3,5 mA)

Siga os códigos locais e nacionais com relação ao aterramento de proteção do equipamento com uma corrente de fuga > 3,5 mA. A tecnologia do conversor de frequência implica no chaveamento de alta frequência em alta potência. Isso irá gerar uma corrente de fuga na conexão do terra. Uma corrente de falha no conversor de frequência nos terminais de energia de saída poderá conter um componente CC que pode carregar os capacitores do filtro e causar uma corrente transiente do ponto de aterramento. A corrente de fuga para o terra depende de várias configurações do sistema, incluindo filtro de RFI, cabos de motor blindados e potência do conversor de frequência.

EN/IEC61800-5-1 (Norma de Produto de Sistema de Drive de Potência) exige cuidado especial se a corrente de fuga exceder 3,5 mA. O ponto de aterramento deve ser reforçado de uma destas maneiras:

- Fio do ponto de aterramento de pelo menos 10 mm².
- Dois fios de ponto de aterramento separados, ambos atendendo as regras de dimensionamento

Consulte EN 60364-5-54 § 543.7 para obter mais informações.

Usando RCDs

Onde dispositivos de corrente residual (RCDs) – também conhecidos como disjuntores para a corrente de fuga à terra (ELCBs) – forem usados, atenda o seguinte: dispositivos de corrente residual (RCDs)

- Use somente RCDs do tipo B, que são capazes de detectar correntes CA e CC
- Use RCDs com atraso de inrush para prevenir falhas decorrentes de correntes do ponto de aterramento transiente
- Dimensione os RCDs de acordo com a configuração do sistema e considerações ambientais.

2.4.2.2 Ponto de Aterramento Gabinetes IP20

O conversor de frequência pode ser aterrado usando conduíte ou cabo blindado. Para aterramento das conexões elétricas, use os prontos de aterramento dedicados como mostrado em *Ilustração 2.6*.

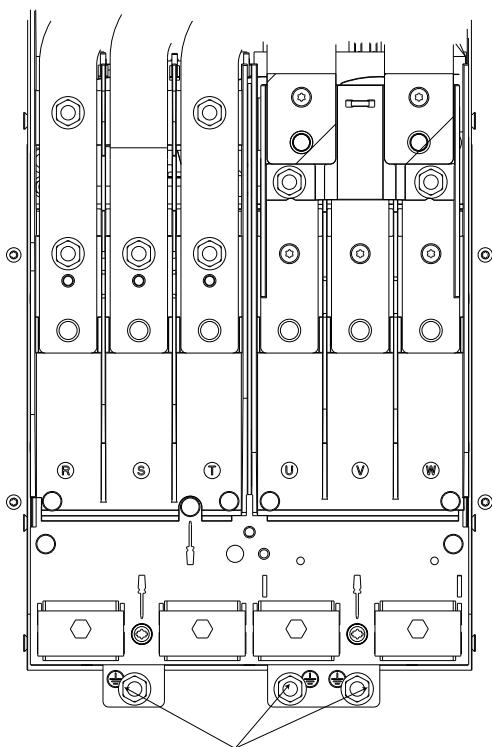


Ilustração 2.5 Pontos de Aterramento dos Gabinetes (Chassi) IP20

2.4.2.3 Ponto de Aterramento dos Gabinetes IP21/54

O conversor de frequência pode ser aterrado usando conduíte ou cabo blindado. Para aterramento das conexões elétricas, use os prontos de aterramento dedicados como mostrado em *Ilustração 2.6*.

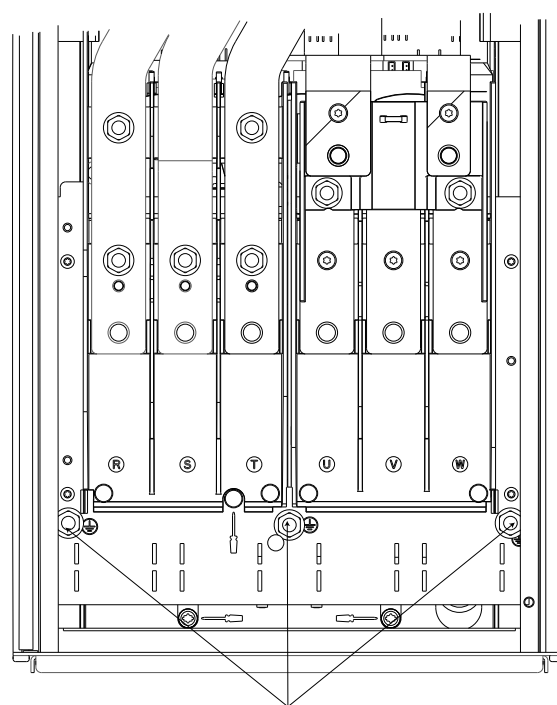


Ilustração 2.6 Ponto de Aterramento dos Gabinetes IP21/54.

2.4.3 Conexão do Motor

ADVERTÊNCIA

TENSÃO INDUZIDA!

Estenda os cabos de motores de saída dos conversores de frequência múltipla separadamente. A tensão induzida dos cabos de saída do motor estendidos juntos pode carregar capacitores do equipamento mesmo com o equipamento desligado e travado. Se os cabos de saída do motor não forem estendidos separadamente, o resultado poderá ser morte ou lesões graves.

- Para saber os tamanhos máximos do cabo, consulte 10.1 *Especificações dependentes da potência*
- Siga os códigos elétricos locais e nacionais para os tamanhos dos cabos
- Placas de bucha são fornecidas na base do IP21/54 e unidades mais altas (NEMA1/12)

- Não instale capacitores de correção do fator de potência entre o conversor de frequência e o motor.
- Não conecte um dispositivo de partida ou de troca de polo entre o conversor de frequência e o motor
- Conecte a fiação do motor trifásico nos terminais 96 (U), 97 (V) e 98 (W)
- Aterre o cabo de acordo com as instruções fornecidas
- Aperte os terminais de acordo com as informações fornecidas em 10.3.4 *Torques de Aperto de Conexão*
- Atenda os requisitos de fiação do fabricante do motor

2.4.3.1 Localizações dos Terminais: D1h-D4h

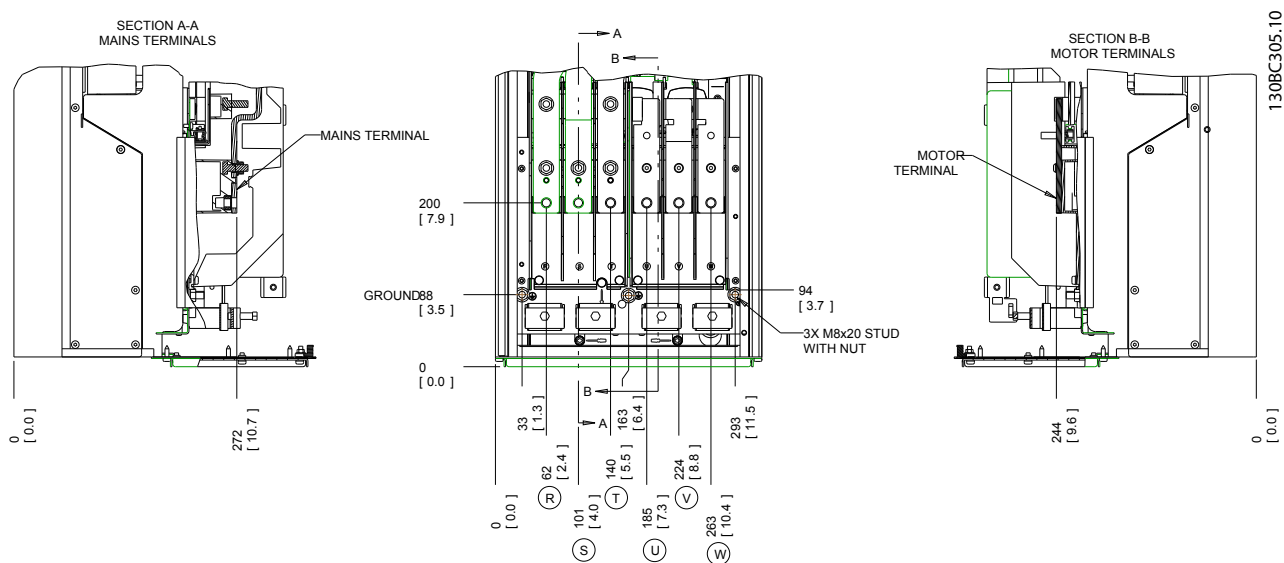
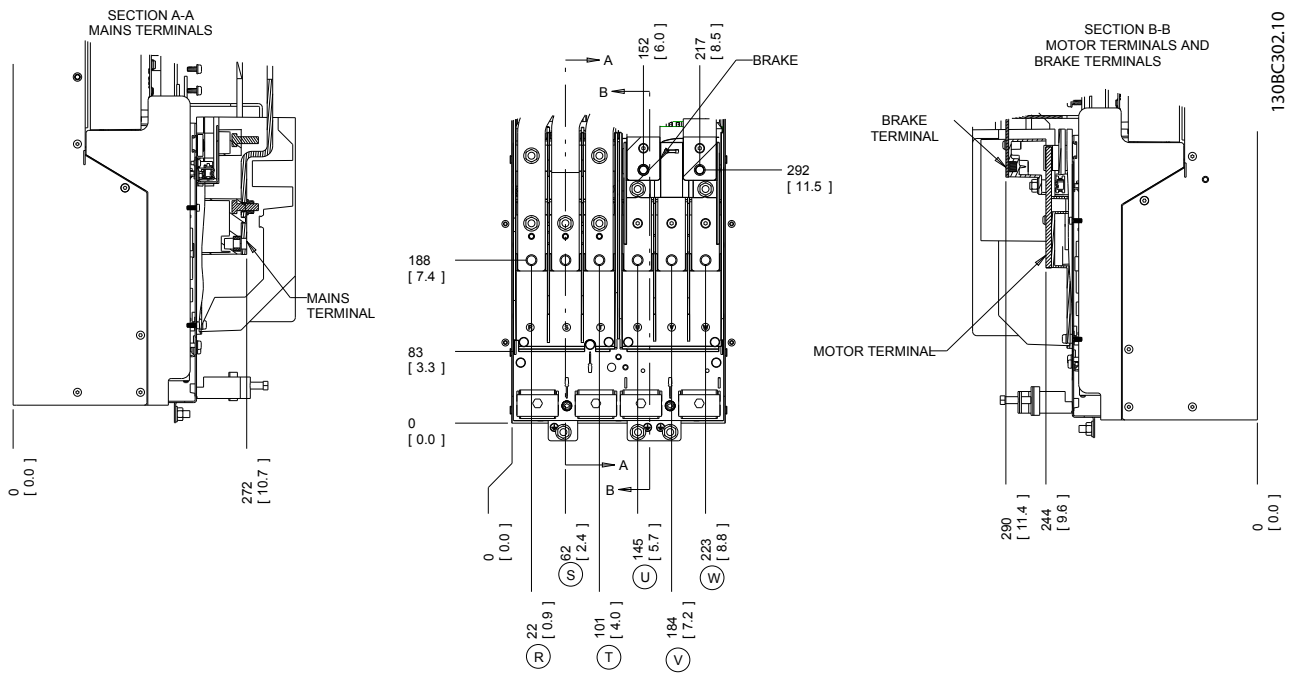


Ilustração 2.7 Localizações dos Terminais D1h



2

Ilustração 2.8 Localizações dos Terminais D3h

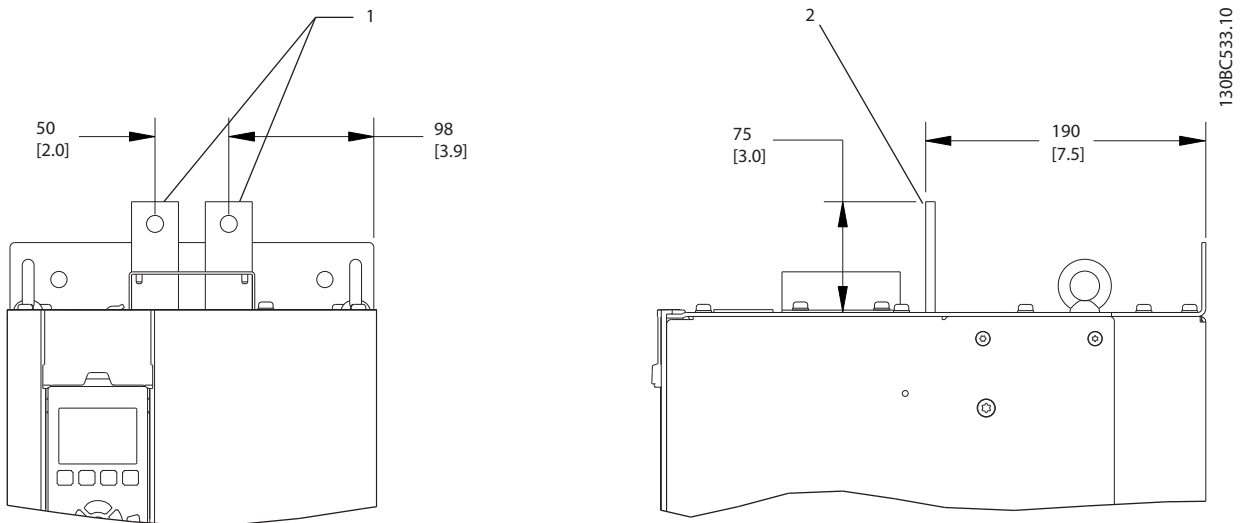


Ilustração 2.9 Terminais de regeneração e de distribuição da carga, D3h

1	Visão frontal
2	Vista lateral

Tabela 2.3

2

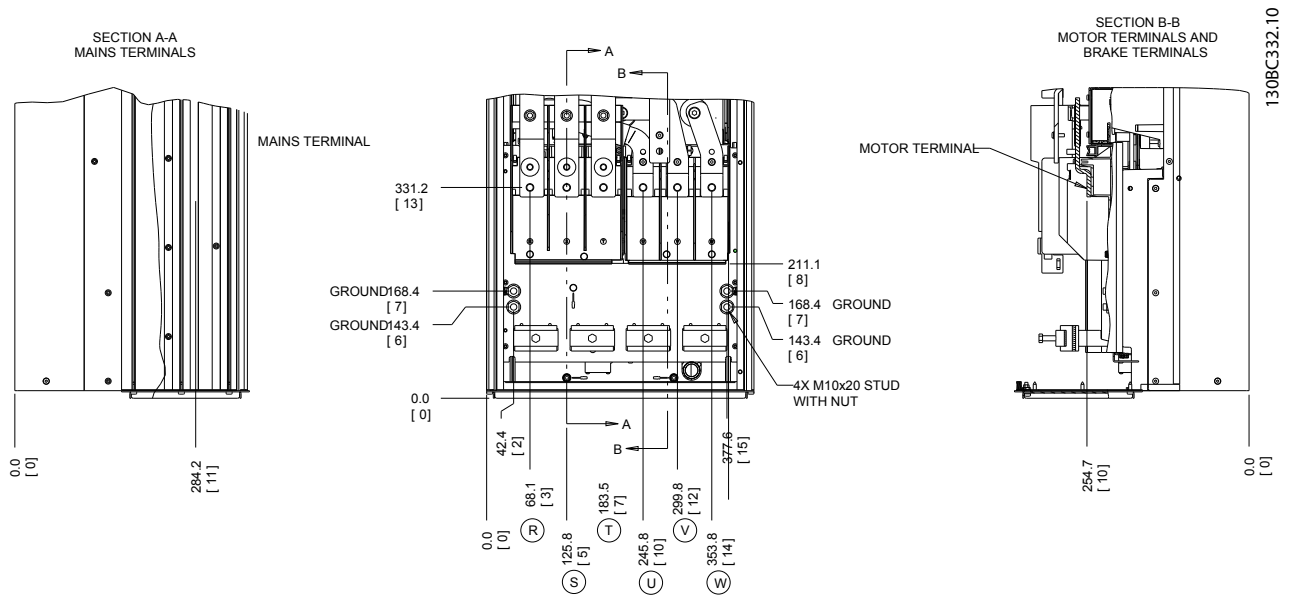


Ilustração 2.10 Localizações dos Terminais D2h

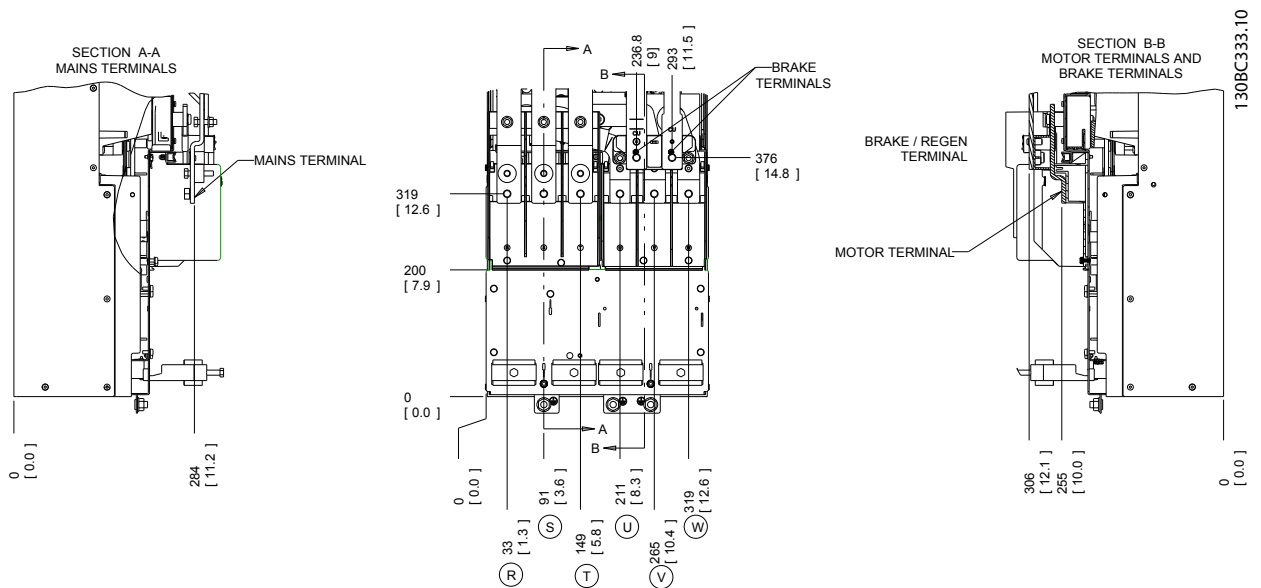
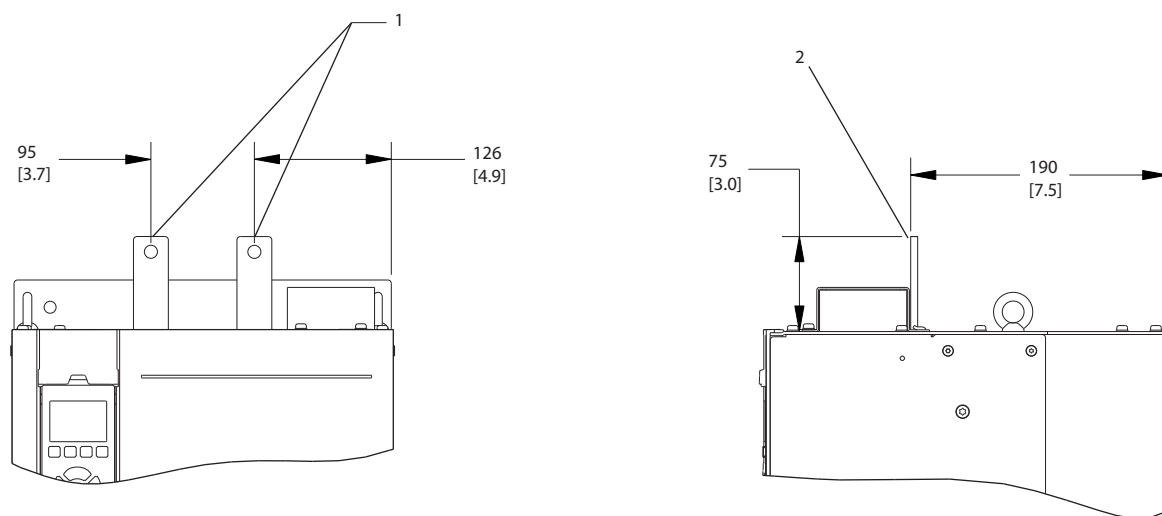


Ilustração 2.11 Localizações dos Terminais D4h



2

Ilustração 2.12 Terminais de regeneração e de distribuição da carga, D4h

1	Visão frontal
2	Vista lateral

Tabela 2.4

2.4.3.2 Localizações dos Terminais: D5h-D8h

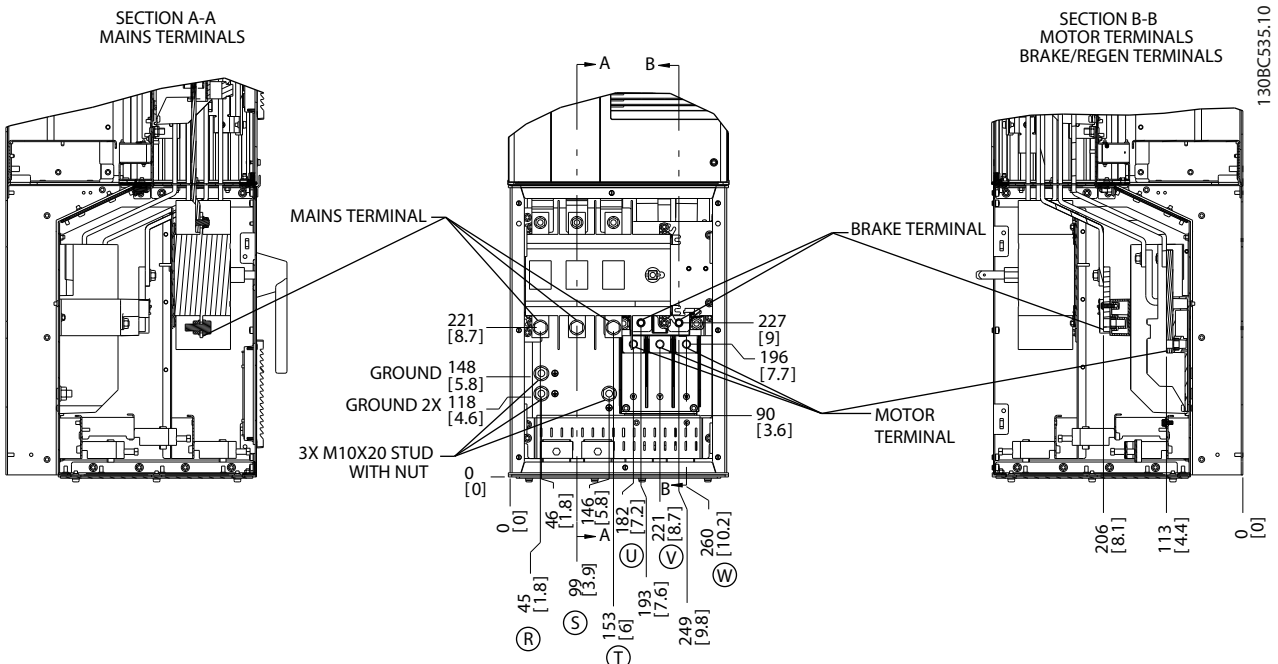


Ilustração 2.13 Localizações dos Terminais, D5h com Opcional de Desconexão

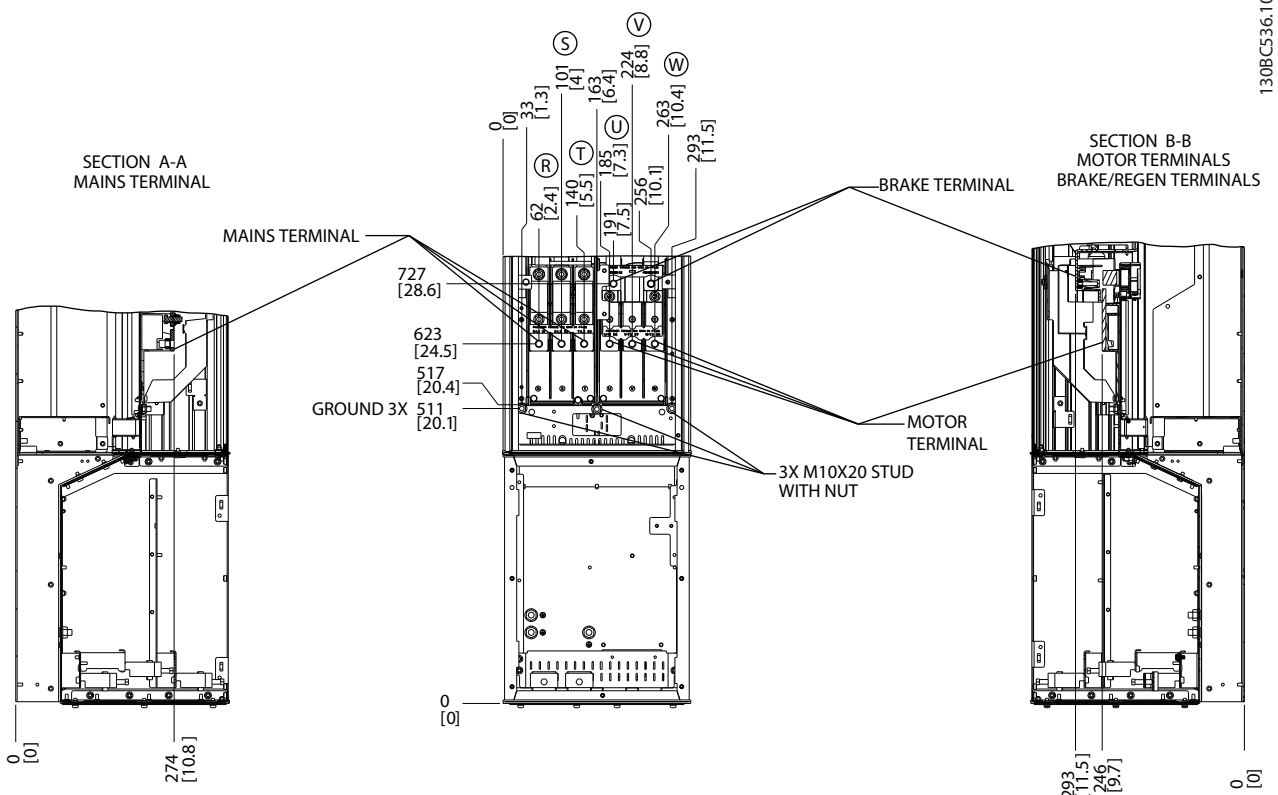
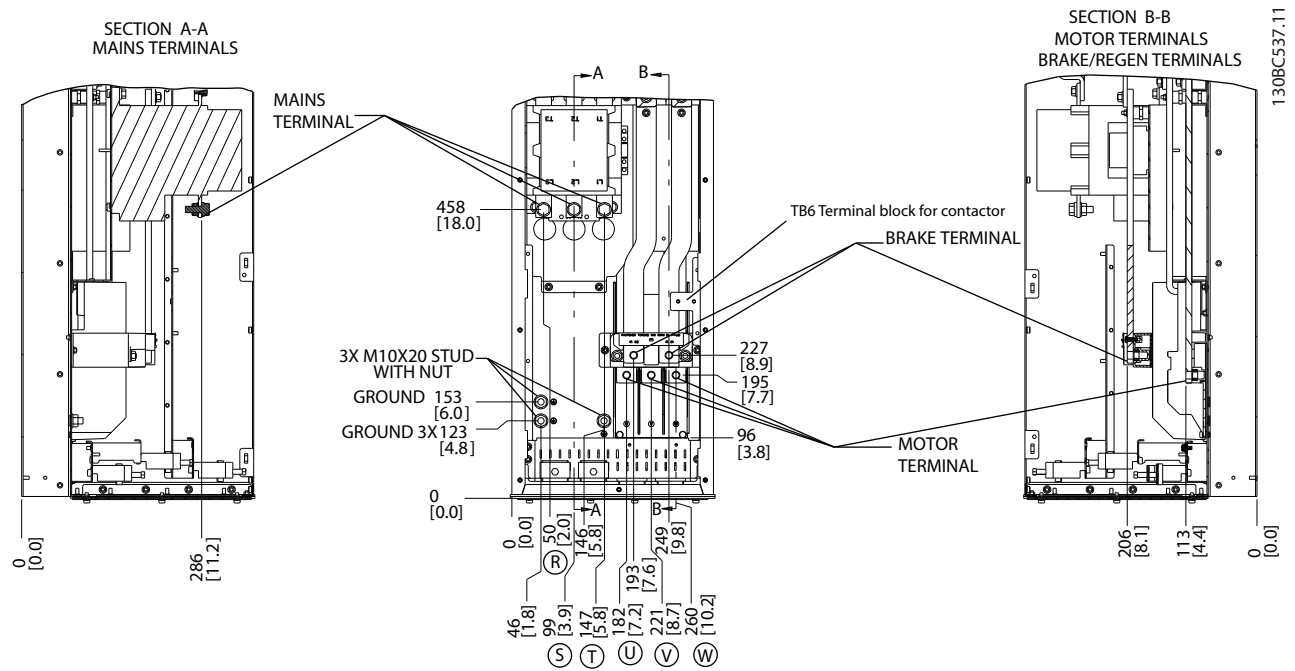


Ilustração 2.14 Localizações dos Terminais, D5h com Opcional de Freio



2

Ilustração 2.15 Localizações dos Terminais, D6h com Opcional de Contator

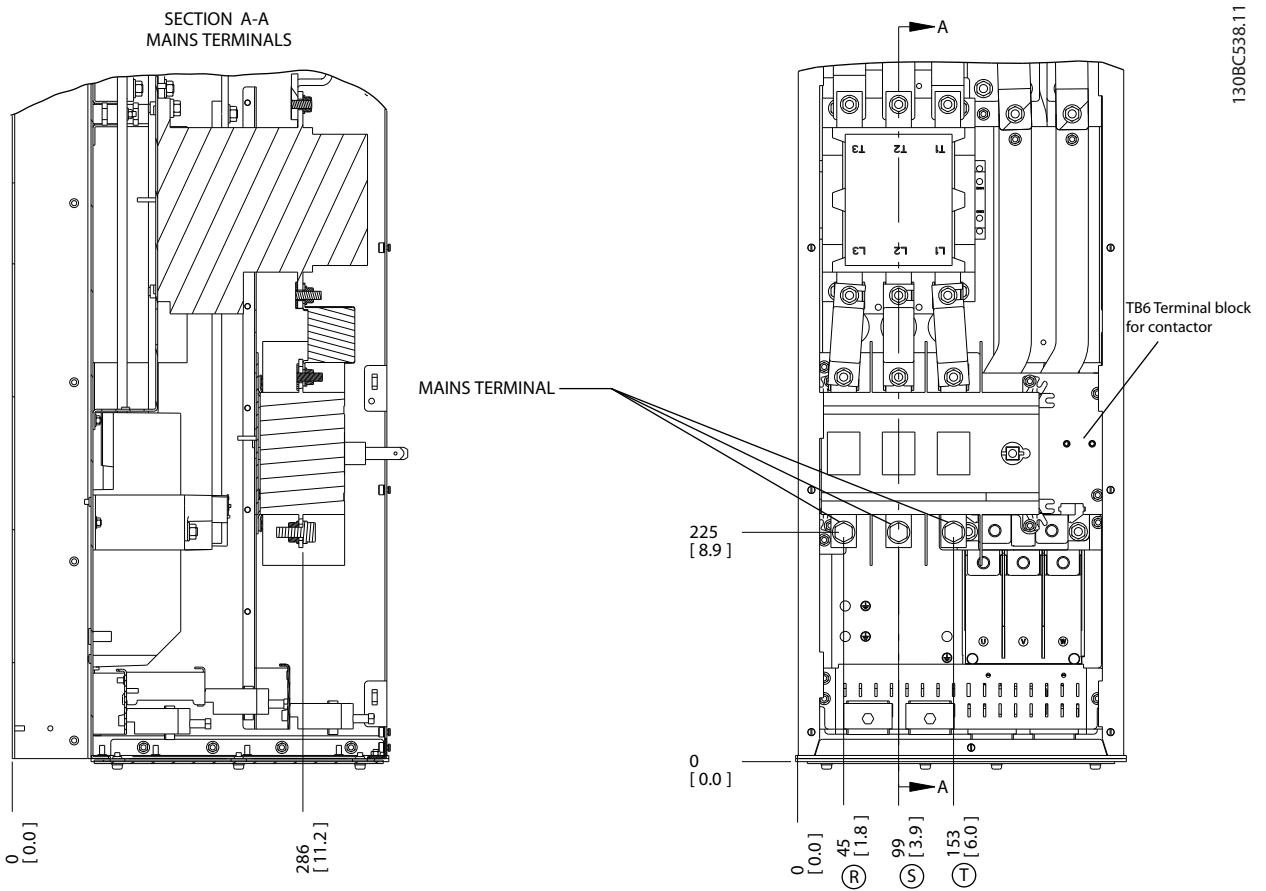


Ilustração 2.16 Localizações dos Terminais, D6h com Opcionais de Desconexão e de Contator

2

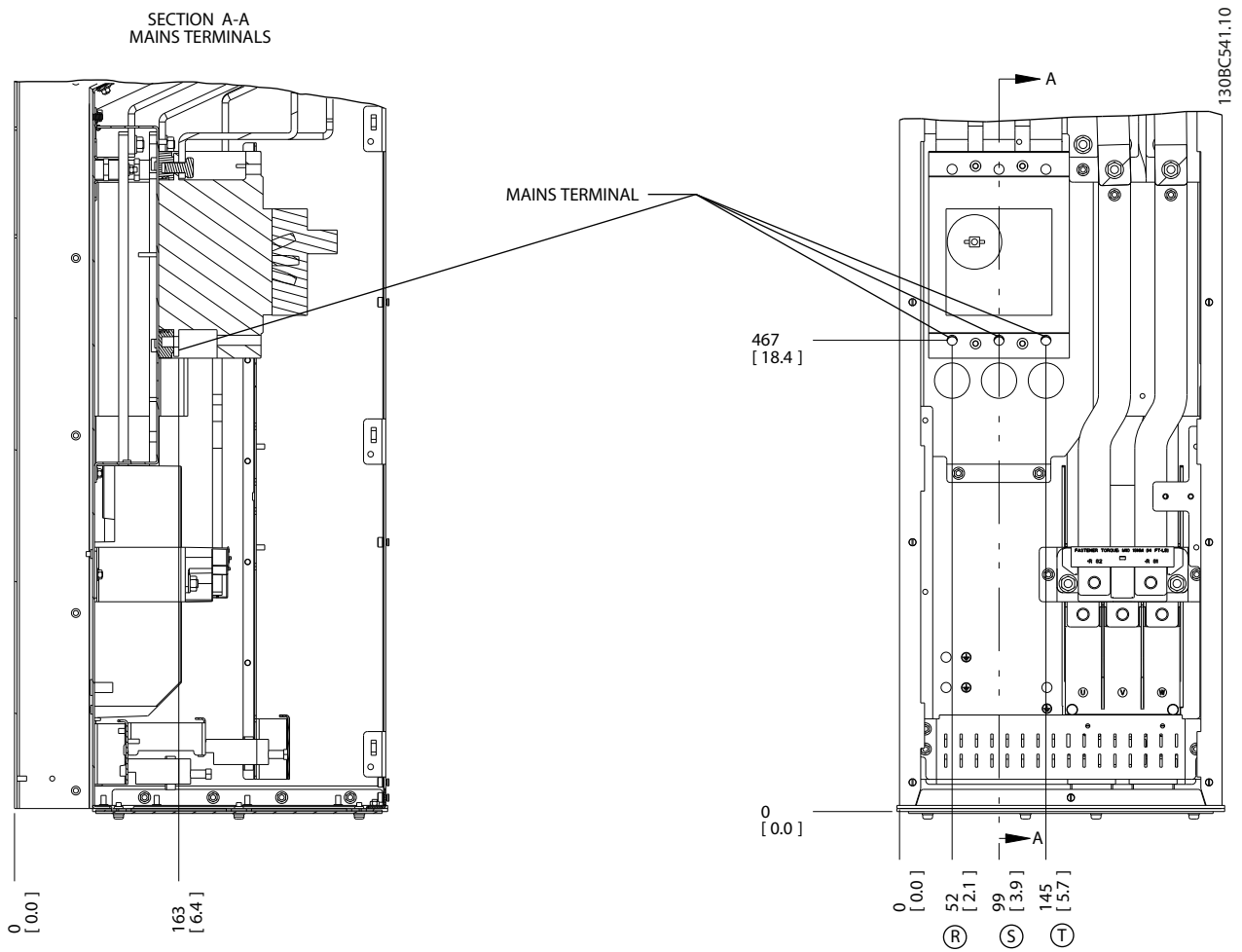
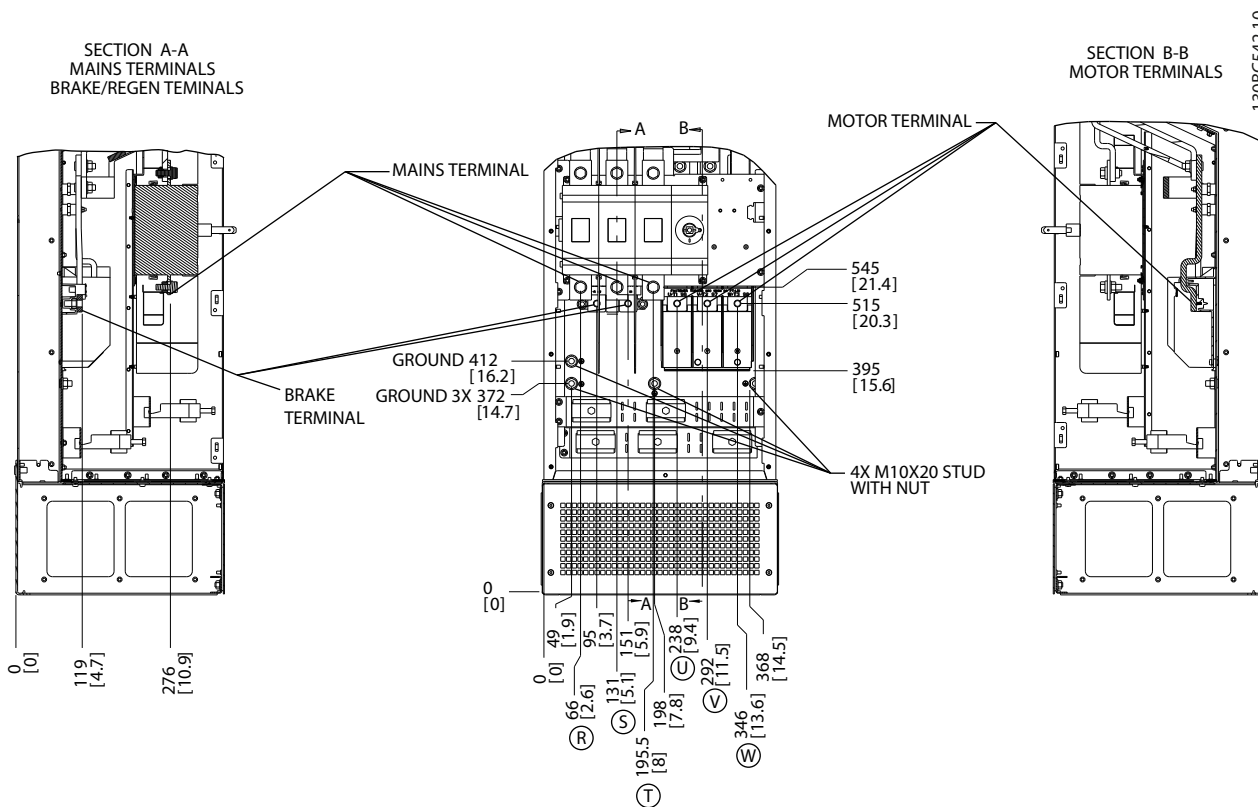


Ilustração 2.17 Localizações dos Terminais, D6h com Opcional de Disjuntor



2

Ilustração 2.18 Localizações dos Terminais, D7h com Opcional de Desconexão

2

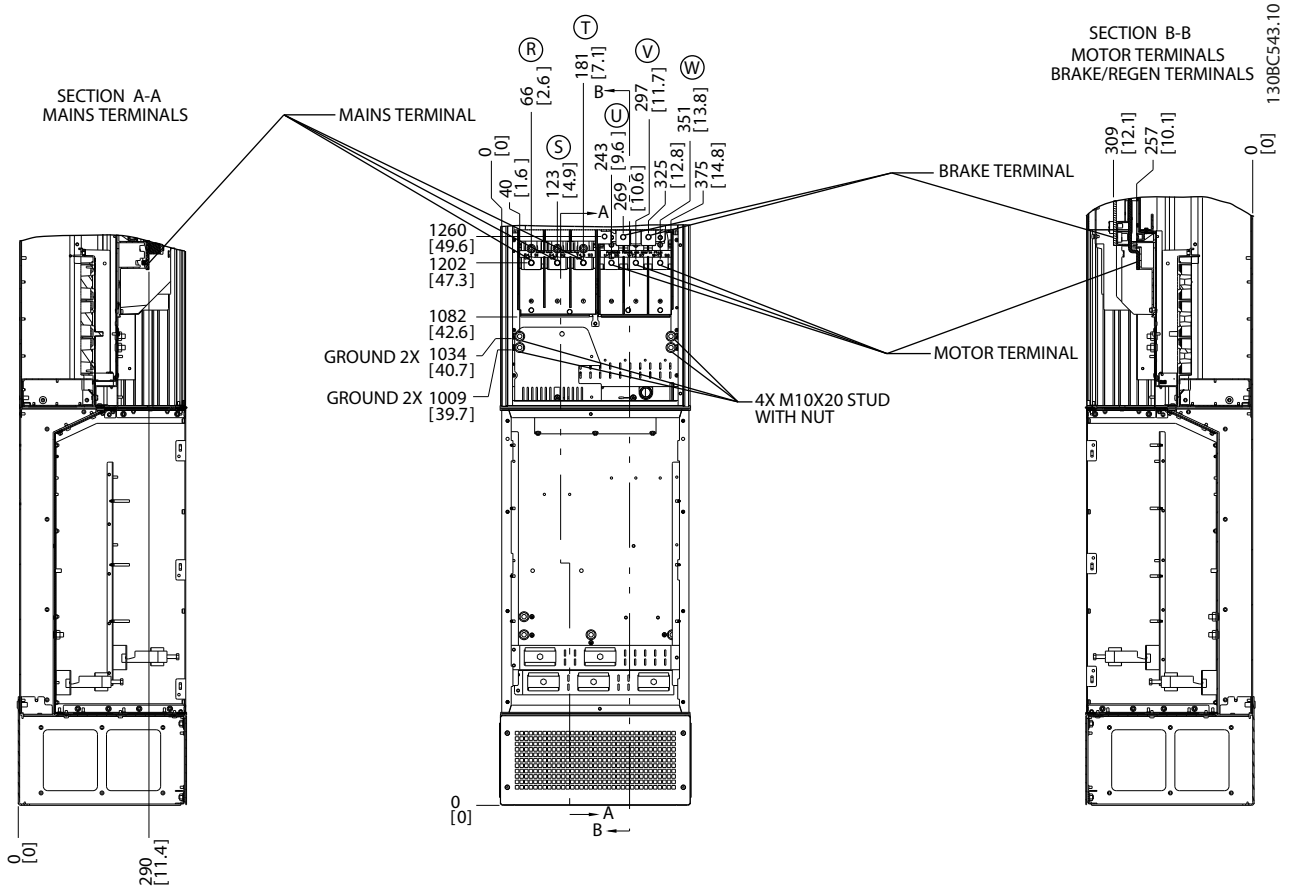
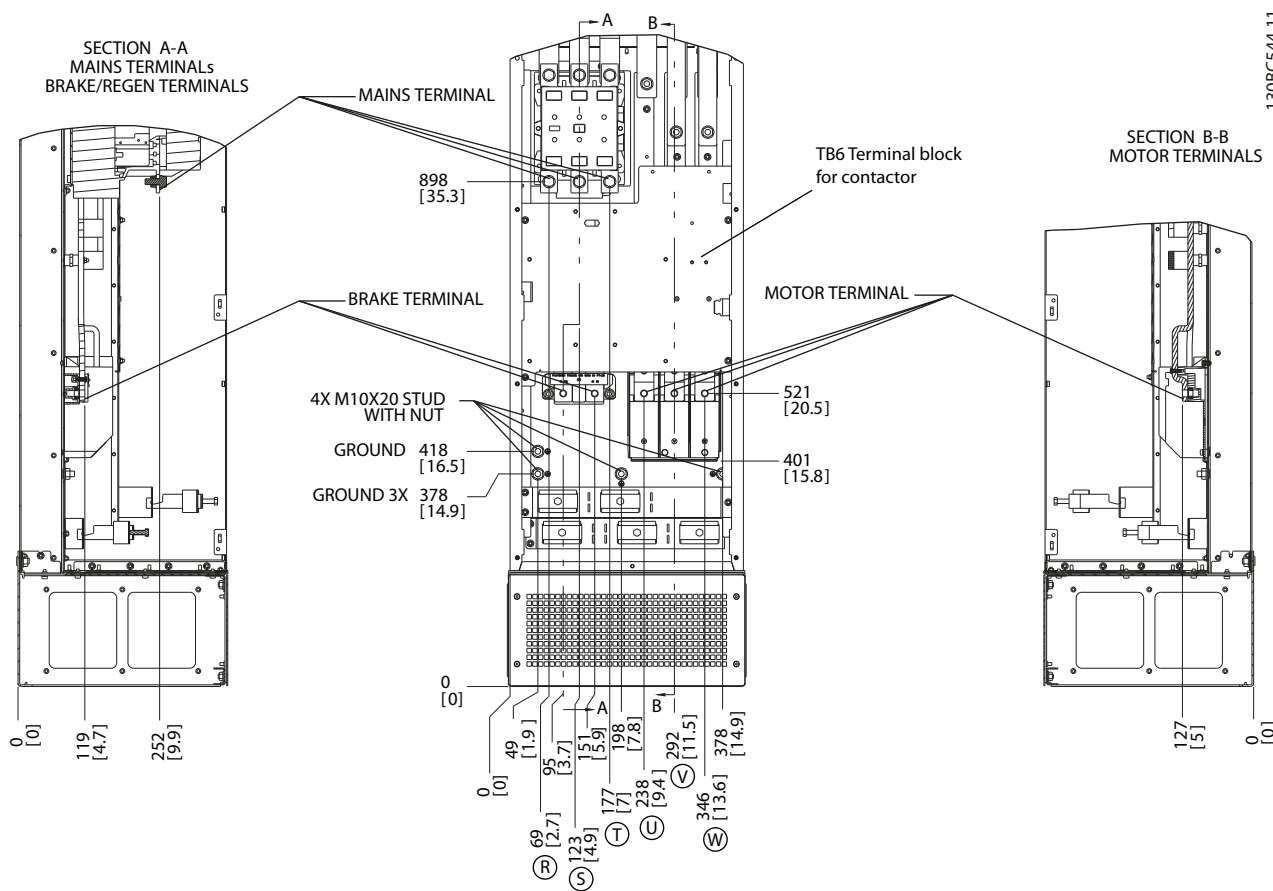


Ilustração 2.19 Localizações dos Terminais, D7h com Opcional de Freio



2

Ilustração 2.20 Localizações dos Terminais, D8h com Opcional de Contator

2

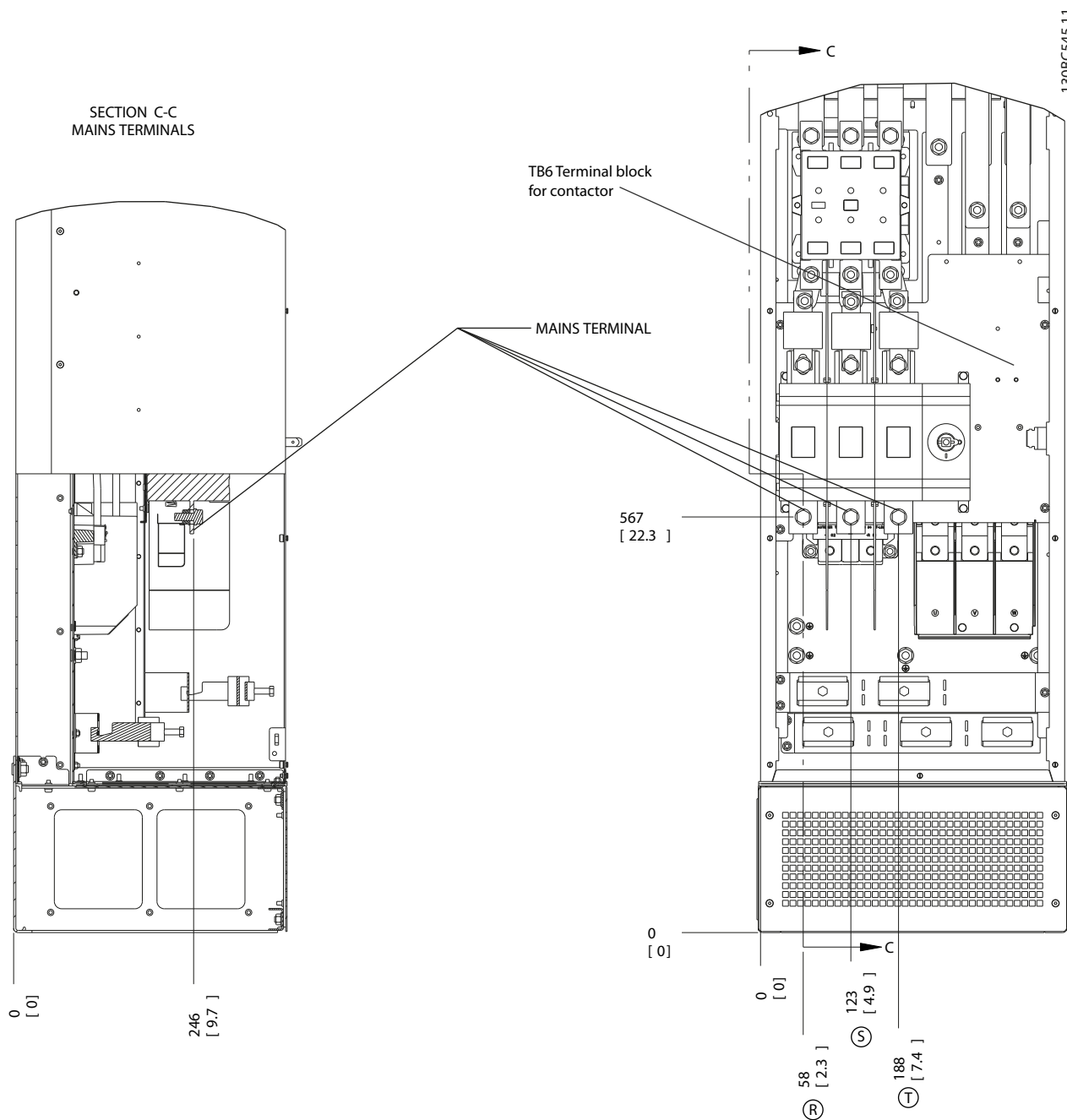
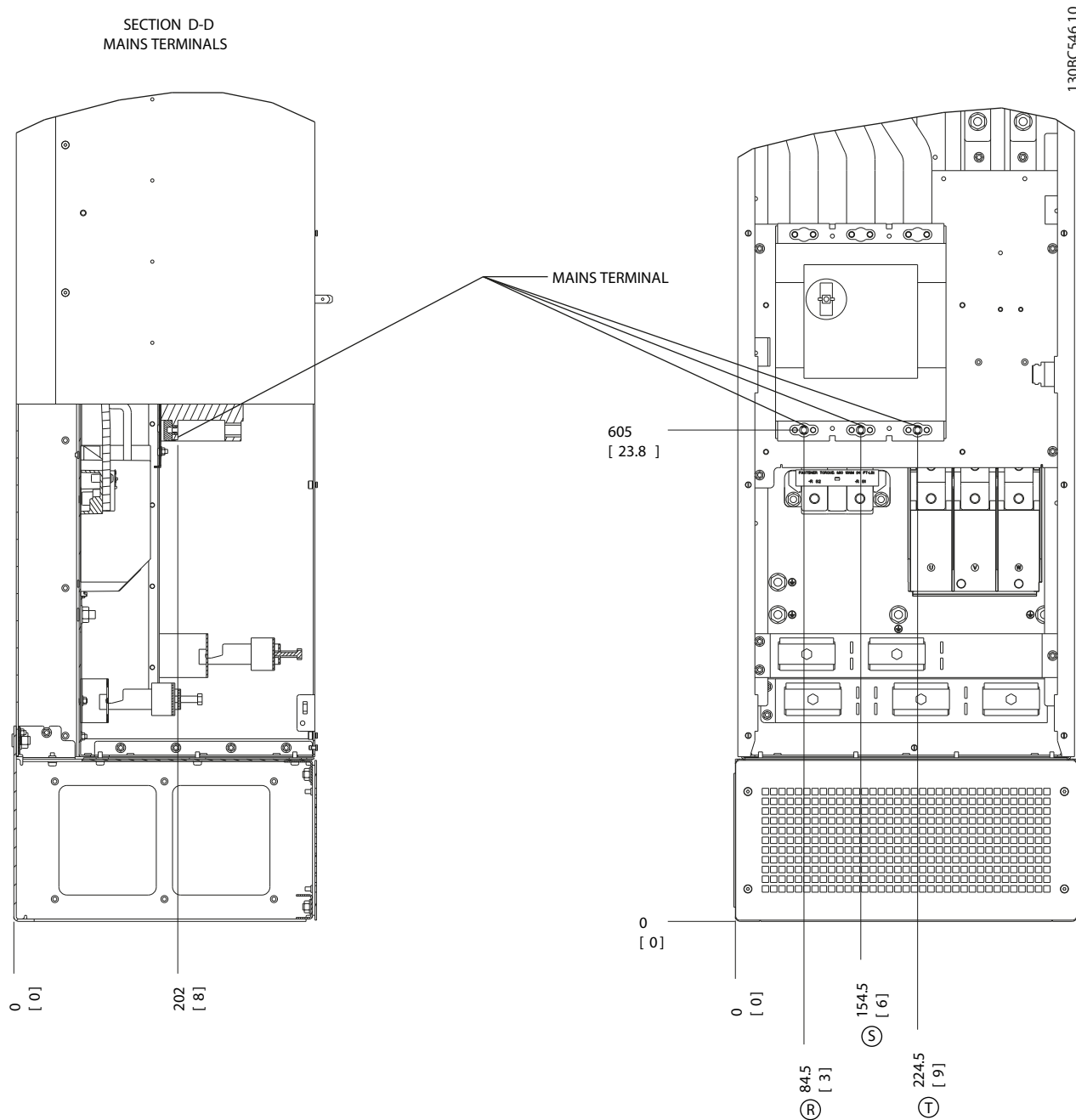


Ilustração 2.21 Localizações dos Terminais, D8h com Opcionais de Desconexão e de Contator



2

Ilustração 2.22 Localizações dos Terminais, D8h com Opcional de Disjuntor

2.4.4 Cabo de Motor

O motor deve estar conectado aos terminais U/T1/96, V/T2/97, W/T3/98. Ponto de aterramento para terminal 99.. Todos os tipos de motores trifásicos assíncronos podem ser usados com uma unidade de conversor de frequência. A configuração de fábrica é para a rotação no sentido horário, com a saída do conversor de frequência conectado da seguinte maneira:

Nº. do Terminal	Função
96, 97, 98, 99	Rede elétrica U/T1, V/T2, W/T3 Ponto de aterramento (aterramento)

Tabela 2.5

2.4.5 Verificação da Rotação do motor

O sentido de rotação pode ser mudado invertendo duas fases do cabo de motor ou alterando a configuração do 4-10 Motor Speed Direction.

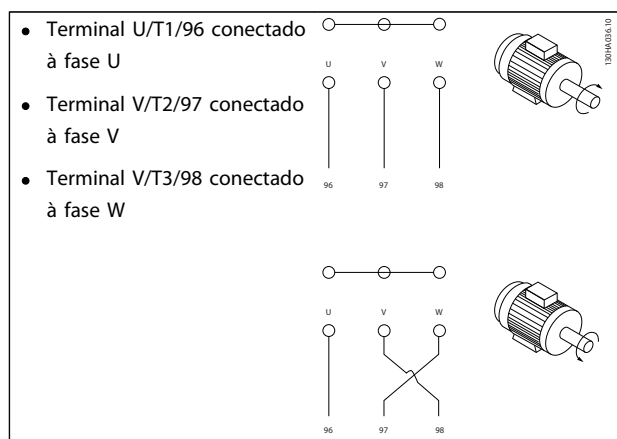


Tabela 2.6

Uma verificação da rotação do motor pode ser executada usando 1-28 Verificação da Rotação do motor e seguindo as etapas indicada no display.

2.4.6 Conexão de Rede CA

- O tamanho da fiação é baseada na corrente de entrada do conversor de frequência
- Siga os códigos elétricos locais e nacionais para os tamanhos dos cabos
- Conecte a fiação de entrada da alimentação trifásica CA nos terminais L1, L2 e L3 (ver Ilustração 2.23).

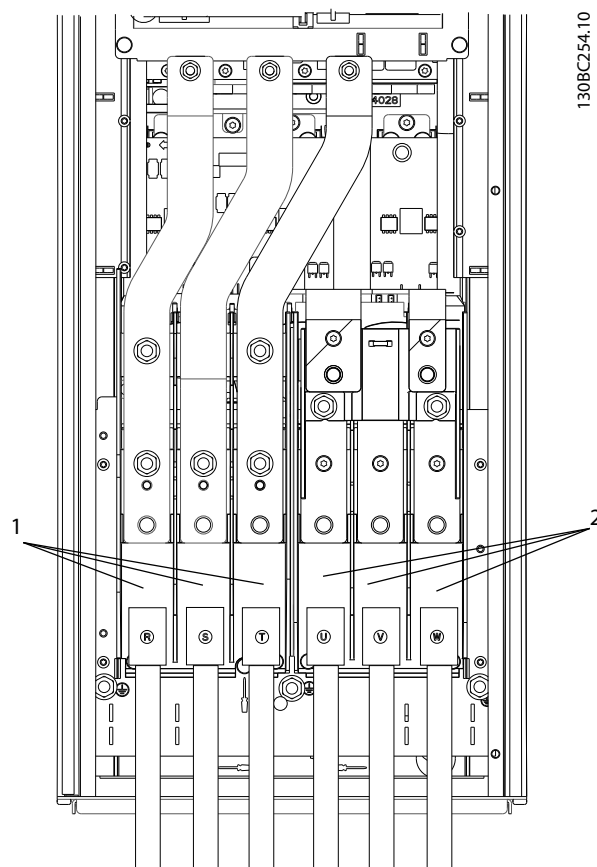


Ilustração 2.23 Conectando à Rede Elétrica CA

1	Conexão de rede elétrica
2	Conexão do motor

Tabela 2.7

- Aterre o cabo de acordo com as instruções fornecidas
- Todos os conversores de frequência podem ser usados com uma fonte de entrada isolada, além de linhas de potência de referência do ponto de aterramento. Quando fornecida de uma fonte isolada da rede elétrica (rede elétrica de TI ou delta flutuante) ou rede elétrica TT/TN-S com uma perna aterrada (delta aterrado), defina 14-50 Filtro de RFI para OFF. Quando desligados, os capacitores do filtro de RFI entre o chassi e o circuito intermediário são isolados para evitar danos ao circuito intermediário e para reduzir as correntes de capacidade do ponto de aterramento de acordo com a IEC 61800-3.

2.5 Conexão da Fiação de Controle

- Isole a fiação de controle de componentes de alta potência no conversor de frequência
- Se o conversor de frequência estiver conectado a um termistor, para isolamento PELV, a fiação de controle do termistor do opcional deverá ser reforçada/com isolamento duplo. É recomendável tensão de alimentação de 24 V CC.

2.5.1 Acesso

Todos os terminais dos cabos de controle estão localizados sob o LCP no lado interno do conversor de frequência. Para acessar, abra a porta (IP21/54) ou remova o painel frontal (IP20).

2.5.2 Usando Cabos de Controle Blindados

A Danfoss recomenda utilizar cabos blindados/encapados metalicamente para otimizar a imunidade EMC dos cabos de controle e das emissões EMC dos cabos do motor.

A capacidade de um cabo reduzir a radiação de entrada e de saída do ruído elétrico depende da impedância de transferência (Z_T). A malha de blindagem de um cabo é normalmente concebida para reduzir a transferência do ruído elétrico; entretanto, uma malha com valor de impedância de transferência (Z_T) mais baixa, é mais eficaz que uma malha com impedância de transferência (Z_T) mais alta.

A impedância de transferência (Z_T) raramente é informada pelos fabricantes de cabos, mas geralmente é possível estimar a impedância de transferência (Z_T) acessando o projeto físico do cabo.

A impedância de transferência (Z_T) pode ser acessada com base nos seguintes fatores:

- A condutibilidade do material de blindagem
 - A resistência de contato entre os condutores individuais da blindagem
 - A abrangência da blindagem, ou seja, a área física do cabo coberta pela blindagem - geralmente indicada como uma porcentagem
 - Tipo de blindagem, ou seja, padrão encapado ou trançado
- a. Cobertura de alumínio com fio de cobre
 - b. Fio de cobre trançado ou cabo de fio de aço encapado metalicamente.
 - c. Camada única de fio de cobre trançado, com cobertura de malha de porcentagem variável.

Este é o cabo de referência típico da Danfoss.

- d. Fio de cobre com camada dupla de trançado
- e. Camada dupla de fio de cobre trançado com camada intermediária magnética blindada/encapada metalicamente.
- f. Cabo embutido em tubo de cobre ou aço
- g. Cabo de comando com espessura de parede de 1,1 mm

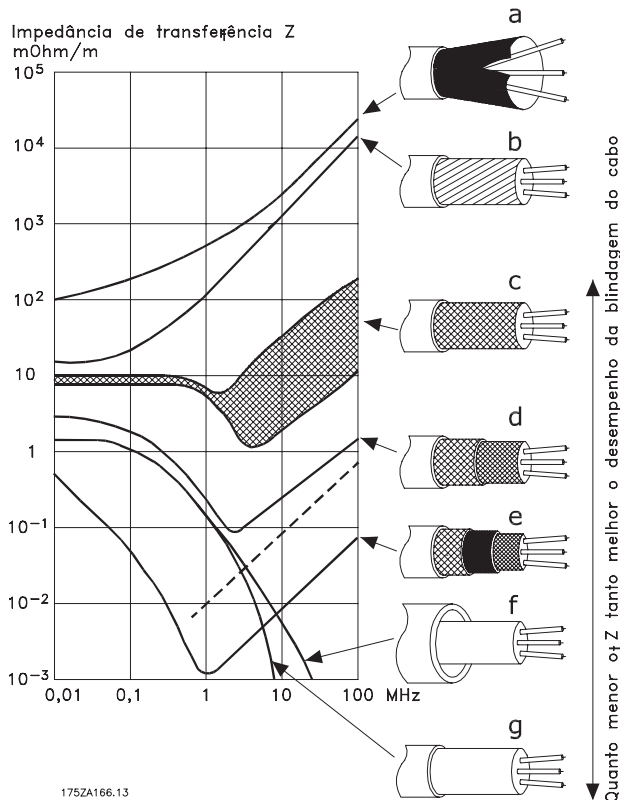


Ilustração 2.24

2.5.3 Aterramento dos cabos de controle blindados

Blindagem correta

O método preferido na maioria dos casos é proteger os cabos de controle e de comunicação serial com braçadeiras de blindagem fornecidas nas duas extremidades para garantir o melhor contato possível dos cabos de alta frequência. Se o potencial do ponto de aterramento entre o conversor de frequência e o PLC for diferente, poderá ocorrer ruído elétrico que perturbará todo o sistema. Esse problema pode ser resolvido instalando um cabo de equalização junto ao cabo de controle. Seção transversal mínima do cabo: 16 mm².

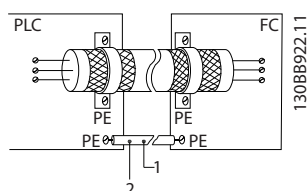


Ilustração 2.25

1	Velocidade 16 mm ²
2	Cabo de equalização

Tabela 2.8

Malhas de aterramento de 50/60 Hz

Com cabos de controle bem longos, poderão ocorrer malhas de aterramento. Para eliminar malhas de aterramento, conecte uma extremidade da tela ao terra um capacitor de 100 nF (mantendo os cabos curtos).

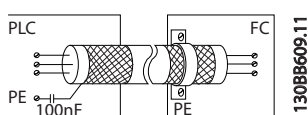


Ilustração 2.26

Evite ruído de EMC na comunicação serial

Esse terminal está conectado ao ponto de aterramento por meio de uma conexão RC interna. Use cabos de par trançado para reduzir a interferência entre os condutores. O método recomendado é mostrado a seguir:

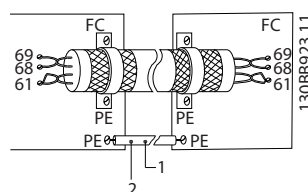


Ilustração 2.27

1	Velocidade 16 mm ²
2	Cabo de equalização

Tabela 2.9

Como alternativa, a conexão com o terminal 61 pode ser omitida:

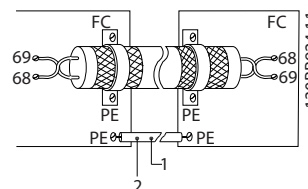


Ilustração 2.28

1	Velocidade 16 mm ²
2	Cabo de equalização

Tabela 2.10

2.5.4 Tipos de Terminal de Controle

As funções de terminal e a configuração padrão estão resumidas em 2.5.6 Funções do Terminal de Controle.

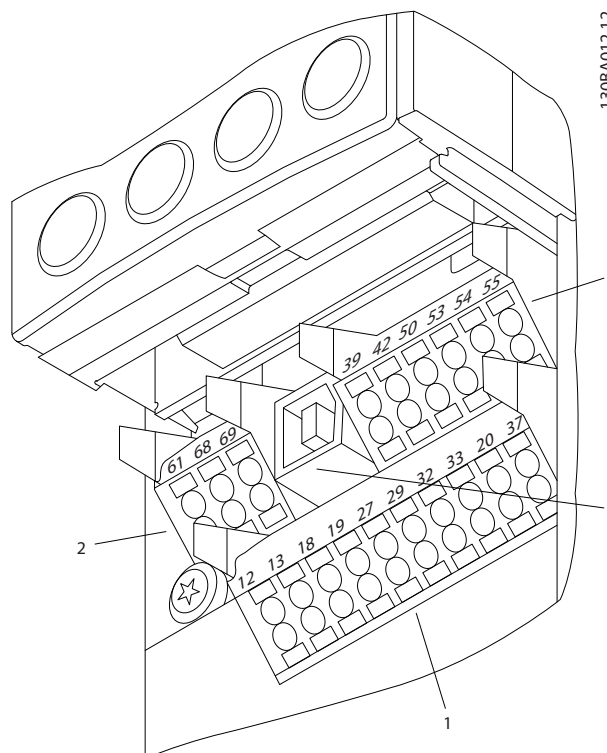


Ilustração 2.29 Locais do Terminal de Controle

- **Conector 1** fornece quatro terminais de entrada digital programáveis, dois terminais digitais programáveis adicionais de entrada ou saída,

tensão de alimentação para o terminal de 24 V CC e um comum para a tensão opcional de 24 V CC fornecida pelo cliente.

- Os terminais (+)68 e (-)69 do **conector 2** são para uma conexão de comunicação serial RS-485
- **Conector 3** fornece duas entradas analógicas, uma saída analógica, tensão de alimentação de 10 VCC e comuns para as entradas e saída.
- **Conector 4** é uma porta USB disponível para uso com o Software de Setup do MCT 10
- Também são fornecidas duas saídas do relé Formato C que estão em vários locais diferentes, dependendo da configuração e do tamanho do conversor de frequência.
- Alguns opcionais disponíveis para serem pedidos com a unidade podem fornecer terminais adicionais. Consulte o manual fornecido com o opcional do equipamento

2.5.5 Fiação para os Terminais de Controle

Os plugues do terminal podem ser removidos para fácil acesso.

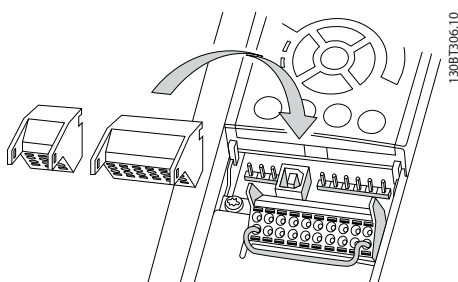


Ilustração 2.30 Remoção dos Terminais de Controle

2.5.6 Funções do Terminal de Controle

As funções do conversor de frequência são comandadas pela recepção de sinais de entrada de controle.

- Cada terminal deve ser programado para a função que suportará nos parâmetros associados a esse terminal. Consulte *5 Programação* e *6 Exemplos de Aplicações* para saber os terminais e os parâmetros associados.
- É importante confirmar que o terminal de controle está programado para a função correta. Consulte *5 Programação* para saber detalhes de programação e de como acessar parâmetros.
- A programação do terminal padrão tem a finalidade de iniciar o funcionamento do conversor de frequência em um modo operacional típico

2.5.6.1 Interruptores dos terminais 53 e 54

- Os terminais de entrada analógica 53 e 54 podem selecionar sinais de entrada de tensão (-10 a 10 V) ou de corrente (0/4-20 mA)
- Remova a energia do conversor de frequência antes de alterar as posições do interruptor
- Configure os interruptores A53 e A54 para selecionar o tipo de sinal. U seleciona tensão, I seleciona corrente
- Os interruptores estão acessíveis quando o LCP for removido (consulte *Ilustração 2.31*).

OBSERVAÇÃO!

Alguns cartões opcionais disponíveis para a unidade podem cobrir esses interruptores e devem ser removidos para alterar as configurações dos interruptores. Sempre remova a energia para a unidade antes de remover os cartões opcionais.

- O padrão do terminal 53 é para um sinal de referência de velocidade em malha aberta em *16-61 Definição do Terminal 53*
- O padrão do terminal 54 é para um sinal de feedback em malha fechada programado em *16-63 Definição do Terminal 54*

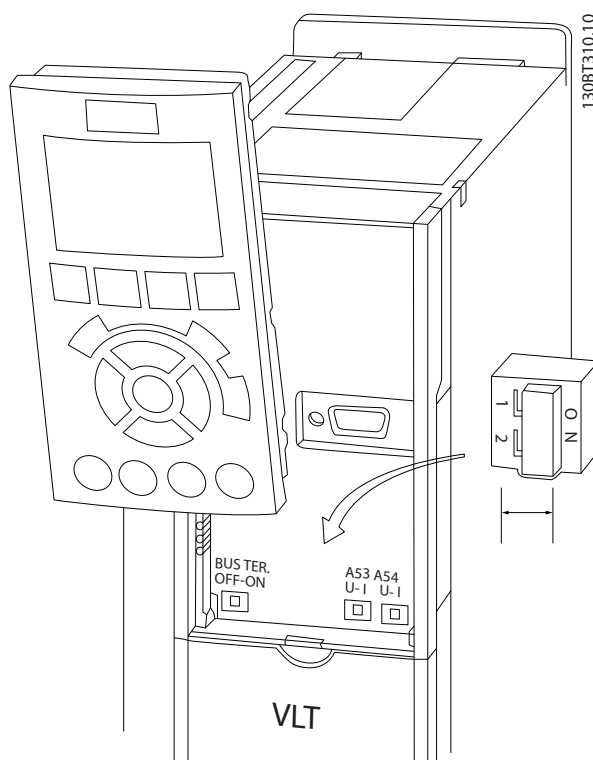


Ilustração 2.31 Localização dos Interruptores dos Terminais 53 e 54 e do Interruptor de Terminação do Bus Serial

2.6 Comunicação Serial

O RS-485 é uma interface de barramento de par de fios, compatível com topologia de rede de entradas múltiplas, ou seja, topologia em que os nós podem ser conectados como um barramento ou por meio de cabos de entrada, a partir de uma linha tronco comum. Um total de 32 nós podem ser conectados a um segmento de rede de comunicação.

Repetidores dividem segmentos de rede. Cada repetidor funciona como um nó dentro do segmento em que está instalado. Cada nó conectado em uma rede específica deve ter um endereço do nó exclusivo em todos os segmentos. Cada segmento deve estar com terminação em ambas as extremidades; para isso use o interruptor de terminação (S801) do conversor de frequência ou um banco de resistores de terminação polarizado. Use sempre par trançado blindado (STP) para cabeamento de barramento e siga sempre boas práticas de instalação comuns. A conexão do terra (aterramento) de baixa impedância da blindagem em cada nó é importante, inclusive em frequências altas. Assim, conecte uma grande superfície da blindagem ao ponto de aterramento, por exemplo com uma braçadeira de cabo ou uma bucha de cabo condutiva. Poderá ser necessário aplicar cabos equalizadores de potencial para manter o mesmo potencial de ponto de aterramento ao longo da rede. Particularmente em instalações com cabos longos.

Para prevenir descasamento de impedância, use sempre o mesmo tipo de cabo ao longo da rede inteira. Ao conectar um motor a um conversor de frequência, use sempre um cabo de motor que seja blindado.

Comprimento	Par trançado blindado (STP)
Impedância	120 Ω
Comprimento de cabo máximo	1200 m (incluindo linhas de perda) 500 m estação a estação

Tabela 2.11

2.7 Equipamento Opcional

2.7.1 Terminais de Divisão da Carga

Os terminais de divisão da carga permitem a conexão de circuitos CC de vários conversores de frequência. Os terminais de divisão da carga estão disponíveis nos conversores de frequência IP20 e se estendem para fora da parte superior do conversor de frequência. Uma tampa de terminal, fornecida com o conversor de frequência, deve ser instalada para manter as características nominais IP20 do gabinete. *Ilustração 2.32* mostra os terminais com tampa e sem tampa.

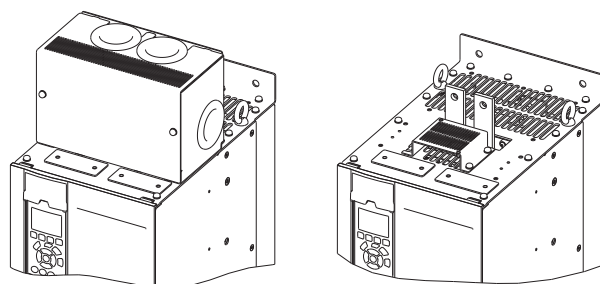


Ilustração 2.32 Terminal de divisão da carga ou de regeneração com tampa (esq.) e sem tampa (dir.)

2.7.2 Terminais de Regeneração

Os terminais de regeneração podem ser fornecidos para aplicações que tenham carga regenerativa. Uma umidade regenerativa, fornecida por terceiros, conecta os terminais de regeneração de forma que a energia possa ser regenerada de volta para a rede elétrica, resultando em economia de energia. Os terminais de regeneração estão disponíveis nos conversores de frequência IP20 e se estendem para fora da parte superior do conversor de frequência. Uma tampa de terminal, fornecida com o conversor de frequência, deve ser instalada para manter as características nominais IP20 do gabinete. *Ilustração 2.32* mostra os terminais com tampa e sem tampa.

2.7.3 Aquecedor de anticondensação

Um aquecedor anticondensação pode ser instalado dentro do conversor de frequência para impedir a formação de condensação dentro do gabinete metálico quando a unidade for desligada. O aquecedor é controlado pelos 230 V CA fornecidos pelo cliente. Para melhores resultados, opere o aquecedor somente quando a unidade não estiver em funcionamento e desligue o aquecedor quando a unidade estiver em funcionamento.

2.7.4 Circuito de Frenagem

Um circuito de frenagem pode ser fornecido para aplicações que tenham uma carga regenerativa. O circuito de frenagem conecta a um resistor do freio, que consome a energia de frenagem, impedindo uma falha por sobretensão no barramento CC. O circuito de frenagem é ativado automaticamente quando a tensão do barramento CC excede um nível especificado, dependendo da tensão nominal do conversor de frequência.

2.7.5 Kit de Blindagem da Rede Elétrica

A proteção da rede elétrica é uma tampa Lexan instalada fora do gabinete metálico para fornecer proteção de acordo com os requisitos de prevenção de acidente da VBG-4.

2.7.6 Desconexão da Rede Elétrica

O opcional de desconexão está disponível nas duas variedades de gabinetes para opcionais. A posição da desconexão muda com base no tamanho do Gabinete para Opcionais e se existem outros opcionais presentes ou não. *Tabela 2.12* fornece mais detalhes sobre quais desconexões são usadas.

Tensão	Modelo de conversor de frequência	Tipo e fabricante da desconexão
380–500 V	N110T5–N160T4	ABB OT400U03
	N200T5–N315T4	ABB OT600U03
525–690 V	N75KT7–N160T7	ABB OT400U03
	N200T7–N400T7	ABB OT600U03

Tabela 2.12

2.7.7 Contator

O contator é ativado por um sinal de 230 V CA 50/60 Hz fornecido pelo cliente.

Tensão	Modelo de conversor de frequência	Tipo e fabricante do contator	Categoria de utilização IEC
380–500 V	N110T5–N160T4	GE CK95BE311N	AC-3
	N200T5–N250T4	GE CK11CE311N	AC-3
	N315T4	GE CK11CE311N	AC-1
525–690 V	N75KT7–N160T7	GE CK95BE311N	AC-3
	N200T7–N400T7	GE CK11CE311N	AC-3

Tabela 2.13

OBSERVAÇÃO!

Em aplicações que exigem certificação da UL, quando o conversor de frequência for fornecido com contator, o cliente deve fornecer fusíveis externos para manter as características nominais da UL do conversor de frequência e características nominais de corrente de curto circuito de 100.000 A. Consulte *10.1.1 Especificações dependentes da potência* para saber as recomendações de fusíveis.

2.7.8 Disjuntor

Tabela 2.14 fornece detalhes sobre o tipo de disjuntor fornecido como opcional com as várias unidades e faixas de potência.

Tensão	Modelo de conversor de frequência	Tipo e fabricante de disjuntor
380–500 V	N110T5–N132T5	ABB T5L400TW
	N160T5	ABB T5LQ400TW
	N200T5	ABB T6L600TW
	N250T5	ABB T6LQ600TW
	N315T5	ABB T6LQ800TW
525–690 V	N75KT7–N160T7	ABB T5L400TW
	N200T7–N315T7	ABB T6L600TW
	N400T7	ABB T6LQ600TW

Tabela 2.14

3 Partida e Colocação em Funcionamento

3.1 Pré-partida

3 CUIDADO

Antes de aplicar potência à unidade, inspecione a instalação inteira conforme detalhado em *Tabela 3.1*. Marque esses itens quando concluídos.

Inspeccionar	Descrição	<input checked="" type="checkbox"/>
Equipamento auxiliar	<ul style="list-style-type: none"> Procure equipamento auxiliar, interruptores, desconectores ou fusíveis/disjuntores de entrada que possam residir no lado da potência de entrada do conversor de frequência ou no lado da saída do motor. Certifique-se de que estejam prontos para operação executada em velocidade total. Verifique a função e instalação dos sensores usados para feedback do conversor de frequência Remova os capacitores de correção do fator de potência do(s) motor(es), se houver 	
Disposição dos cabos	<ul style="list-style-type: none"> Assegure que a potência de entrada, a fiação do motor e a fiação de controle estão separadas ou em três conduítes metálicos separados para isolamento de ruído de alta frequência 	
Fiação de controle	<ul style="list-style-type: none"> Verifique se há fios partidos ou danificados e conexões soltas Verifique se a fiação de controle está isolada da fiação do motor e de potência para imunidade de ruído Verifique a fonte de tensão dos sinais, se necessário Recomenda-se o uso de cabo blindado ou de par trançado. Garanta que a blindagem esteja com terminação correta 	
Espaço para ventilação	<ul style="list-style-type: none"> Meça se o espaço livre superior e inferior é adequado para garantir fluxo de ar apropriado para resfriamento 	
Considerações de EMC	<ul style="list-style-type: none"> Verifique se a instalação está correta com relação à compatibilidade eletromagnética 	
Considerações ambientais	<ul style="list-style-type: none"> Consulte a etiqueta do equipamento para saber os limites máximos de temperatura ambiente operacional. Os níveis de umidade devem ser 5-95%, sem condensação 	
Fusíveis e disjuntores	<ul style="list-style-type: none"> Verifique se os fusíveis e os disjuntores estão corretos Verifique se todos os fusíveis estão encaixados firmemente e em condição operacional e se todos os disjuntores estão na posição aberta 	
Ponto de Aterramento (Aterramento)	<ul style="list-style-type: none"> A unidade precisa de um fio de ponto de aterramento (fio de aterramento) do seu chassi até o ponto de aterramento do prédio (aterramento) Verifique se as conexões do terra estão apertadas e sem oxidação. Ponto de aterramento (aterramento) em conduíte ou montagem do painel traseiro em uma superfície metálica não é ponto de aterramento (aterramento) adequado 	
Fiação da energia de entrada e de saída	<ul style="list-style-type: none"> Verifique se há conexões soltas Verifique se o motor e a rede elétrica estão em conduítes separados ou em cabos blindados separados 	
Interior do painel	<ul style="list-style-type: none"> Inspeccione se o interior da unidade está isento de sujeira, lascas metálicas, umidade e corrosão 	
Chaves	<ul style="list-style-type: none"> Assegure que todos os interruptores e configurações de desconexão estão nas posições corretas 	

Inspeccionar	Descrição	<input checked="" type="checkbox"/>
Vibração	<ul style="list-style-type: none"> • Verifique se a unidade está montada de maneira sólida e se estão sendo usados amortecedores de choque, se necessário • Verifique se há vibração incomum. 	

Tabela 3.1 Lista de Verificação de Partida

3.2 Aplicando Potência

⚠️ ADVERTÊNCIA

ALTA TENSÃO!

Os conversores de frequência contêm alta tensão quando conectados à rede elétrica CA. A instalação, partida e manutenção devem ser executadas somente por pessoal qualificado. A 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, 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 pode resultar em morte, lesões graves e danos ao equipamento ou à propriedade.

1. Confirme se a tensão de entrada está balanceada dentro de 3%. Se não estiver, corrija o desbalanceamento da tensão de entrada antes de prosseguir. Repita o procedimento após a correção da tensão.
2. Certifique-se de que a fiação do equipamento opcional, se presente, corresponde à aplicação da instalação.
3. Certifique-se de que todos os dispositivos do operador estão na posição OFF (desligado). Portas do painel fechadas ou tampa montada.
4. Aplique energia à unidade. NÃO dê partida no conversor de frequência nesse momento. Para unidades com uma chave de desconexão, vire para a posição ON (Ligado) para aplicar potência ao conversor de frequência.

OBSERVAÇÃO!

Se a linha de status na parte inferior do LCP indicar **PARADA POR INÉRCIA REMOTA AUTOMÁTICA**, indica que a unidade está pronta para operar, mas há um sinal de entrada ausente no terminal 27.

3.3 Programação Operacional Básica

Os conversores de frequência exigem programação operacional básica antes de operar com o melhor desempenho. A programação operacional básica exige a inserção de dados da plaqueta de identificação do motor que está sendo operado e as velocidades do motor mínima e máxima. A programação do parâmetro recomendada é para propósitos de partida e verificação. As definições da aplicação podem variar. Consulte 4.1 *Painel de Controle Local* para obter instruções detalhadas sobre a inserção de dados por meio do LCP.

Insira dados com a energia ligada (ON), mas antes de operar o conversor de frequência. Há duas maneiras de programar o conversor de frequência: utilizando o Smart Application Set-up (SAS) ou utilizando o procedimento descrito mais adiante. O SAS é um assistente rápido para configurar os aplicativos mais utilizados. Na primeira energização após uma reinicialização o SAS é exibido no LCP. Siga as instruções que são exibidas nas telas sucessivas para configurar os aplicativos relacionados. O assistente de setup de malha fechada pode ser encontrado no Quick Menu. O botão [Info] pode ser usado em todo o setup inteligente da aplicação p/ obter informações de ajuda para várias seleções, config. e mensagens.

OBSERVAÇÃO!

As condições de partida serão ignoradas enquanto estiver no assistente.

OBSERVAÇÃO!

Se nenhuma ação for tomada na primeira energização ou reinicialização, a tela do SAS desaparecerá automaticamente após 10 minutos.

Quando o SAS não estiver sendo utilizado, insira dados de acordo com o procedimento a seguir.

1. Pressione [Main Menu] (Menu Principal) duas vezes no LCP.
2. Pressione as teclas de navegação para rolar até o grupo do parâmetro *0-** Operação/Display* e pressione [OK].

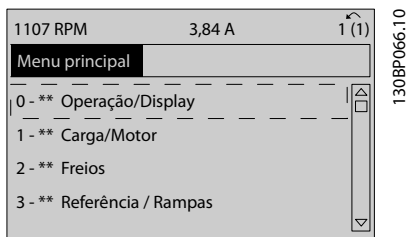


Ilustração 3.1

3. Pressione as teclas de navegação para rolar até o grupo do parâmetro *0-0* Configurações Básicas* e pressione [OK].

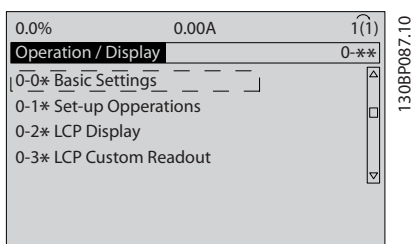


Ilustração 3.2

4. Pressione as teclas de navegação para rolar até *0-03 Definições Regionais* e pressione [OK].

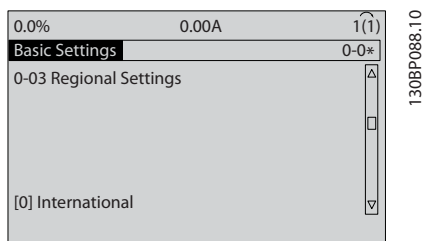


Ilustração 3.3

5. Pressione as teclas de navegação para selecionar *Internacional* ou *América do Norte* conforme apropriado e pressione [OK]. (Isso altera a configuração padrão de vários parâmetros básicos. Consulte 5.5 *Estrutura de Menu dos Parâmetros* para obter uma lista completa.)
6. Pressione a tecla [Quick Menu] (Menu rápido) no LCP.

7. Pressione as teclas de navegação para rolar até o grupo do parâmetro *Q2 Configuração Rápida* e pressione [OK].

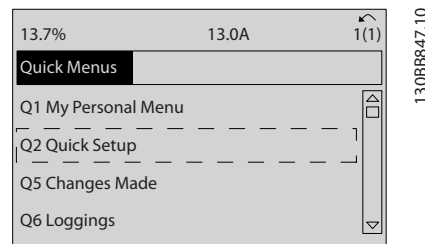


Ilustração 3.4

8. Selecione o idioma e pressione [OK]. Em seguida, insira os dados do motor em *1-20 Potência do Motor [kW]* / *1-21 Potência do Motor [HP]* a *1-25 Velocidade nominal do motor*. As informações podem ser encontradas na plaqueta de identificação do motor.
 - 1-20 Potência do Motor [kW] ou 1-21 Potência do Motor [HP]
 - 1-22 Tensão do Motor
 - 1-23 Frequência do Motor
 - 1-24 Corrente do Motor
 - 1-25 Velocidade nominal do motor

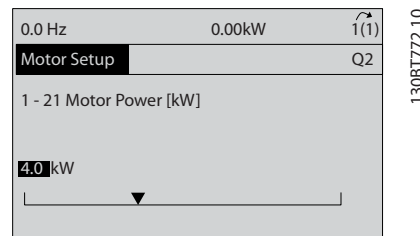


Ilustração 3.5

9. Um fio do jumper deve ser colocado entre os terminais de controle 12 e 27. Nesse caso, deixe o *5-12 Terminal 27, Entrada Digital* no padrão de fábrica. Caso contrário, selecione *Sem operação*. Nos conversores de frequência com bypass opcional não é necessário fio de jumper.
10. 3-02 *Minimum Reference*
11. 3-03 *Maximum Reference*
12. 3-41 *Tempo de Aceleração da Rampa 1*
13. 3-42 *Tempo de Desaceleração da Rampa 1*
14. 3-13 *Tipo de Referência*. Vinculado ao Hand/Auto* Local Remoto.

Isso conclui o procedimento de configuração rápida. Pressione [Status] para retornar ao display operacional.

3.4 Teste de controle local

⚠ CUIDADO

PARTIDA DO MOTOR!

Certifique-se de que o motor, o sistema e qualquer equipamento anexado estão prontos para a partida. É responsabilidade do usuário garantir a operação segura em qualquer condição. Não conseguir garantir que o motor, o sistema e qualquer equipamento anexado estão prontos para a partida poderá resultar em ferimentos pessoais ou danos no equipamento.

OBSERVAÇÃO!

A tecla [Hand on] fornece um comando de partida local para o conversor de frequência. A tecla [Off] (Desligar) fornece a função de parada.

Ao operar em modo local, [▲] e [▼] aumentam e diminuem a saída de velocidade do conversor de frequência. [◀] e [▶] movem o cursor do display no display numérico.

1. Pressione [Hand On].
2. Acelere o conversor de frequência pressionando ▲ para obter velocidade total. Movimentar o cursor para a esquerda da vírgula decimal fornece mudanças de entrada mais rápidas.
3. Anote qualquer problema de aceleração.
4. Pressione [Off] (Desligar).
5. Anote qualquer problema de desaceleração.

Se forem encontrados problemas de aceleração

- Se ocorrerem advertências ou alarmes, consulte *8 Advertências e Alarmes*
- Verifique se os dados do motor foram inseridos corretamente
- Aumente o tempo de aceleração tempo acelerar em *3-41 Tempo de Aceleração da Rampa 1*
- Aumente o limite de corrente em *4-18 Limite de Corrente*
- Aumente o limite de torque em *4-16 Limite de Torque do Modo Motor*

Se forem encontrados problemas de desaceleração

- Se ocorrerem advertências ou alarmes, consulte *8 Advertências e Alarmes*.
- Verifique se os dados do motor foram inseridos corretamente.
- Aumente o tempo de desaceleração tempo de decelerar em *3-42 Tempo de Desaceleração da Rampa 1*.
- Ative o controle de sobretensão em *2-17 Controle de Sobretensão*.

OBSERVAÇÃO!

O algoritmo OVC não funciona ao serem usados motores PM.

Consulte *4.1.1 Painel de Controle Local* para reinicialização do conversor de frequência após um desarme.

OBSERVAÇÃO!

3.2 Aplicando Potência a 3.3 Programação Operacional Básica concluem os procedimentos para aplicar potência ao conversor de frequência, programação básica, setup e teste funcional.

3.5 Partida do Sistema

O procedimento nesta seção exige que a fiação do usuário e a programação do aplicativo estejam concluídos.

Consulte *6 Exemplos de Aplicações* para obter informações de setup do aplicativo. O procedimento a seguir é recomendado após o setup do aplicativo pelo usuário estar concluído.

⚠ CUIDADO

PARTIDA DO MOTOR!

Certifique-se de que o motor, o sistema e qualquer equipamento anexado estão prontos para a partida. É responsabilidade do usuário garantir a operação segura em qualquer condição. Não fazer isso pode resultar em ferimentos pessoais ou danos ao equipamento.

1. Pressione [Auto On] (Automático ligado).
2. Certifique-se de que as funções de controle externas estejam conectadas corretamente ao conversor de frequência e que toda a programação esteja concluída.
3. Aplique um comando de execução externo.
4. Ajuste a referência de velocidade em todo o intervalo de velocidade.
5. Remova o comando de execução externo.
6. Anote qualquer problema.

Se ocorrerem advertências ou alarmes, consulte *8 Advertências e Alarmes*.

4 Interface do Usuário

4.1 Painel de Controle Local

O painel de controle local (LCP) é a combinação do display e do teclado numérico na parte frontal das unidades. O LCP é a interface do usuário com o conversor de frequência.

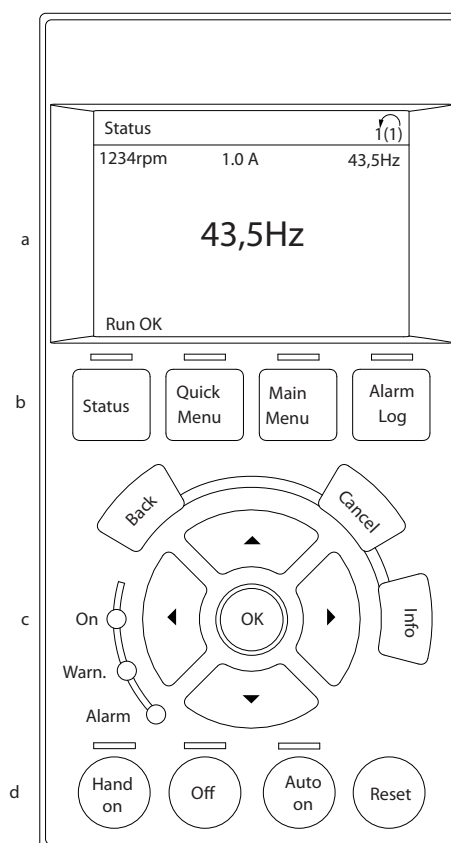
O LCP possui várias funções de usuário.

- Dar partida, parar e controlar a velocidade quando em controle local
- Exibir dados de operação, status, advertências e avisos
- Programando as funções do conversor de frequência
- Reinicie manualmente o conversor de frequência após uma falha quando a reinicialização automática estiver inativa.

Um opcional numérico (NLCP) também está disponível. O NLCP opera de maneira semelhante ao LCP. Consulte o *Guia de Programação* para obter detalhes sobre o uso do NLCP.

4.1.1 Layout do LCP

O LCP é dividido em quatro grupos funcionais (consulte *Ilustração 4.1*).



130BC362.10

Ilustração 4.1 LCP

- Área do display.
- Exibir teclas de menu para alterar a tela para mostrar opções de status, programação ou histórico de mensagens de erro.
- Teclas de navegação para programar funções, mover o cursor do display e controlar a velocidade na operação local. Também estão incluídas as luzes indicadoras de status.
- Teclas do modo operacional e reinicialização.

4.1.2 Configurando os Valores do Display do LCP

A área do display é ativada quando o conversor de frequência recebe energia da tensão de rede, um terminal de comunicação serial CC ou uma alimentação de 24 V CC externa.

As informações exibidas no LCP podem ser customizadas para aplicação pelo usuário.

- Cada leitura do display contém um parâmetro associado
- As opções são selecionadas no quick menu Q3-13 *Configurações do Display*
- O Display 2 tem um opcional de display maior alternativo
- O status do conversor de frequência na linha inferior do display é gerado automaticamente e não é selecionável

Display.	Número do parâmetro	Configuração padrão
1.1	0-20	RPMs do Motor
1.2	0-21	Corrente do Motor
1.3	0-22	Potência do motor (kW)
2	0-23	Frequência do motor
3	0-24	Referência em porcentual

Tabela 4.1

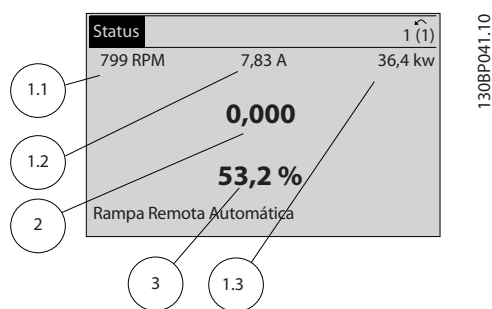


Ilustração 4.2

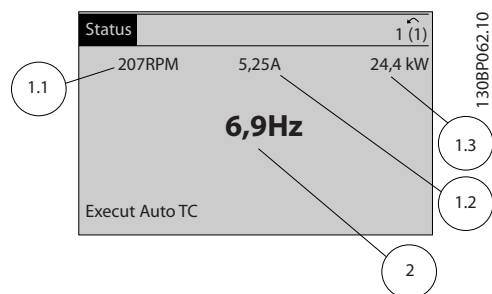


Ilustração 4.3

4.1.3 Teclas do Menu do Display

As teclas de menu são utilizadas para acessar menus para configuração de parâmetros, alternar entre modos de exibição de status durante a operação normal e visualizar dados do registro de falhas.

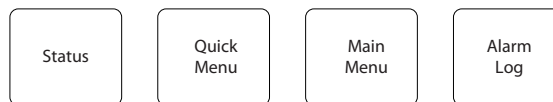


Ilustração 4.4

130BP045.10

Tecla	Função
Status	Mostra informações operacionais. <ul style="list-style-type: none"> • No Modo Automático, pressione para alternar entre os displays de leitura de status • Pressione repetidamente para rolar entre o display de cada status • Pressione [Status] mais [▲] ou [▼] para ajustar o brilho do display • O símbolo no canto superior direito do display mostra o sentido de rotação do motor e qual setup está ativo. Isso não é programável.
Quick Menu	Permite acesso aos parâmetros de programação para as instruções de configurações iniciais e muitas instruções do aplicativo detalhadas. <ul style="list-style-type: none"> • Pressione para acessar Q2 <i>Configuração Rápida</i> para obter instruções sequenciais para programar a configuração básica do controlador de frequência • Siga a sequência de parâmetros como apresentada para configuração da função
Menu Principal	Permite acesso a todos os parâmetros de programação. <ul style="list-style-type: none"> • Pressione duas vezes para acessar o índice de nível superior • Pressione uma vez para retornar à última localização acessada • Pressione para inserir um número de parâmetro para acesso direto a esse parâmetro
Registro de Alarmes	Exibe uma lista das advertências atuais, os últimos 10 alarmes e o log de manutenção. <ul style="list-style-type: none"> • Para obter detalhes sobre o conversor de frequência antes de entrar no modo de alarme, selecione o número do alarme usando as teclas de navegação e pressione [OK].

Tabela 4.2

4.1.4 Teclas de Navegação

As teclas de navegação são usadas para programar funções e mover o cursor no display. As teclas de navegação também fornecem controle da velocidade na operação local (manual). Três luzes indicadoras de status do conversor de frequência também estão localizadas nessa área.

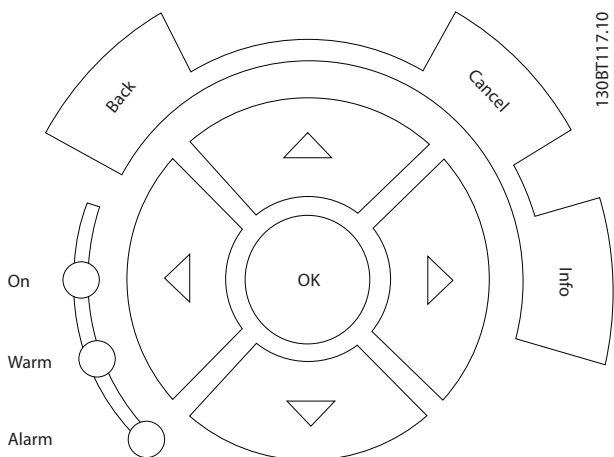


Ilustração 4.5

Tecla	Função
Anterior	Retorna à etapa ou lista anterior na estrutura de menu.
Cancelar	Cancela a última alteração ou comando enquanto o modo display não for alterado.
Informações	Pressione para obter a definição da função em exibição.
Teclas de Navegação	Utilize as quatro setas de navegação para mover entre os itens no menu.
OK	Use para acessar grupo do parâmetro ou para permitir uma escolha.

Tabela 4.3

Luz	Indicador	Função
Verde	LIGADO	A luz ON (Ligado) é ativada 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.
Amarelo	ADVER	Quando as condições de advertência forem obtidas, a luz amarela AVISO acende e um texto é exibido na área do display identificando o problema.
Vermelho	ALARME	Uma condição de falha fará a luz vermelha de alarme piscar e o texto de alarme ser exibido.

Tabela 4.4

4.1.5 Teclas de Operação

As teclas de operação estão localizadas na parte inferior do LCP.

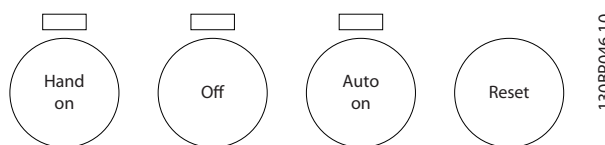


Ilustração 4.6

Tecla	Função
Hand On (Manual Ligado)	Inicia o conversor de frequência no controle local. <ul style="list-style-type: none"> Use as teclas de navegação para controlar a velocidade do conversor de frequência Um sinal de parada externo por entrada de controle ou comunicação serial substitui o manual ligado local
Off (Desligado)	Para o motor, mas não remove a energia para o conversor de frequência.
Auto On (Automático Ligado)	Coloca o sistema em modo operacional remoto. <ul style="list-style-type: none"> Responde a um comando de partida externo por terminais de controle ou comunicação serial A referência de velocidade é de uma fonte externa
Reset	Reinicializa o conversor de frequência manualmente após uma falha ser eliminada.

Tabela 4.5

4.2 Programações de Parâmetros de Cópia e de Backup

Os dados de programação são armazenados internamente no conversor de frequência.

- Os dados podem ser transferidos por upload para a memória do LCP como backup de armazenagem
- Depois de armazenados no LCP, os dados podem ser transferidos por download de volta para o conversor de frequência
- Dados também podem transferidos por download para outros conversores de frequência conectando o LCP nessas unidades e transferindo por download as configurações armazenadas. (Essa é uma maneira rápida de programar múltiplas unidades com as mesmas configurações).
- A inicialização do conversor de frequência para restaurar a configuração padrão de fábrica não altera os dados armazenados na memória do LCP

⚠️ ADVERTÊNCIA

PARTIDA ACIDENTAL!

Quando o conversor de frequência estiver conectado à rede elétrica, 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 pode resultar em morte, lesões graves ou danos ao equipamento ou à propriedade.

4.2.1 Fazendo Upload de Dados para o LCP

1. Pressione [Off] para parar o motor antes de transferir dados por upload ou download.
2. Ir para *0-50 Cópia do LCP*.
3. Pressione [OK]
4. Selecione *Todos para o LCP*.
5. Pressione [OK] Uma barra de progresso mostra o processo de upload.
6. Pressione [Hand On] ou [Auto On] para retornar à operação normal.

4.2.2 Fazendo Download de Dados do LCP

1. Pressione [Off] para parar o motor antes de transferir dados por upload ou download.
2. Ir para *0-50 Cópia do LCP*.
3. Pressione [OK]
4. Selecione *Todos do LCP*.
5. Pressione [OK] Uma barra de progresso mostra o processo de download.
6. Pressione [Hand On] ou [Auto On] para retornar à operação normal.

4.3 Restaurando Configurações Padrão

CUIDADO

A inicialização restaura a configuração padrão de fábrica da unidade. Qualquer programação, dados do motor, localização e registros de monitoramento serão perdidos. Transferir dados por upload para o LCP fornece um backup antes da inicialização.

A restauração da programação do parâmetro do conversor de frequência de volta aos seus valores padrão é feita pela inicialização do conversor de frequência. A inicialização pode ser por meio do *14-22 Modo Operação* ou manualmente.

- A inicialização usando *14-22 Modo Operação* não altera dados do conversor de frequência como horas de funcionamento, seleções da comunicação serial, configurações pessoais de menu, registro de falhas, registro de Alarme e outras funções de monitoramento
- Geralmente é recomendável usar *14-22 Modo Operação*
- A inicialização manual apaga todos os dados do motor, de programação, de localização e de monitoramento e restaura a configuração padrão de fábrica.

4.3.1 Inicialização recomendável

1. Pressione [Menu principal] duas vezes para acessar os parâmetros.
2. Role até *14-22 Modo Operação*.
3. Pressione [OK]
4. Role até *Inicialização*.
5. Pressione [OK]
6. Remova a energia da unidade e aguarde até o display desligar.
7. Aplique energia à unidade.

As configurações padrão de fábrica são restauradas durante a partida. Isso poderá demorar ligeiramente mais que o normal.

8. O Alarme 80 é exibido.
9. Pressione [Reset] para retornar ao modo de operação.

4.3.2 Inicialização Manual

4

1. Remova a energia da unidade e aguarde até o display desligar.
2. Pressione e segure ao mesmo tempo as teclas [Status], [Main Menu] e [OK] e aplique energia à unidade.

As configurações padrão de fábrica são restauradas durante a inicialização. Isso poderá demorar ligeiramente mais que o normal.

A inicialização manual não reinicializa as informações do conversor de frequência a seguir

- *15-00 Horas de funcionamento*
- *15-03 Energizações*
- *15-04 Superaquecimentos*
- *15-05 Sobreensões*

5 Programação

5.1 Introdução

O conversor de frequência é programado para suas funções de aplicativo usando parâmetros. Os parâmetros podem ser acessados pressionando [Quick Menu] (Menu rápido) ou [Main Menu] (Menu principal) no LCP. (Consulte 4.1 *Painel de Controle Local* para obter detalhes sobre como usar as teclas de função do LCP). Os parâmetros também podem ser acessados através de um PC usando o Software de Setup do MCT 10 (consulte a seção 5.6.1 *Programação Remota com Software de Setup do MCT 10*).

O quick menu é destinado para a partida inicial (Q2-** *Setup Rápido*) e instruções detalhadas para aplicações comuns do conversor de frequência (Q3-** *Setup de função*). São fornecidas instruções passo a passo. Essas instruções permitem ao usuário percorrer os parâmetros usados para a programação de aplicativos na sua sequência correta. Os dados inseridos em um parâmetro podem alterar as opções disponíveis nos parâmetros que seguem essa entrada. O menu rápido apresenta orientações fáceis para deixar a maioria dos sistemas ativos e em execução.

O menu principal acessa todos os parâmetros e permite aplicações avançadas do conversor de frequência.

5.2 Exemplo de programação

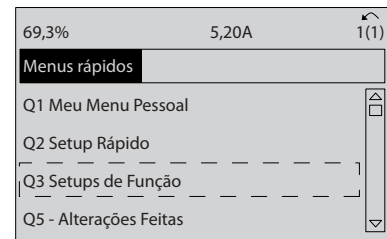
Aqui está um exemplo de programação do conversor de frequência para uma aplicação comum em malha aberta usando o quick menu.

- Esse procedimento programa o conversor de frequência para receber um sinal de controle analógico de 0-10 V CC no terminal de entrada 53
- O conversor de frequência responde fornecendo saída de 20-50 Hz ao motor proporcional ao sinal de entrada (0-10 V CC = 20-50 Hz)

Essa é uma aplicação de ventilador ou bomba comum.

Pressione [Quick Menu] e selecione os parâmetros a seguir usando as teclas de navegação para percorrer os títulos e pressione [OK] após cada ação.

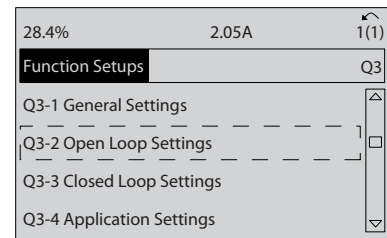
1. Q3 Setups de Função
2. Progr. Dados do Parâmetro



130BT112.10

Ilustração 5.1

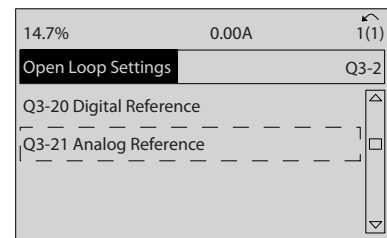
3. Q3-2 Definições de Malha Aberta



130BT760.10

Ilustração 5.2

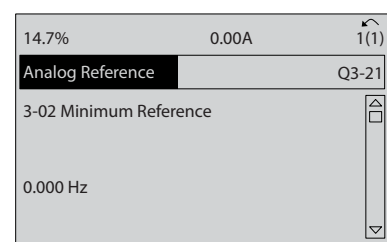
4. Q3-21 Referência Analógica



130BT761.10

Ilustração 5.3

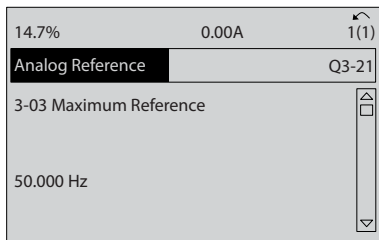
5. 3-02 Referência Mínima. Ajuste a referência mínima do conversor de frequência interno para 0 Hz. (Isso ajusta a velocidade mínima do conversor de frequência para 0 Hz).



130BT762.10

Ilustração 5.4

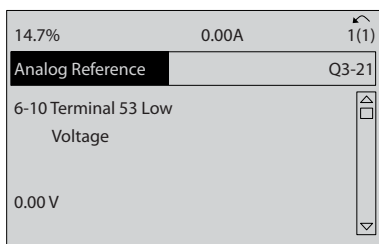
6. 3-03 Referência Máxima. Ajuste a referência máxima do conversor de frequência interno para 60 Hz. (Isso ajusta a velocidade máxima do conversor de frequência para 60 Hz. Observe que 50/60 Hz é uma variação regional).



130BT763.11

Ilustração 5.5

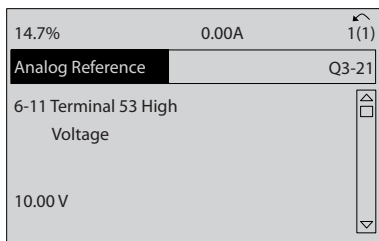
7. 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa. Ajuste a referência de tensão externa mínima no Terminal 53 para 0 V. (Isso programa o sinal de entrada mínimo para 0 V).



130BT764.10

Ilustração 5.6

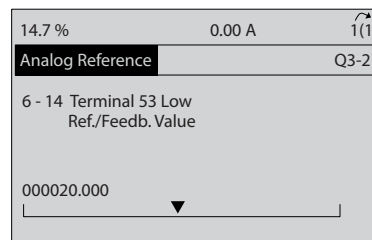
8. 6-11 Terminal 53 Tensão Alta. Ajuste a referência de tensão externa máxima no Terminal 53 para 10 V. (Isso ajusta o sinal de entrada máximo para 10 V).



130BT765.10

Ilustração 5.7

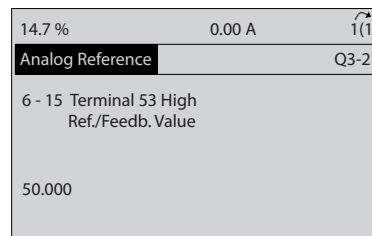
9. 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo. Ajuste a referência de velocidade mínima no Terminal 53 para 20 Hz. (Isso informa ao conversor de frequência que a tensão mínima recebida no Terminal 53 (0 V) é igual à saída de 20 Hz).



130BT773.11

Ilustração 5.8

10. 6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto. Ajuste a referência de velocidade máxima no Terminal 53 para 50 Hz. (Isso informa ao conversor de frequência que a tensão máxima recebida no Terminal 53 (10 V) é igual à saída de 50 Hz).



130BT774.11

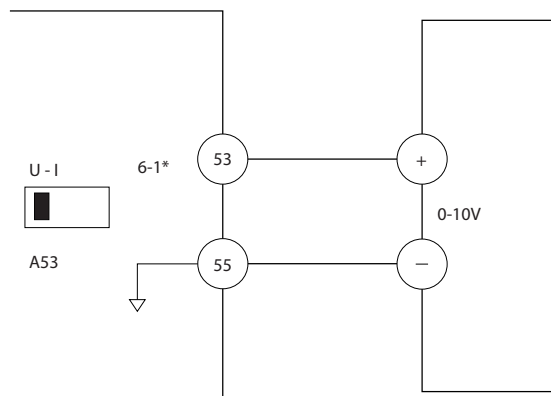
Ilustração 5.9

Com um dispositivo externo fornecendo um sinal de controle de 0-10 V conectado ao terminal 53 do conversor de frequência, o sistema está agora pronto para operação.

OBSERVAÇÃO!

A barra da rolagem à direita na última ilustração do display está na parte inferior, indicando que o procedimento está concluído.

Ilustração 5.10 mostra as conexões de fiação usadas para ativar essa configuração.



130BB482.10

Ilustração 5.10 Exemplo de Fiação para Dispositivo Externo Fornecendo Sinal de Controle de 0-10 V

5.3 Exemplos de Programação do Terminal de Controle

Os terminais de controle podem ser programados.

- Cada terminal tem funções específicas que é capaz de executar
- Os parâmetros associados ao terminal habilitam a função
- Para o funcionamento correto do conversor de frequência, os terminais de controle devem estar com a fiação correta
Programados para a função pretendida recebendo um sinal

Consulte *Tabela 5.1* para saber o número do parâmetro do terminal de controle e a configuração padrão. (A configuração padrão pode ser mudada com base na seleção em *0-03 Definições Regionais*).

O exemplo a seguir mostra o acesso ao Terminal 18 para ver a configuração padrão.

1. Pressione [Main Menu] duas vezes, role até o grupo do parâmetro 5-** *Entrada/saída digital* e pressione [OK].

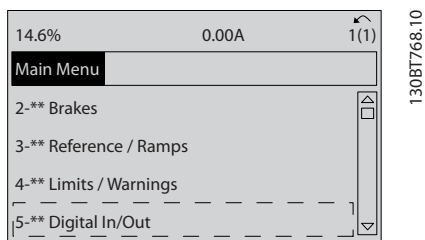


Ilustração 5.11

2. Role até o grupo do parâmetro 5-1* *Entradas Digitais* e pressione [OK].

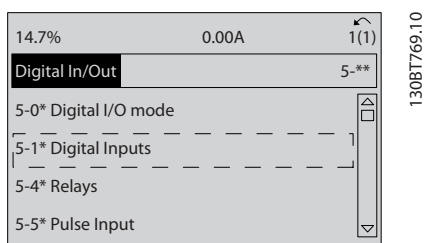


Ilustração 5.12

3. Role até *5-10 Terminal 18 Entrada Digital*. Pressione [OK] para acessar as opções de função. A configuração padrão *Partida* é mostrada.

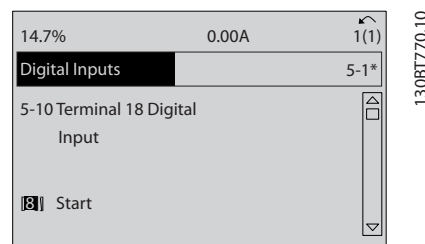


Ilustração 5.13

5.4 Programações do Parâmetro Padrão Internacional/Norte-americano

Programar *0-03 Definições Regionais [0] Internacional* ou *[1] América do Norte* altera a configuração padrão de alguns parâmetros. *Tabela 5.1* relaciona os parâmetros que são afetados.

Parâmetro	Valor de parâmetro padrão internacional	Valor de parâmetro padrão norte-americano
0-03 Definições Regionais	Internacional	América do Norte
0-71 Formato da Data	DD-MM-AAAA	MM/DD/AAAA
0-72 Formato da Hora	24 h	12 h
1-20 Potência do Motor [kW]	Consulte Nota 1	Consulte Nota 1
1-21 Potência do Motor [HP]	Consulte Nota 2	Consulte Nota 2
1-22 Tensão do Motor	230 V/400 V/575 V	208 V/460 V/575 V
1-23 Frequência do Motor	50 Hz	60 Hz
3-03 Referência Máxima	50 Hz	60 Hz
3-04 Função de Referência	Soma	Externa/Predefinida
4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]	1500 RPM	1800 RPM
4-14 Lim. Superior da Veloc. do Motor [Hz]	50 Hz	60 Hz
4-19 Frequência Máx. de Saída	100 Hz	120 Hz
4-53 Advertência de Velocidade Alta	1500 RPM	1800 RPM
5-12 Terminal 27, Entrada Digital	Parada por inércia inversa	Travamento externo

Parâmetro	Valor de parâmetro padrão internacional	Valor de parâmetro padrão norte-americano
5-40 Função do Relé	Alarme	Sem alarme
6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto	50	60
6-50 Terminal 42 Saída	Velocidade 0-Limite Superior	Velocidade 4-20 mA
14-20 Modo Reset	Reset manual	Reset automático infinito
22-85 Velocidade no Ponto projetado [RPM] Consulte Nota 3	1500 RPM	1800 RPM
22-86 Velocidade no Ponto projetado [Hz]	50 Hz	60 Hz
24-04 Fire Mode Max Reference	50 Hz	60 Hz

Tabela 5.1 Programações do Parâmetro Padrão Internacional/Norte-americanos

5.5 Estrutura de Menu dos Parâmetros

Para estabelecer a programação correta dos aplicativos geralmente é necessário programar funções em vários parâmetros relacionados. Essas programações do parâmetro fornecem ao conversor de frequência os detalhes do sistema para o conversor de frequência operar corretamente. Os detalhes do sistema podem incluir coisas como tipos de sinal de saída e de entrada, terminais de programação, intervalos de sinal mínimos e máximos, exibições personalizadas, nova partida automática e outros recursos.

- Consulte o display do LCP para visualizar a programação detalhada dos parâmetros e as opções de configuração
- Pressione [Info] em qualquer parte do menu para visualizar detalhes adicionais dessa função
- Pressione e segure [Main Menu] para inserir um número de parâmetro para ter acesso direto a esse parâmetro.
- Os detalhes das configurações de aplicativos comuns estão fornecidos em *6 Exemplos de Aplicações*

5.5.1 Estrutura do menu principal

0-0*	Operação/Display	1-04	Modo Sobrecarga	1-70	PM Start Mode	3-02	Referência Mínima	3-95	Atraso da Rampa de Velocidade
0-0*	Programaç.Básicas	1-05	Config. Modo Local	1-71	Atraso da Partida	3-03	Referência Máxima	4-5*	Limites/Advertêncs
0-01	Idioma	1-06	Sentido Horário	1-72	Função de Partida	3-04	Função de Referência	4-1*	Limites do Motor
0-02	Unidade da Veloc. do Motor	1-07	Motor Angle Offset Adjust	1-73	Flying Start	3-10	Referências	4-10	Sentido de Rotação do Motor
0-03	Definições Regionais	1-10	Construção do Motor	1-74	Velocidade de Partida [RPM]	3-11	Referência Pré-definida	4-11	Lim. inferior da Veloc. do Motor [RPM]
0-04	Estado Operacion. na Energiz.(Manual)	1-14	Fator de Ganho de Amortecimento	1-75	Velocidade de Partida [Hz]	3-11	Velocidade de Jog [Hz]	4-12	Lim. inferior da Veloc. do Motor [Hz]
0-09	Performance Monitor	1-15	Low Speed Filter Time Const.	1-76	Corrente de Partida	3-12	Valor de Catch Up/Slow Down	4-13	Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]
0-1*	Operações Set-up	1-16	High Speed Filter Time Const.	1-8*	Ajustes de Partida	3-13	Referência	4-14	Lim. Superior da Veloc. do Motor [Hz]
0-10	Setup Ativo	1-17	Voltage filter time const.	1-80	Função na Parada	3-14	Referência Relativa Pré-definida	4-16	Limite de Torque do Modo Motor
0-11	Editar SetUp	1-20	Potência do Motor [kW]	1-81	Veloc. Min. p/ Função na Parada [RPM]	3-15	Fonte da Referência 1	4-17	Limite de Torque do Modo Gerador
0-12	Este Set-up é dependente de	1-21	Tensão do Motor [HP]	1-82	Veloc. Min p/ Funcionar na Parada [Hz]	3-16	Fonte da Referência 2	4-18	Limite de Corrente
0-13	Leitura: Setups Conectados	1-22	Frequência do Motor	1-83	Função de Parada Precisa	3-17	Fonte da Referência 3	4-19	Frequência Máx. de Saída
0-14	Leitura: Editor Setups/ Canal	1-23	Corrente do Motor	1-84	Valor Contador de Parada Precisa	3-18	Fonte d Referência Relativa Escalonada	4-2*	Fator Limite
0-15	Readout: actual setup	1-24	Velocidade nominal do motor	1-85	Atraso Comp.Veloc Parada Precisa	3-19	Velocidade de Jog [RPM]	4-20	Fte Fator de Torque Limite
0-2*	Display do LCP	1-25	Torque nominal do Motor	1-9*	Temper. do Motor	3-4*	Rampa de velocid 1	4-21	Fte Fator Limite de veloc
0-20	Linha do Display 1.1 Pequeno	1-26	Adaptação Automática do Motor (AMA)	1-90	Proteção Térmica do Motor	3-40	Tempo de Rampa 1	4-3*	Mon. Veloc.Motor
0-21	Linha do Display 1.2 Pequeno	1-29	DadosAvanç d Motr	1-91	Ventilador Externo do Motor	3-41	Tempo de Aceleração da Rampa 1	4-30	Função Perda Fdbk do Motor
0-22	Linha do Display 1.3 Pequeno	1-30	Resistência do Estator (Rs)	1-93	Fonte do Termistor	3-42	Tempo de Desaceleração da Rampa 1	4-31	Erro Feedb Veloc. Motor
0-23	Linha do Display 2 Grande	1-31	Resistência do Rotor (Rr)	1-94	ATEX ETR cur.lim. speed reduction	3-45	Rel. Rampa 1 Rampa-S Início Acel.	4-32	Timeout Perda Feedb Motor
0-24	Linha do Display 3 Grande	1-33	Reatância Parasita do Estator (Xl)	1-95	Sensor Tipo KTY	3-46	Rel. Rampa 1 Rampa-S Final Acel.	4-34	Função Erro de Tracking
0-25	Meu Menu Pessoal	1-34	Reatância Parasita do Rotor (X2)	1-96	Recurso Termistor KTY	3-47	Rel. Rampa 1 Rampa-S Início Desac.	4-35	Erro de Tracking
0-30	Unid p/ parâm def p/ usuário	1-35	Reatância Principal (Xh)	1-97	Nível Limiar d KTY	3-5*	Rampa de velocid 2	4-36	Erro de Tracking Timeout
0-31	Valor Min da Leitura Def p/Usuário	1-36	Resistência de Perda do Ferro (Rfe)	2-0*	Frenagem CC	3-50	Tempo de Rampa 2	4-37	Erro de Tracking Rampa
0-32	Vlr máx d leitor definid p/usuário	1-37	Indutância do eixo-d (Ld)	2-00	Corrente de Hold CC	3-51	Tempo de Aceleração da Rampa 2	4-38	Erro de Tracking Timeout Rampa
0-37	Texto de Display 1	1-39	Pólo do Motor	2-01	Corrente de Freio CC	3-52	Tempo de Desaceleração da Rampa 2	4-5*	Ajuste Advertênc
0-38	Texto de Display 2	1-40	Força Contra Eletromotriz em 1000RPM	2-02	Tempo de Frenagem CC	3-55	Rel. Rampa 2 Rampa-S Início Acel.	4-50	Advertência de Corrente Baixa
0-39	Texto de Display 3	1-41	Off Set do Ângulo do Motor	2-03	Veloc.Ação Freio CC [RPM]	3-56	Rel. Rampa 2 Rampa-S Final Acel.	4-51	Advertência de Corrente Alta
0-4*	Teclado do LCP	1-42	Position Detection Gain	2-04	Veloc.Ação.d FreioCC [Hz]	3-57	Rel. Rampa 2 Rampa-S Início Desac.	4-52	Advertência de Velocidade Baixa
0-40	Tecla [Hand on] (Manual ligado) do LCP	1-46	Low Speed Torque Calibration	2-05	Referência Máxima	3-58	Rel. Rampa 2 Rampa-S Final Desacel.	4-53	Advertência de Velocidade Alta
0-41	Tecla [Off] do LCP	1-50	Prog Indep Carga	2-06	Parking Current	3-60	Tempo de Rampa 3	4-54	Advert. de Refer Baixa
0-42	Tecla [Auto on] (Automát. ligado) do LCP	1-51	Magnetização do Motor a 0 Hz [RPM]	2-07	Time	3-61	Tempo de Aceleração da Rampa 3	4-55	Advert. Refer Alta
0-43	Tecla [Reset] do LCP	1-52	Veloc Min de Magnetiz. Norm. [Hz]	2-1*	Funções do Freio	3-62	Tempo de Desaceleração da Rampa 3	4-56	Advert. de Feedb Baixo
0-44	[Off/Reset] Key on LCP	1-53	Freq. Desloc. Modelo	2-10	Função de Frenagem	3-65	Rel. Rampa 3 Rampa-S Início Acel.	4-57	Advert. de Feedb Alto
0-45	Tecla [Drive Bypass] LCP	1-54	Voltage reduction in fieldweakening	2-11	Resistor de Freio (ohm)	3-66	Rel. Rampa 3 Rampa-S Início Acel.	4-58	Função de Fase do Motor Ausente
0-5*	Copiar/Salvar	1-55	Características U/f - U	2-12	Limite da Potência de Frenagem (kW)	3-68	Rel. Rampa 3 Rampa-S Inic Desac	4-6*	Bypass de Velocid
0-50	Cópia do LCP	1-56	Características U/f - F	2-13	Monitoramento da Potência d Frenagem	3-70	Rel. Rampa 3 Rampa-S Final Desac.	4-60	Bypass de Velocidade de [RPM]
0-51	Cópia do Set-up	1-59	Frequência de Pulsos de Teste Flystart	2-15	Verificação do Freio	3-71	Tempo de Rampa 4	4-61	Bypass de Velocidade de [Hz]
0-6*	Senha	1-60	Prog Dep. Carga	2-16	Verificação do Freio	3-72	Tempo de Aceleração da Rampa 4	4-62	Bypass de Velocidade até [RPM]
0-60	Senha do Menu Principal	1-61	Compensação de Carga em Baix Velocid	2-17	Control de Sobretenção	3-75	Tempo de Desaceleração da Rampa 4	5-0*	Entraz/Saíd Digital
0-61	Senha ao Menu Principal s/ Senha	1-62	Compensação de Carga em Alta Velocid	2-18	Verificação da Condição do Freio	3-76	Rel. Rampa 4 Rampa-S Início Acel.	5-0*	Modo E/S Digital
0-65	Senha do Quick Menu (Menu Rápido) senha	1-63	Compensação de Escorregamento	2-19	Over-voltage Gain	3-77	Rel. Rampa 4 Rampa-S Início Desac.	5-00	Modo I/O Digital
0-66	Acesso à Senha do Bus Safe Parameter Password	1-64	Compensação de Escorregamento	2-20	Freio Mecânico	3-78	Rel. Rampa 4 Rampa-S Final Desac.	5-01	Modo do Terminal 27
0-68	Password Protection of Safe Parameter	1-66	Amortecimento da Ressonância	2-21	Corrente de Liberação do Freio	3-8*	Tempo de Rampa 5	5-02	Modo do Terminal 29
1-0*	Programaç Gerais	1-67	Const Tempo Amortec Ressonânc	2-22	Velocidade de Ativação do Freio [RPM]	3-80	Tempo de Rampa do Jog	5-1*	Entradas Digitais
1-00	Modo Configuração	1-68	Corrente Min. em Baixa Velocidade	2-23	Velocidade de Ativação do Freio	3-81	Tempo de Rampa da Parada Rápida	5-10	Terminal 18 Entrada Digital
1-01	Princípio de Controle do Motor	1-69	Inércia Mínima	2-24	Atraso da Parada	3-82	Tempo de Rampa da Parada Rápida	5-11	Terminal 19, Entrada Digital
1-02	Fonte Feedback/Flux Motor	1-7*	Inércia Máxima	2-25	Tempo de Liberação do Freio	3-83	Tipo de Rampa da Parada Rápida	5-12	Terminal 27, Entrada Digital
1-03	Características de Torque	1-7*	Ajustes da Partida	2-26	Ref. de Torque	3-84	ParadRápid Rel.S-ramp na Decel. Final	5-13	Terminal 29, Entrada Digital
				2-27	Tempo da Rampa de Torque	3-9*	Potenciôm. Digital	5-14	Terminal 32, Entrada Digital
				2-28	Fator de Ganho do Boost	3-90	Tamanho do Passo	5-15	Terminal 33, Entrada Digital
				3-0*	Referência/Rampas	3-91	Tempo de Rampa	5-16	Terminal X30/2 Entrada Digital
				3-00	Intervalo de Referência	3-92	Restabelecimento da Energia	5-17	Terminal X30/3 Entrada Digital
				3-01	Unidade da Referência/Feedback	3-93	Limite Máximo	5-18	Terminal X30/4 Entrada Digital
						3-94	Limite Mínimo	5-19	Terminal 37 Parada Segura
								5-20	Terminal X46/1 Entrada Digital
								5-21	Terminal X46/3 Entrada Digital

5-22	Terminal X46/5 Entrada Digital	7-07	Veloc.PID Fdbck RelEngrenag	8-4*	FC Conj. Protocolo MC do	10-00	Protocolo CAN
5-23	Terminal X46/7 Entrada Digital	7-08	Fator Feed Forward PID Veloc	8-40	Seleção do telegrama	10-01	Seleção de Baud Rate
5-24	Terminal X46/9 Entrada Digital	7-09	Speed PID Error Correction w/ Ramp	8-41	Parameters for signals	10-02	MAC ID
5-25	Terminal X46/11 Entrada Digital	7-1*	Torque PI Ctrl.	8-42	Configuração de gravação do PCD	10-05	Leitura do Contador de Erros d Transm
5-26	Terminal X46/13 Entrada Digital	7-12	Ganho Proporcional do PI de Torque	8-43	Configuração de leitura do PCD	10-06	Leitura do Contador de Erros d Recepç
5-3*	Saídas Digitais	7-13	Tempo de Integração do PI de Torque	8-5*	Digital/Bus	10-07	Leitura do Contador de Bus off
5-30	Terminal 27 Saída Digital	7-2*	Feedb Ctrl. Process	8-50	Seleção de Parada por Inércia	10-1*	DeviceNet
5-31	Terminal 29 Saída Digital	7-20	Fonte de Feedback 1 PID de Processo	8-51	Seleção de Parada Rápida	10-10	Seleção do Tipo de Dados de Processo
5-32	Terminal X30/6 Saída Digital	7-22	Fonte de Feedback 2 PID de Processo	8-52	Seleção de Frenagem CC	10-11	Gravação/Config dos Dados de Processo
5-33	Terminal X30/7 Saída Digital	7-3*	Ctrl. PID Inversos	8-53	Seleção da Referência	10-12	Leitura da Config dos Dados d Processo
5-40	Função do Relé	7-30	Cntrl Norml/Invs do PID d Proc.	8-54	Seleção do Set-up	10-13	Parâmetro de Advertência
5-41	Atrasso de Ativação do Relé	7-31	Anti Windup PID de Proc	8-56	Profidrive OFF2 Select	10-14	Referência da Rede
5-42	Atrasso de Desativação do Relé	7-32	Velocidade Inicial do PID de Processo	8-57	Profidrive OFF3 Select	10-15	Controle da Rede
5-5*	Entrada de Pulso	7-34	Tempo de Integr. do PID de velocidade.	8-58	Diagn/Porta do FC	10-2*	Filtros COS 1
5-50	Term. 29 Baixa Frequência	7-35	Tempo de Difer. do PID de veloc.	8-80	Contagem de Mensagens do Bus	10-20	Filtro COS 2
5-51	Term. 29 Alta Frequência	7-36	Diff do PID de Proc- Lim. de Ganho	8-81	Contagem de Erros do Bus	10-21	Filtro COS 3
5-52	Term. 29 Ref./feedb. Valor Baixo	7-38	Fator do Feed Forward PID de Proc.	8-82	Mensagem Receb. do Escravo	10-22	Filtro COS 4
5-53	Term. 29 Ref./Feedb. Valor Alto	7-39	Larg Banda Na Refer.	8-83	Contagem de Erros do Escravo	10-23	Acesso ao Parâm.
5-54	Const de Tempo do Filtro de Pulso #29	7-4*	Adv. Process PID I	8-9*	Bus Jog	10-30	Índice da Matriz
5-55	Term. 33 Baixa Frequência	7-40	Process PID I-part Reset	8-90	Velocidade de Jog 1 via Bus	10-31	Armarzenar Valores dos Dados
5-56	Term. 33 Alta Frequência	7-41	Process PID Saída Neg. Clamp	8-91	Velocidade de Jog 2 via Bus	10-32	Revisão da DeviceNet
5-57	Term. 33 Ref./Feedb.Valor Baixo	7-42	Process PID Saída Pos. Clamp	9-*	PROFidrive	10-33	Gravar Sempre
5-58	Term. 33 Ref./Feedb.Valor Alto	7-43	Ganho Esc Min. do PID de Proc Ref.	9-00	Setpoint	10-34	Cód Produto DeviceNet
5-59	Const de Tempo do Filtro de Pulso #33	7-44	Process PID Gain Scale at Max. Ref.	9-07	Valor Real	10-39	Parâmetros F do DeviceNet
5-6*	Saída de Pulso	7-45	Process PID Feed Fwd Resource	9-15	Configuração de Gravar do PCD	10-5*	CANopen
5-60	Terminal 27 Variável da Saída d Pulso	7-46	Proc.PID FeedFwd Normal/Invers. Ctrl.	9-16	Configuração de Leitura do PCD	10-50	Gravação Config. Dados Processo
5-62	Freq Máx da Saída de Pulso #27	7-48	PCD Feed Forward	9-18	Endereço do Nó	12-*	Ethernet
5-63	Terminal 29 Variável da Saída d Pulso	7-49	Proc.PID Saída Normal/Invers. Ctrl.	9-22	Seleção de Telegrama	12-0*	Config. IP
5-65	Freq Máx da Saída de Pulso #29	7-50	PID de processo Extended PID	9-23	Parâmetros para Sinais	12-00	Alocação do Endereço IP
5-66	Terminal X30/6 Saída de Pulso Variável	7-51	Process PID Feed Fwd Gain	9-27	Edição do Parâmetro	12-01	Endereço IP
5-68	Freq Máx do Pulso Saída #X30/6	7-52	Process PID Feed Fwd Ramp up	9-28	Controle de Processo	12-02	Máscara da Subnet
5-7*	Entrad d Encdr-24V	7-53	Process PID Feed Fwd Ramp down	9-44	Contador da Mens de Defeito	12-03	Gateway Padrão
5-71	Term 32/33 Pulsos por Revolução	7-56	PID de processo Fb. Tempo Filtro	9-45	Código do Defeito	12-04	Servidor do DHCP
5-71	Term 32/33 sentido do Encoder	7-57	PID de processo Fb. Tempo Filtro	9-47	N.º de Defeito	12-05	Contrato de Aluguel Expira Em
5-8*	Saída do encoder	7-58*	Com. e Opcionais	9-52	Contador da Situação do Defeito	12-06	Servidores de Nome
5-80	AHF Cap Reconnect Delay	8-01	Programaç Gerais	9-53	Warning Word do Profibus	12-07	Nome do Domínio
5-9*	Bus Controlado	8-02	Tipo de Controle	9-63	Baud Rate Real	12-08	Nome do Host
5-93	Saída de Pulso #27 Ctrl. Bus	8-03	Origem da Control Word	9-64	Identificação do Dispositivo	12-09	Endereço Físico
5-94	Saída de Pulso #29 Ctrl Bus	8-04	Tempo de Timeout da Control Word	9-65	Número do Perfil	12-10	Status do Link
5-95	Saída de Pulso #29 Timeout Prefe.	8-05	Função Timeout da Control Word	9-67	Status Word 1	12-11	Duração do Link
5-96	Saída de Pulso #29 Timeout Prefe.	8-06	Reset do Timeout da Control Word	9-68	Vr Dados Salvos Profibus	12-12	Negociação Automática
5-97	Saída de Pulso #X30/6 Controle de Bus	8-07	Trigger de Diagnóstico	9-71	ProfibusDriveReset	12-13	Velocidade do Link
5-98	Saída de Pulso #30/6 Timeout Prefe.	8-08	Filtragem de leitura	9-72	DO Identification	12-14	Link Duplex
6-0*	Modo E/S Analógico	8-1*	Prof. Ctrl. Word	9-80	Parâmetros Definidos (1)	12-2*	Dados d Proc
6-01	Função Timeout do Live Zero	8-10	Perfil da Control Word	9-81	Parâmetros Definidos (2)	12-20	Instância de Controle
6-1*	Entrada Analógica 1	8-13	Status Word STW Configurável	9-82	Parâmetros Definidos (3)	12-21	Grav.Config.Dados de Processo
6-10	Terminal 53 Tensão Baixa	8-14	Control Word Configurável CTW	9-83	Parâmetros Definidos (4)	12-22	Leitura de Config dos Dados d Processo
6-11	Terminal 53 Tensão Alta	8-30	Protocolo	9-84	Parâmetros Alterados (1)	12-23	Process Data Config Write Size
6-12	Terminal 53 Corrente Baixa	8-31	Endereço	9-91	Parâmetros Alterados (2)	12-24	Process Data Config Read Size
6-13	Terminal 53 Corrente Alta	8-32	Baud Rate da Porta do FC	9-92	Parâmetros Alterados (3)	12-27	Master Address
6-14	Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	8-33	Bits Parid./Parad	9-93	Parâmetros Alterados (4)	12-28	Armarzenar Valores dos Dados
6-15	Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto	8-34	Tempo de ciclo estimado	9-94	Parâmetros Alterados (5)	12-29	Gravar Sempre
6-16	Terminal 53 Const. de Tempo do Filtro	8-35	Atrasso Mínimo de Resposta	9-99	Contador de Revisões do Profibus		
		8-36	Atrasso Máx de resposta	10-*	Fieldbus CAN		
		8-37	Atrasso Máx Inter-Caractere	10-0*	Programaç Comuns		

12-3* EtherNet/IP	14-00 Padrão de Chaveamento	15-06 Reincializar o Medidor de kWh	16-10 Potência [kW]	16-84 StatusWord do Opcional d
12-30 Parâmetro de Advertência	14-01 Frequência de Chaveamento	15-07 Reincializar Contador de Horas de Func	16-11 Potência [hp]	Comunicação
12-31 Referência da Rede	14-03 Sobre modulação	15-1* Def. Log de Dados	16-12 Tensão do motor	16-85 CTW 1 da Porta Serial
12-32 Controle da Rede	14-04 PWM Randômico	15-10 Fonte do Logging	16-13 Frequência	16-86 REF 1 da Porta Serial
12-33 Revisão do CIP	14-06 Dead Time Compensation	15-11 Intervalo de Logging	16-14 Corrente do Motor	16-87 StatusWord do Opcional d
12-34 Código CIP do Produto	14-1* Lig/Deslig RedeElétr	15-12 Evento do Disparo	16-15 Frequência [%]	Comunicação
12-35 Parâmetro do EDS	14-10 Fall red eletr	15-13 Modo Logging	16-16 Torque [Nm]	16-9* Leitura dos Diagnós
12-37 Temporizador para Inibir o COS	14-11 Tensã Red na FalhaRed.Elétr.	15-14 Amostragens Antes do Disparo	16-17 Velocidade [RPM]	16-90 Alarm Word
12-38 Filtro COS	14-12 Função no Desbalanceamento da Rede	15-2* RegistradorHistórico	16-18 Termo Calculado do Motor	16-91 Alarm word 2
12-4* Modbus TCP	14-13 Falha Rede Elétrica Step Factor	15-20 Registro do Histórico: Evento	16-19 Temperatura Sensor KTY	16-92 Warning Word
12-40 Status Parameter	14-14 Kin. Backup Time Out	15-21 Registro do Histórico: Valor	16-20 Ângulo do Motor	16-93 Warning word 2
12-41 Slave Message Count	14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level	15-22 Registro do Histórico: Tempo	16-21 Torque [%] High Res.	16-94 Status Word Estendida
12-42 Slave Exception Message Count	14-2* Reset do Desarme	15-3* Registro de Falhas	16-22 Torque [%]	17-1* Opção d Feedback
12-5* EtherCAT	14-20 Modo Reset	15-30 Registro de Falhas: Código da Falha	16-25 Torque [Nm] Alto	17-1* Interf. Encoder Inc
12-50 Configured Station Alias	14-21 Tempo para Nova Partida Automática	15-31 Reg. de Falhas:Valor	16-3* Status do VLT	17-10 Tipo de Sinal
12-51 Configured Station Address	14-22 Modo Operação	15-32 Registro de Falhas: Tempo	16-30 Tensão de Conexão CC	17-11 Resolução (PPR)
12-59 EtherCAT Status	14-23 Progr. CódigoTipo	15-4* Identific. do VLT	16-32 Energia de Frenagem /s	17-2* Interf. Encoder Abs
12-8* OutrosServEthernet	14-24 AtrasoDesarmLimCorrnte	15-40 Tipo do FC	16-33 Energia de Frenagem /2 min	17-20 Seleção do Protocolo
12-80 Servidor de FTP	14-25 Atraso do Desarme no Limite de Torque	15-41 Seção de Potência	16-34 Temp. do Dissipador de Calor	17-21 Resolução (Posições/Rev)
12-81 Servidor HTTP	14-26 Atraso Desarme-Defeito Inversor	15-42 Tensão	16-35 Termo do Inversor	17-24 Comprim. Dados SSI
12-82 Serviço SMTP	14-28 Programações de Produção	15-43 Versão de Software	16-36 Corrente Nom.do Inversor	17-25 Veloc. Relógio
12-89 Porta do Canal de Soquete Transparente	14-29 Código de Service	15-44 String de Código Real	16-37 Corrente Máx.do Inversor	17-26 Formato Dados SSI
12-9* Serv Ethernet Avançad	14-3* Ctrl.Limite de Corr	15-45 String de Código Real	16-38 Estado do SLC	17-34 Bauderate da HIPERFACE
12-90 Diagnóstico de Cabo	14-30 Ganho Proporcional-Contr.Lim.Corrente	15-46 N. do Pedido do Cnvrsr de Frequência	16-39 Temp.do Control Card	17-5* Interface do Resolver
12-91 MDI-X	14-31 Tempo Integração-Contr.Lim.Corrente	15-47 N. de Pedido da Placa de Potência.	16-40 Buffer de Logging Cheio	17-50 Pólos
12-92 Espionagem IGMP	14-32 Contr. Lim. Corrente, Tempo de Filtro	15-48 N. do Id do LCP	16-41 Linha de status LCP Fundo	17-51 Tensão Entrad
12-93 Compromito Errado de Cabo	14-35 Stall Protection	15-49 ID do SW da Placa de Controle	16-48 Speed Ref. After Ramp [RPM]	17-52 Freq de Entrada
12-94 Prot.contra Interf.Broadcast	14-4* Optimiz. de Energia	15-50 ID do SW da Placa de Potência	16-49 Origem da Falha de Corrente	17-53 Rel de transformação
12-95 Filtro para Interferência de Broadcast	14-40 Nivel do VT	15-51 N. Série Conversor de Freq.	16-5* Referência & Fdback	17-56 Encoder Sim. Resolution
12-96 Port Config	14-41 Magnetização Mínima do AEO	15-52 Smart Setup Filename	16-50 Referência Externa	17-59 Interface Resolver
12-98 Contadores de Interface	14-42 Frequência AEO Mínima	15-53 Nome do arquivo CSV	16-51 Referência de Pulso	17-6* Monitor. e Aplic.
12-99 Contadores de Mídia	14-43 Cosphi do Motor	15-6* Ident. do Opcional	16-52 Feedback [Unidade]	17-60 Sentido doFeedback
13-3* Smart Logic	14-5* Ambiente	15-60 Opcional Montado	16-53 Referência do DigiPot	17-61 Monitoram. Sinal Encoder
13-0* Definições do SLC	14-50 Filtro de RFI	15-61 Versão de SW do Opcional	16-57 Feedback [RPM]	18-1* Leituras de Dados 2
13-00 Modo do SLC	14-51 DC Link Compensation	15-62 N. do Pedido do Opcional	16-6* Entradas e Saídas	18-3* Analog Readouts
13-01 Iniciar Evento	14-52 Controle do Ventilador	15-63 N. Série do Opcional	16-60 Entrada Digital	18-36 Entrada analógica X48/2 [mA]
13-02 Parar Evento	14-53 Mon.Ventidr	15-70 Opcional no Slot A	16-61 Definição do Terminal 53	18-37 EntradaTemp X48/4
13-03 Resetar o SLC	14-55 Filtro Saída	15-71 Versão de SW do Opcional - Slot A	16-62 Entrada Analógica 53	18-38 EntradaTemp X48/7
13-1* Comparadores	14-56 Capacitância do Filtro Saída	15-72 Opcional no Slot B	16-63 Definição do Terminal 54	18-39 EntradaTemp X48/10
13-10 Operando do Comparador	14-57 Indutância do Filtro de Saída	15-73 Versão de SW do Opcional - Slot B	16-64 Entrada Analógica 54	18-6* Inputs & Outputs 2
13-11 Operador do Comparador	14-59 Número Real de Unidades Inversoras	15-74 Opcional no Slot CO	16-65 Saída Analógica 42 [mA]	18-9* Leituras do PID
13-12 Valor do Comparador	14-7* Compatibilidade	15-75 Versão de SW do Opcional no Slot C0	16-66 Saída Digital [bin]	18-90 Process PID Error
13-1* RS Flip Flops	14-72 Alarm Word do VLT	15-76 Opcional no Slot C1	16-67 Entr. Freq. #29 [Hz]	18-91 PID de processo Saída
13-15 RS-FF Operand S	14-73 Warning Word do VLT	15-77 Versão de SW do Opcional no Slot C1	16-68 Entr. Freq. #33 [Hz]	18-92 Process PID Clamped Output
13-16 RS-FF Operand R	14-74 VLT Ext. Status Word	15-9* Inform. do Parâm.	16-69 Saída de Pulso #29 [Hz]	18-93 Process PID Gain Scaled Output
13-2* Temporizadores	14-8* Opcionais	15-92 Parâmetros Definidos	16-70 Saída de Pulso #29 [Hz]	18-9* Recursos Especiais
13-20 Temporizador do SLC	14-80 Opc.Suport p/Fonte 24VCC Extern	15-93 Parâmetros Modificados	16-71 Saída do Relé [bin]	30-0* Wobbler
13-4* Regras Lógicas	14-89 Option Detection	15-98 Identific. do VLT	16-72 Contador A	30-00 Wobble Mode
13-40 Regra Lógica Booleana 1	14-9* Config.para Falhas	15-99 Metadados de Parâmetro	16-73 Contador B	30-01 Wobble Delta Frequência [Hz]
13-41 Operador de Regra Lógica 1	14-90 Nivel de Falha	16-0* Leitura de Dados	16-74 Contador Parada Prec.	30-02 Wobble Delta Frequência [%]
13-42 Regra Lógica Booleana 2	15-5* Informação do VLT	16-0* Status Geral	16-75 Entr. Anal. X30/11	30-03 Wobble Delta Freq. Scaling Resource
13-43 Operador de Regra Lógica 2	15-0* Dados Operacionais	16-00 Control Word	16-76 Entr. Anal. X30/12	30-04 Wobble Jump Frequência [Hz]
13-44 Regra Lógica Booleana 3	15-00 Horas de funcionamento	16-01 Referência [Unidade]	16-77 Saída Anal. X30/8 [mA]	30-05 Wobble Jump Frequência [%]
13-5* Estados	15-01 Horas em Funcionamento	16-02 Referência %	16-78 Saída Anal. X45/1 [mA]	30-06 Wobble Jump Time
13-51 Evento do SLC	15-02 Medidor de kWh	16-03 Status Word	16-79 Saída Analógica X45/3 [mA]	30-07 Wobble Sequence Time
13-52 Ação do SLC	15-03 Energizações	16-05 Valor Real Principal [%]	16-8* FieldbusPorta do FC	30-08 Wobble Tempo Ace/Desacel
14-1* Funções Especiais	15-04 Superaquecimentos	16-1* Status do Motor	16-80 CTW 1 do Fieldbus	30-09 Wobble Random Function
14-0* Chveamnt d Invsr	15-05 Sobretemensões		16-82 REF 1 do Fieldbus	30-10 Opcional Wobble

30-11	Wobble Random Ratio Max.	32-60	Fator Proporcional	33-33	Velocity Filter Window	34-10	PCD 10 Gravar no MCO	35-42	Term. X48/2 Low Current
30-12	Wobble Random Ratio Min.	32-61	Fator Derivativo	33-34	Slave Marker filter time	34-2*	Par Ler PCD	35-43	Term. X48/2 High Current
30-19	Wobble Delta Freq. Scaled	32-62	Fator Integral	33-4*	Tratam. Limite	34-21	PCD 1 Ler do MCO	35-44	Term. X48/2 Low Ref./Feedb. Value
30-2*	Adv. Start Adjust	32-63	Vr Limite p/ Soma Integral	33-41	Chav Lim Comportam atEnd	34-22	PCD 2 Ler do MCO	35-45	Term. X48/2 High Ref./Feedb. Value
30-20	High Starting Torque Time [s]	32-64	LargBanda PID	33-42	Limite Fim de Sfw Negativo	34-23	PCD 3 Ler do MCO	Term. X48/2 Filter Time Constant	
30-21	High Starting Torque Current [%]	32-65	Veloc de Feed-Forward	33-43	Limite Fim de Sfw Positivo	34-24	PCD 4 Ler do MCO		
30-22	Locked Rotor Protection	32-66	Aceleraç de Feed-Forward	33-44	Limite Fim de Sfw Negativo Ativo	34-25	PCD 5 Ler do MCO		
30-23	Locked Rotor Detection Time [s]	32-67	Erro Posiç Máx. Tolerado	33-45	Limite Fim de Sfw Positivo Ativo	34-26	PCD 6 Ler do MCO		
30-8*	Compatibilidade (I)	32-68	Comport Inverso p/Escravo	33-46	Janela Alvo de Time in	34-27	PCD 7 Ler do MCO		
30-80	Indutância do eixo-d (Ld)	32-69	Tempo Armagem p/ Ctrl PID	33-47	LimiteValue d Janela Alvo	34-28	PCD 8 Ler do MCO		
30-81	Resistor de Freio (ohm)	32-70	Tempo Varred p/ Gerador Perfil	33-5*	Configur. de E/S	34-29	PCD 9 Ler do MCO		
30-83	Ganho Proporcional do PID de Velocidade	32-71	Tamanho da Janela Ctrl (Ativação)	33-50	Term X57/1 Entrada Digital	34-30	PCD 10 Ler do MCO		
30-84	Ganho Proporcional do PID de Proc	32-72	Tamanho da Janela Ctrl (Desativaç)	33-51	Term X57/2 Entrada Digital	34-4*	Entrads & Saídas		
31-1*	OpçãoBypass	32-73	Integral limit filter time	33-52	Term X57/3 Entrada Digital	34-40	Entrads Digitais		
31-00	Modo Bypass	32-74	Position error filter time	33-53	Term X57/4 Entrada Digital	34-5*	Dados d Proc		
31-01	Atraso Partida Bypass	32-8*	Veloc. & Acel.	33-54	Term X57/5 Entrada Digital	34-50	Posição Real		
31-02	Atraso Desarme Bypass	32-81	Rampa +Curta	33-55	Term X57/6 Entrada Digital	34-51	Posição Comandada		
31-03	Ativação Modo Teste	32-82	Tipo Ramp	33-56	Term X57/7 Entrada Digital	34-52	Posiç Atual Mestre		
31-10	Status Word-Bypass	32-83	Resolução de Veloc	33-57	Term X57/8 Entrada Digital	34-53	Posiç Índice Escravo		
31-11	Bypass Horas Funcion	32-84	Veloc. Padrão	33-58	Term X57/9 Entrada Digital	34-54	Posição Índice Mestre		
31-19	Remote Bypass Activation	32-85	Aceleração Padrão	33-59	Term X57/10 Entrada Digital	34-55	Posiç da Curva		
32-3*	Config.BásicaMCO	32-86	Acc. up for limited jerk	33-60	Modo Term X59/1 e X59/2	34-56	Erro Rastr.		
32-0*	Encoder 2	32-87	Acc. down for limited jerk	33-61	Term X59/1 Entrada Digital	34-57	Erro de Sincronismo		
32-00	Typo Sinal Incremental	32-88	Dec. up for limited jerk	33-62	Term X59/2 Entrada Digital	34-58	Veloc Real		
32-01	Resolução Incremental	32-89	Dec. down for limited jerk	33-63	Term X59/1 Saída digital	34-59	Veloc Real do Mestre		
32-02	Protoc Absoluto	32-9*	Desenvolvimento.	33-64	Term X59/2 Saída digital	34-60	Status doSincronismo		
32-03	Resolução Absoluta	32-90	Depurar Fonte	33-65	Term X59/3 Saída digital	34-61	Status Eixo		
32-04	Absolute Encoder Baudrate X55	33-3*	Config. Avanz COM	33-66	Term X59/4 Saída digital	34-62	Status Programa		
32-05	Compr Absol Dados Encoder	33-0*	MovIm Home	33-67	Term X59/5 Saída digital	34-64	MCO 302 Status		
32-06	Freq Absoluta Relógio do Encoder	33-00	ForçarHOME	33-68	Term X59/6 Saída digital	34-65	MCO 302 Controle		
32-07	Gerac Absoluta Relógio do Encoder	33-01	Ajuste Ponto Zero da Pos. Home	33-69	Term X59/7 Saída digital	34-7*	Leitura Diagnóstico		
32-08	Compr Absol Cabo do Encoder	33-02	Rampa p/ Home Motion	33-70	Term X59/8 Saída digital	34-70	Alarm Word MCO 1		
32-09	Monitoram Encoder	33-03	Veloc de Home Motion	33-8*	Parâm Globais	34-71	Alarm Word MCO 2		
32-10	Direção Rotacional	33-04	Comport durante HomeMotion	33-80	N.º do programa ativado	35-3*	Sensor Input Option		
32-11	Denom Unid Usuário	33-1*	Sincronização	33-81	Estado Energiz	35-0*	Temp. Input Mode		
32-12	Numer Unid Usuário	33-10	Mestre Fator de Sincronização (M:S)	33-82	Monitoram Status Drive	35-00	Term. X48/4 Temp. Unit		
32-13	Enc.2 Control	33-11	Escravo Fator Sincronização (M: S)	33-83	Comport. apósErro	35-01	Term. Tipo de Entrada X48/4		
32-14	Enc.2 node ID	33-12	Ajuste Posição p/ Sincronização	33-84	Comport. apósEsc.	35-02	Term. X48/7 Temp. Unit		
32-15	Enc.2 CAN guard	33-13	Janela Precisão p/ Sinc Posição	33-85	MCO Alimentada p/24VCC Externa	35-03	Term. Tipo de Entrada X48/7		
32-3*	Encoder 1	33-14	Limite Rel Veloc Escravo	33-86	Terminal no alarme	35-04	Term. X48/10 Temp. Unit		
32-30	Typo Sinal Incremental	33-15	Núm Marcadr p/ Mestre	33-87	Estado do Termin no alarme	35-05	Term. Tipo de Entrada X48/10		
32-31	Resolução Incremental	33-16	Núm Marcadr p/ Escravo	33-88	Status word no alarme	35-06	FunçãoAlarm Sensor de Temper.		
32-32	Protoc Absoluto	33-17	Marcadr Distânc Mestre	33-9*	MCO Port Settings	35-1*	Temp. Input X48/4		
32-33	Resolução Absoluta	33-18	Marcadr Distâ Escravo	33-90	X62 MCO CAN node ID	35-14	Term. X48/4 Filter Time Constant		
32-35	Compr Absol Dados Encoder	33-19	Typo Marcadr Mestr	33-91	X62 MCO CAN baud rate	35-15	Term. X48/4 Temp. Monitor		
32-36	Freq Absoluta Relógio do Encoder	33-20	Tip.Marcadr Escr	33-94	X60 MCO RS485 serial termination	35-16	Term. X48/4 Low Temp. Limit		
32-37	Gerac Absoluta Relógio do Encoder	33-21	Janela Tolerânc/Marcadr Mestr	33-95	X60 MCO RS485 serial baud rate	35-17	Term. X48/4 High Temp. Limit		
32-38	Compr Absol Cabo do Encoder	33-22	Janelatolerânc Marcadr Escrav	34-4*	Leit.Dados do MCO	35-2*	Temp. Input X48/7		
32-39	Monitoram Encoder	33-23	Iniciar Comport p/ Sinc Marcadr	34-0*	Par GravarPCD	35-24	Term. X48/7 Filter Time Constant		
32-40	Terminação Encoder	33-24	Núm Marcadr p/ Defeito	34-01	PCD 1 Gravar no MCO	35-25	Term. X48/7 Temp. Monitor		
32-43	Enc.1 Control	33-25	Núm Marcadr p/ Pronto	34-02	PCD 2 Gravar no MCO	35-26	Term. X48/7 Low Temp. Limit		
32-44	Enc.1 node ID	33-26	Filtro Veloc	34-03	PCD 3 Gravar no MCO	35-27	Term. X48/7 High Temp. Limit		
32-45	Enc.1 CAN guard	33-27	Ajuste Tempo Flit	34-04	PCD 4 Gravar no MCO	35-3*	Temp. Input X48/10		
32-5*	Fonte de Feedback	33-28	Configuaç Filtro Marcadr	34-05	PCD 5 Gravar no MCO	35-34	Term. X48/10 Filter Time Constant		
32-50	Fonte Escrava	33-29	Tempo Filtr p/ Flit Marcadr	34-06	PCD 6 Gravar no MCO	35-35	Term. X48/10 Temp. Monitor		
32-51	MCO 302 Last Will	33-30	Correç Máxima do Marcador	34-07	PCD 7 Gravar no MCO	35-36	Term. X48/10 Low Temp. Limit		
32-52	Source Master	33-31	Typo deSincronização	34-08	PCD 8 Gravar no MCO	35-37	Term. X48/10 High Temp. Limit		
32-6*	Ctrlador PID	33-32	Feed Forward Velocity Adaptation	34-09	PCD 9 Gravar no MCO	35-4*	Analog Input X48/2		

5.6 Programação Remota com Software de Setup do MCT 10

Danfoss tem um programa de software disponível para desenvolver, armazenar e transferir programação do conversor de frequência. O Software de Setup do MCT 10 permite ao usuário conectar um PC ao conversor de frequência e realizar programação ativa em vez de usar o LCP. Adicionalmente, toda a programação do conversor de frequência pode ser feita off-line e simplesmente transferida por download para o conversor de frequência. Ou o perfil inteiro do conversor de frequência pode ser carregado para o PC para armazenagem de backup ou análise.

O conector USB ou o terminal RS-485 está disponível para conexão ao conversor de frequência.

Software de Setup do MCT 10 está disponível para download gratuito em www.VLT-software.com. Também existe um CD disponível solicitando o número de peça 130B1000. As *Instruções de Utilização* fornecem informações detalhadas sobre como programar usando o Software de Setup do MCT 10.

6 Exemplos de Aplicações

6.1 Introdução

OBSERVAÇÃO!

Um fio de jumper pode ser necessário entre o terminal 12 (ou 13) e o terminal 37 para o conversor de frequência operar quando usar os valores de programação padrão de fábrica.

Os exemplos nesta seção têm a finalidade de referência rápida para aplicações comuns.

- A programação do parâmetro são os valores padrão regionais, a menos que indicado de outro modo (selecionados em 0-03 Definições Regionais)
- Os parâmetros associados aos terminais e suas configurações estão mostrados ao lado dos desenhos
- Onde for necessário ajuste dos interruptores dos terminais analógicos A53 ou A54, também será mostrado

6

FC		Parâmetros			
		Função	Configuração		
+24 V	12	1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)	[1] Ativar AMA completa		
+24 V	13				
D IN	18				
D IN	19				
COM	20				
D IN	27				
D IN	29			5-12 Terminal 27 Digital Input	[2]* Parada por inércia inversa
D IN	32			= Valor Padrão	
D IN	33			Notas/comentários: O grupo do parâmetro 1-2* <i>Dados do Motor</i> deve ser programado de acordo com o motor	
D IN	37				
+10 V	50				
A IN	53				
A IN	54				
COM	55				
A OUT	42				
COM	39				

Tabela 6.1 AMA com T27 conectado

6.2 Exemplos de Aplicações

CUIDADO

Os termistores devem usar isolamento reforçado ou duplo para atender os requisitos de isolamento PELV.

FC		Parâmetros			
		Função	Configuração		
+24 V	12	1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)	[1] Ativar AMA completa		
+24 V	13				
D IN	18				
D IN	19				
COM	20				
D IN	27				
D IN	29			5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] Sem operação
D IN	32			= Valor Padrão	
D IN	33			Notas/comentários: O grupo do parâmetro 1-2* <i>Dados do Motor</i> deve ser programado de acordo com o motor	
D IN	37				
+10 V	50				
A IN	53				
A IN	54				
COM	55				
A OUT	42				
COM	39				

Tabela 6.2 AMA sem T27 conectado

FC		Parâmetros		
		Função	Configuração	
+24 V	12	130BB926.10	6-10 Terminal 53	
+24 V	13		Tensão Baixa	0,07 V*
D IN	18		6-11 Terminal 53	10 V*
D IN	19		6-14 Terminal 53	0 RPM
COM	20		6-15 Terminal 53	1500 RPM
D IN	27		Ref./Feedb. Valor Baixo	
D IN	29		Ref./Feedb. Valor Alto	
D IN	32		= Valor Padrão	
D IN	33		Notas/comentários:	
D IN	37			
+10 V	50			
A IN	53			
A IN	54			
COM	55			
A OUT	42			
COM	39	<p>A53</p>		

Tabela 6.3 Referência de Velocidade Analógica (Tensão)

FC		Parâmetros		
		Função	Configuração	
+24 V	12	130BB927.10	6-12 Terminal 53	4 mA*
+24 V	13		Corrente Baixa	
D IN	18		6-13 Terminal 53	20 mA*
D IN	19		6-14 Terminal 53	0 RPM
COM	20		6-15 Terminal 53	1500 RPM
D IN	27		Ref./Feedb. Valor Baixo	
D IN	29		Ref./Feedb. Valor Alto	
D IN	32		= Valor Padrão	
D IN	33		Notas/comentários:	
D IN	37			
+10 V	50			
A IN	53			
A IN	54			
COM	55			
A OUT	42			
COM	39	<p>A53</p>		

Tabela 6.4 Referência de Velocidade Analógica (Corrente)

FC		Parâmetros		
		Função	Configuração	
+24 V	12	130BB802.10	5-10 Terminal 18	[8] Partida*
+24 V	13		Entrada Digital	
D IN	18		5-12 Terminal	[0] Sem
D IN	19		27, Entrada	operação
COM	20		Digital	
D IN	27		5-19 Terminal 37	[1] Alarme
D IN	29		Digital Input	Parada
D IN	32			Segura
D IN	33		= Valor Padrão	
D IN	37		Notas/comentários:	
+10 V	50			
A IN	53			
A IN	54			
COM	55			
A OUT	42			
COM	39	<p>Se 5-12 Terminal 27, Entrada Digital estiver programado para [0] Sem operação, um fio de jumper para o terminal 27 não é necessário.</p>		

Tabela 6.5 Comando de Partida/Parada com Parada Segura

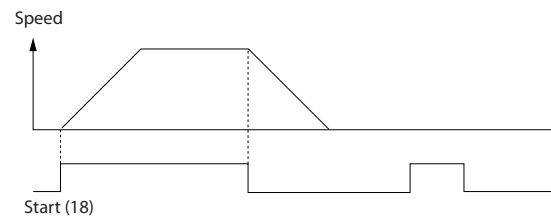
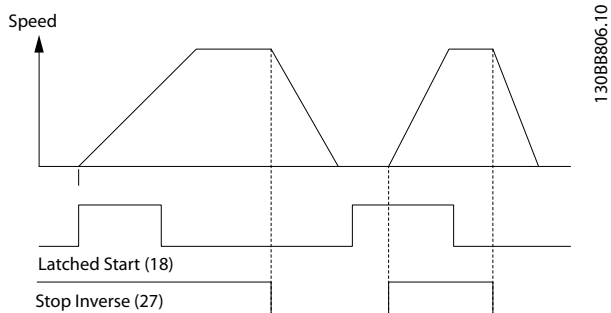


Ilustração 6.1

FC		Parâmetros		
		Função	Configuração	
+24 V	12	130BB803.10	5-10 Terminal 18	[9] Partida por pulso
+24 V	13		Entrada Digital	
D IN	18		5-12 Terminal	[6] Parada por inércia inversa
D IN	19		27, Entrada Digital	
COM	20			
D IN	27		= Valor Padrão	
D IN	29		Notas/comentários:	
D IN	32		Se 5-12 Terminal 27, Entrada Digital estiver programado para [0] Sem operação, um fio de jumper para o terminal 27 não é necessário.	
D IN	33			
D IN	37			
+10 V	50			
A IN	53			
A IN	54			
COM	55			
A OUT	42			
COM	39			

Tabela 6.6 Parada/Partida por Pulso



130BB806.10

Ilustração 6.2

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+24 V	12	5-10 Terminal 18 Entrada Digital	[8] Start
+24 V	13		
D IN	18	5-11 Terminal 19 Digital Input	[10] Reversão*
D IN	19		
COM	20	5-12 Terminal 27, Entrada Digital	[0] Sem operação
D IN	27		
D IN	29	5-14 Terminal 32 Digital Input	[16] Ref predefinida bit 0
D IN	32		
D IN	33	5-15 Terminal 33 Digital Input	[17] Ref predefinida bit 1
D IN	37		
+10 V	50	3-10 Preset Reference Ref. predefinida 0 25% Ref. predefinida 1 50% Ref. predefinida 2 75% Ref. predefinida 3 100% = Valor Padrão	Notas/comentários:
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabela 6.7 Partida/parada com reversão e 4 velocidades pré-programadas

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+24 V	12	5-11 Terminal 19, Entrada Digital	[1] Reset
+24 V	13		
D IN	18	= Valor Padrão	Notas/comentários:
D IN	19		
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabela 6.8 Reset do Alarme Externo

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+24 V	12	6-10 Terminal 53 Tensão Baixa	0,07 V*
+24 V	13		
D IN	18	6-11 Terminal 53 Tensão Alta	10 V*
D IN	19		
COM	20	6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	0 RPM
D IN	27		
D IN	29	6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto	1500 RPM
D IN	32		
D IN	33	= Valor Padrão	Notas/comentários:
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabela 6.9 Referência de Velocidade (utilizando um Potenciômetro Manual)

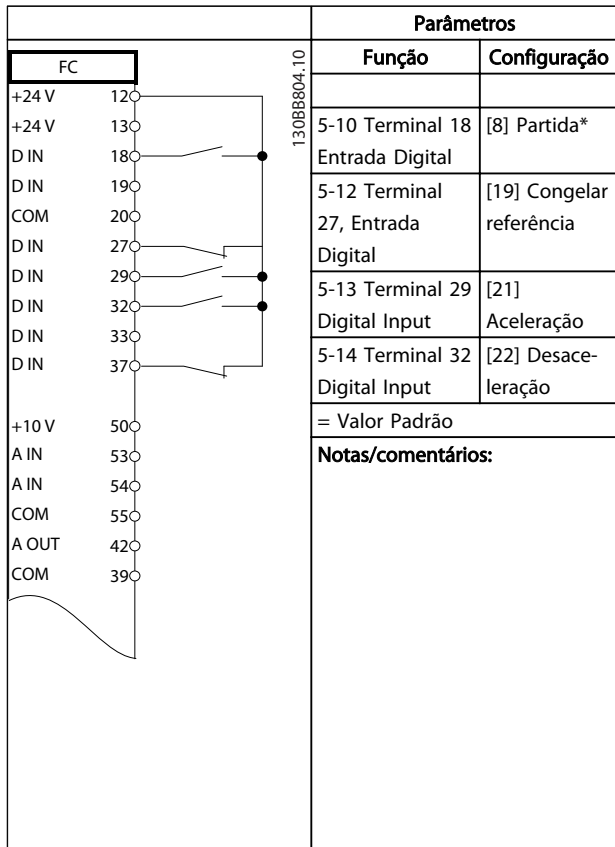


Tabela 6.10 Aceleração/Desaceleração

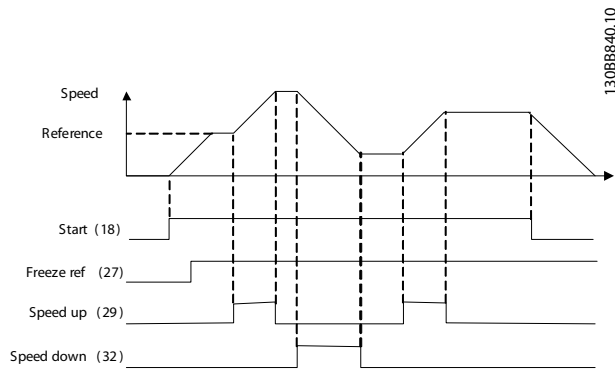


Ilustração 6.3

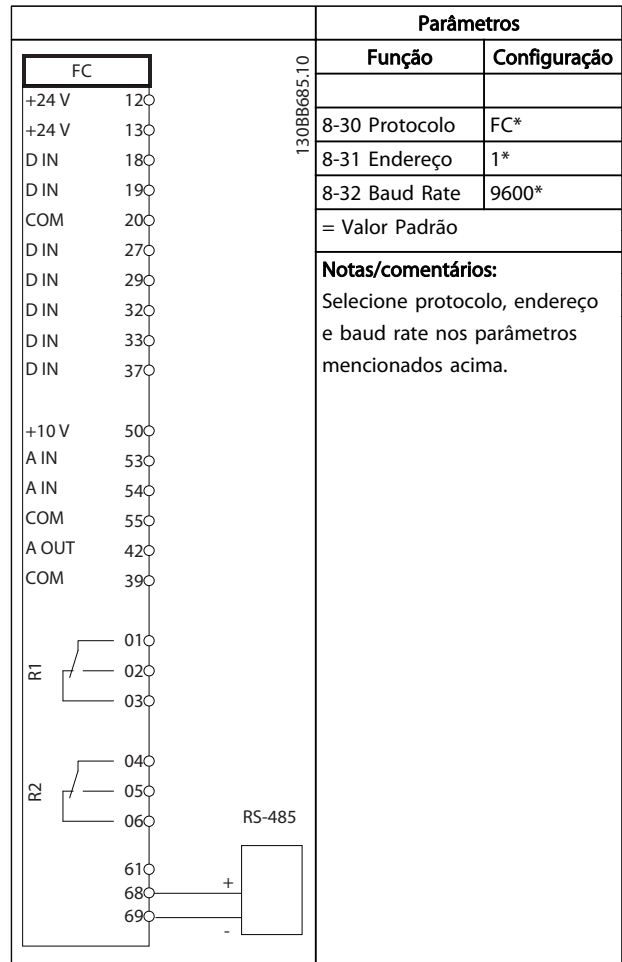


Tabela 6.11 Conexão de rede do RS-485

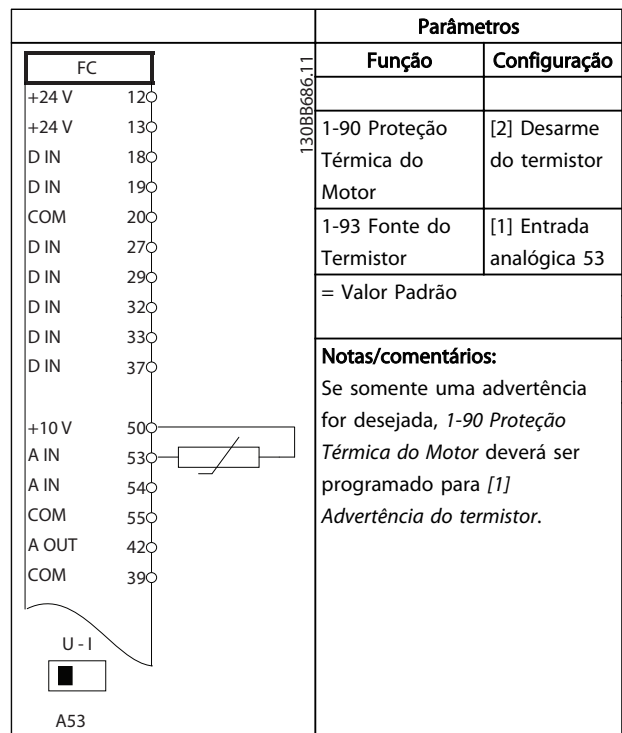


Tabela 6.12 Termistor do motor

6

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+24 V	12	4-30 Motor	
+24 V	13	Feedback Loss	[1]
D IN	18	Function	Advertência
D IN	19	4-31 Motor	100 RPM
COM	20	Feedback Speed	
D IN	27	Error	
D IN	29	4-32 Motor	5 s
D IN	32	Feedback Loss	
D IN	33	Timeout	
D IN	37	7-00 Speed PID	[2] MCB 102
+10 V	50	Feedback Source	
A IN	53	17-11 Resolution	1024*
A IN	54	(PPR)	
COM	55	13-00 Modo do	[1] On
A OUT	42	SLC	
COM	39	13-01 Start Event	[19]
R1	01		Advertência
R1	02	13-02 Stop Event	[44] Tecla
R1	03		Reset
R2	04	13-10 Comparato	[21]
R2	05	r Operand	Advertência
R2	06		nº.
		13-11 Comparato	[1] ~*
		r Operator	
		13-12 Valor do	90
		Comparador	
		13-51 SL	[22]
		Controller Event	Comparador
			0
		13-52 SL	[32] Def.
		Controller Action	saída dig. A
			baixa
		5-40 Function	[80] Saída
		Relay	digital A do
			SL
= Valor Padrão			
Notas/comentários:			
Se o limite no monitor de feedback for excedido, será emitida a Advertência 90. O SLC monitora a Advertência 90 e no caso de essa Advertência 90 tornar-se TRUE, o Relé 1 é acionado.			
O equipamento poderá indicar que manutenção pode ser necessária. Se o erro de feedback cair abaixo do limite novamente dentro de 5 s, o conversor de frequência continua e a advertência desaparece. Mas o Relé 1 ainda será acionado até [Reset] no LCP.			

		Parâmetros	
FC		Função	Configuração
+24 V	12	5-40 Function	[32] Ctrl. freio
+24 V	13	Relay	mecân.
D IN	18	5-10 Terminal 18	[8] Partida*
D IN	19	Entrada Digital	
COM	20	5-11 Terminal 19	[11] Partida
D IN	27	Digital Input	em Reversão
D IN	29	1-71 Start Delay	0,2
D IN	32	1-72 Start	[5] VVC ^{plus} /
D IN	33	Function	FLUX Sentido
D IN	37		horário
+10 V	50	1-76 Start	I _{m,n}
A IN	53	Current	
A IN	54	2-20 Release	Dependente
COM	55	Brake Current	da aplic.
A OUT	42	2-21 Activate	Metade do
COM	39	Brake Speed	deslizamento
R1	01	[RPM]	nominal do
R1	02		motor
R2	04		
R2	05		
R2	06		
= Valor Padrão			
Notas/comentários:			

Tabela 6.14 Controle do Freio Mecânico

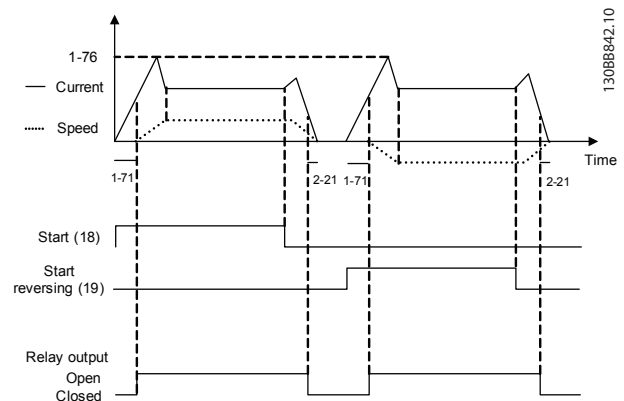


Ilustração 6.4

7 Mensagens de Status

7.1 Display do Status

Quando o conversor de frequência estiver no modo de status, as mensagens de status são geradas automaticamente no conversor de frequência e aparecem na linha inferior do display (consulte *Ilustração 7.1*).

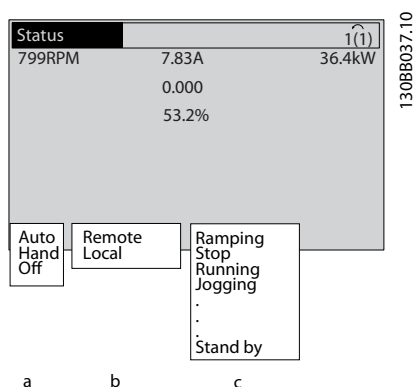


Ilustração 7.1 Display do Status

- A primeira parte na linha de status indica de onde origina o comando de parada/partida.
- A segunda parte na linha de status indica de onde origina o controle da velocidade.
- A última parte da linha de status indica o status atual do conversor de frequência. Elas mostram o módulo operacional em que o conversor de frequência está.

OBSERVAÇÃO!

No modo automático/remoto, o conversor de frequência precisa de comandos externos para executar funções.

7.2 Tabela de Definições de Mensagens de Status

As três tabelas a seguir definem o significado das palavras do display de mensagens de status.

Off (Desligado)	O conversor de frequência não reage a nenhum sinal de controle até [Auto On] ou [Hand On] ser pressionado.
Auto on (Automático ligado)	O conversor de frequência é controlado nos terminais de controle e/ou na comunicação serial.
Hand On (Manual Ligado)	O conversor de frequência pode ser controlado pelas teclas de navegação no LCP. Os comandos de parada, reset, reversão, freio CC e outros sinais aplicados aos terminais de controle podem substituir o controle local.

Tabela 7.1 Modo de operação

Remota	A referência de velocidade é dada de sinais externos, da comunicação serial ou de referências predefinidas internas.
Local	O conversor de frequência usa o controle [Hand On] ou valores de referência do LCP.

Tabela 7.2 Fonte da Referência

Freio CA	Freio CA foi selecionado no 2-10 <i>Função de Frenagem</i> . O freio CA magnetiza o motor em excesso para alcançar uma redução de velocidade controlada.
AMA termina OK	A adaptação automática do motor (AMA) foi executada com sucesso.
AMA pronta	AMA está pronta para começar. Pressione [Hand On] para iniciar.
AMA em exec	O processo AMA está em andamento.
Frenagem	O circuito de frenagem está em operação. A energia regenerativa é absorvida pelo resistor de frenagem.
Frenagem máx.	O circuito de frenagem está em operação. O limite de potência do resistor de frenagem, definido no 2-12 <i>Limite da Potência de Frenagem (kW)</i> , foi atingido.
Parada por inércia	<ul style="list-style-type: none"> A Parada por inércia inversa foi selecionada como função de uma entrada digital (grupo do parâmetro 5-1* <i>Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente não está conectado. Parada por inércia ativada pela comunicação serial

Ctrl. Desaceleração	<p>O controle Desaceleração foi selecionado em <i>14-10 Falh red elétr.</i></p> <ul style="list-style-type: none"> A tensão de rede está abaixo do valor programado no <i>14-11 Tensão de Rede na Falha de Rede</i> na falha da rede elétrica O conversor de frequência desacelera o motor usando uma desaceleração controlada
Corrente Alta	A corrente de saída do conversor de frequência está acima do limite programado no <i>4-51 Advertência de Corrente Alta</i> .
Corrente Baixa	A corrente de saída do conversor de frequência está abaixo do limite programado no <i>4-52 Advertência de Velocidade Baixa</i>
Retenção CC	Retenção CC está selecionado no <i>1-80 Função na Parada</i> e um comando de parada está ativo. O motor é contido por uma corrente CC programada no <i>2-00 Corrente de Hold CC/ Preaquecimento</i> .
Parada CC	<p>O motor é contido com uma corrente CC (<i>2-01 Corrente de Freio CC</i>) durante um tempo especificado (<i>2-02 Tempo de Frenagem CC</i>).</p> <ul style="list-style-type: none"> O Freio CC está ativado no <i>2-03 Veloc.Acion Freio CC [RPM]</i> e um comando de Parada está ativo O Freio CC (inverso) está selecionado como função de uma entrada digital (grupo do parâmetro <i>5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente não está ativo. O Freio CC é ativado via comunicação serial
Feedback alto	A soma de todos os feedbacks ativos está acima do limite de feedback programado no <i>4-57 Advert. de Feedb Alto</i> .
Feedback baixo	A soma de todos os feedbacks ativos está abaixo do limite de feedback programado no <i>4-56 Advert. de Feedb Baixo</i> .
Congelar frequência de saída	<p>A referência remota está ativa, o que mantém a velocidade atual.</p> <ul style="list-style-type: none"> Congelar frequência de saída foi selecionada como função de uma entrada digital (grupo do parâmetro <i>5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente está ativo. O controle da velocidade somente é possível por meio das funções de terminal Aceleração e Desaceleração. Manter rampa é ativada via comunicação serial
Solicitação de Congelar frequência de saída	Um comando de congelar frequência de saída foi acionado, mas o motor permanecerá parado até um sinal de funcionamento permissivo ser recebido.

Congelar ref.	<i>Congelar Referência</i> foi escolhida como função de uma entrada digital (grupo do parâmetro <i>5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente está ativo. O conversor de frequência salva a referência real. Alterar a referência somente é possível agora por meio das funções de terminal Aceleração e Desaceleração.
Solicitação de Jog	Foi dado um comando de jog, mas o motor ficará parado até um sinal de funcionamento permissivo ser recebido por meio de uma entrada digital.
Jog	<p>O motor está funcionando como programado no <i>3-19 Velocidade de Jog [RPM]</i>.</p> <ul style="list-style-type: none"> Jog foi selecionado como função de uma entrada digital (grupo do parâmetro <i>5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente (p.ex., Terminal 29) está ativo. A função Jog é ativada via comunicação serial A função Jog foi selecionada como reação a uma função de monitoramento (p.ex., Sem sinal). A função de monitoramento está ativa
Verificação do motor	No <i>1-80 Função na Parada, Verificação do motor</i> foi selecionado. Um comando de parada está ativo Para assegurar que um motor está conectado ao conversor de frequência, uma corrente de teste permanente é aplicada ao motor.
Controle OVC	O controle de <i>sobretensão</i> foi ativado no <i>2-17 Controle de Sobretensão</i> . O motor conectado está suprindo o conversor de frequência com energia produtiva. O controle de sobretensão ajusta a relação V/Hz para o motor funcionar de modo controlado e evitar o desarme do conversor de frequência.
EtapaPotDesat	(Somente para conversores de frequência com uma fonte de alimentação externa de 24 V instalada). A alimentação de rede elétrica para o conversor de frequência é removida, mas o cartão de controle é alimentado pelos 24 V externos.
Proteção md	<p>O modo de proteção está ativo. A unidade detectou um status crítico (sobrecarga de corrente ou sobretensão).</p> <ul style="list-style-type: none"> Para evitar desarme, a frequência de chaveamento é reduzida para 4 kHz Se possível, o modo proteção termina depois de aproximadamente 10 s. O modo de proteção pode ser restringido no <i>14-26 Atraso Desarme-Defeito Inversor</i>

QStop	O motor está desacelerando usando <i>3-81 Tempo de Rampa da Parada Rápida</i> . <ul style="list-style-type: none"> Parada rápida por inércia inversa foi escolhida como função de uma entrada digital (grupo do parâmetro <i>5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente não está ativo. A função parada rápida foi ativada via comunicação serial
Rampa	O motor é acelerado/desacelerado usando a Aceleração/Desaceleração ativa. A referência, um valor limite ou uma paralisação ainda não foi atingida.
Ref. alta	A soma de todas as referências ativas está acima do limite de referência programado no <i>4-55 Advert. Refer Alta</i> .
Ref. baixa	A soma de todas as referências ativas está abaixo do limite de referência programado em <i>4-54 Advert. de Refer Baixa</i> .
Funcionar na ref.	O conversor de frequência está operando na faixa de referência. O valor de feedback corresponde ao valor do setpoint.
Pedido de funcionamento	Um comando de partida foi acionado, mas o motor fica parado até um sinal de funcionamento permissivo ser recebido via entrada digital.
Em funcionamento	O motor é acionado pelo conversor de frequência.
Velocidade alta	A velocidade do motor está acima do valor programado no <i>4-53 Advertência de Velocidade Alta</i> .
Velocidade baixa	A velocidade do motor está abaixo do valor programado no <i>4-52 Advertência de Velocidade Baixa</i> .
Prontidão	No modo Automático ligado o conversor de frequência dá partida no motor com um sinal de partida de uma entrada digital ou da comunicação serial.
Retardo de partida	Em <i>1-71 Atraso da Partida</i> , foi programado um tempo de atraso de partida. Um comando de partida está ativado e o motor dará partida após o tempo de atraso da partida expirar.
Partida p/ adiante/ré	Partida para adiante e partida reversa foram selecionadas como funções de duas entradas digitais diferentes (grupo do parâmetro <i>5-1* Entradas Digitais</i>). O motor dará partida para adiante ou reversa dependendo de qual terminal correspondente estiver ativado.
Parada	O conversor de frequência recebeu um comando de parada do LCP, da entrada digital ou da comunicação serial.

Desarme	Ocorreu um alarme e o motor está parado. Após a causa do alarme ser eliminada, o conversor de frequência pode ser reinicializado manualmente pressionando [Reset] ou remotamente pelos terminais de controle ou pela comunicação serial.
Bloqueio por desarme	Ocorreu um alarme e o motor está parado. Após a causa do alarme ser eliminada, a alimentação deve ser ativada para o conversor de frequência. Em seguida, o conversor de frequência pode ser reinicializado manualmente pressionando [Reset] ou remotamente pelos terminais de controle ou pela comunicação serial.

Tabela 7.3 Status da Operação

8 Advertências e Alarmes

8.1 Monitoramento do sistema

O conversor de frequência monitora a condição da sua alimentação de entrada, da saída e dos fatores do motor, além de outros indicadores de desempenho do sistema. Uma advertência ou um alarme pode não indicar necessariamente um problema interno no próprio conversor de frequência. Em muitos casos, indica condições de falha da tensão de entrada, da carga ou temperatura do motor, dos sinais externos ou de outras áreas monitoradas pela lógica interna do conversor de frequência. Certifique-se de investigar essas áreas externas ao conversor de frequência conforme indicadas no alarme ou na advertência.

8.2 Tipos de Advertência e Alarme

8.2.1 Advertências

Uma advertência é emitida quando uma condição de alarme estiver pendente ou quando houver uma condição operacional anormal presente e pode resultar em um alarme ser emitido pelo conversor de frequência. Uma advertência é removida automaticamente quando a condição anormal for removida.

8.2.2 Desarme por Alarme

Um alarme é emitido quando o conversor de frequência é desarmado, isto é, o conversor de frequência suspende a operação para evitar danos no conversor de frequência ou no sistema. O motor fará parada por inércia. A lógica do conversor de frequência continuará a operar e monitorar o status do conversor de frequência. Após a condição de falha ser corrigida, o conversor de frequência pode ser reinicializado. Em seguida, estará pronto para iniciar a operação novamente.

Um desarme pode ser reinicializado de quatro maneiras:

- Pressione [Reset] (Reinicializar) no LCP
- Comando de entrada de reinicialização digital
- Comando de entrada de reinicialização de comunicação serial
- Reinicialização automática

8.2.3 Desarme-bloqueio do alarme

Um alarme que faz o conversor de frequência bloquear por desarme exige que a energia de entrada ocorra em ciclos. O motor fará parada por inércia. A lógica do conversor de frequência continuará a operar e monitorar o status do conversor de frequência. Remova a energia de entrada para o conversor de frequência e corrija a causa da falha, em seguida restaure a energia. Essa ação coloca o conversor de frequência em uma condição de desarme como descrito acima e pode ser reinicializada dessas quatro maneiras.

8.3 Exibições de Advertências e Alarmes

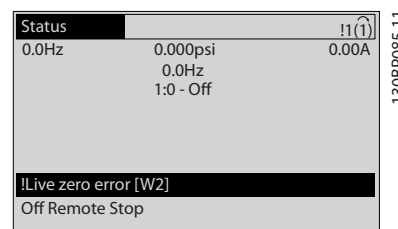


Ilustração 8.1

Um alarme ou alarme de bloqueio por desarme ficará piscando no display junto com o número do alarme.

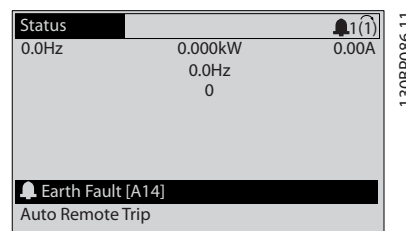


Ilustração 8.2

Além do texto e do código do alarme no monitor do conversor de frequência, há três luzes indicadoras de status.

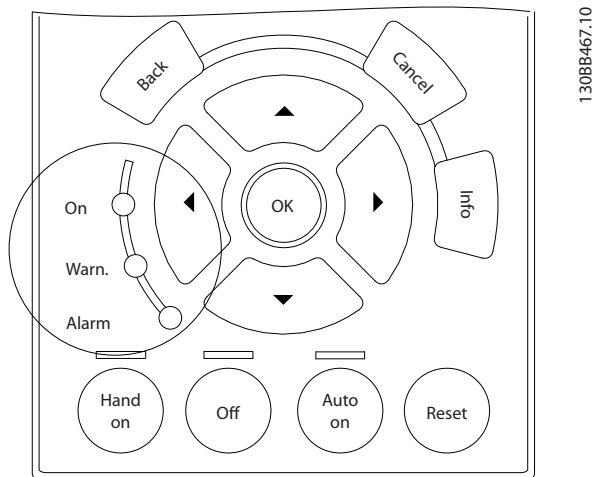


Ilustração 8.3

	LED de advertência	LED de alarme
Advertência	LIGADO	OFF (Desligada)
Alarme	OFF (Desligada)	ON (piscando)
Bloqueio por Desarme	LIGADO	ON (piscando)

Tabela 8.1

8.4 Definições de Advertência e Alarme

CUIDADO

Antes de aplicar energia à unidade, inspecione a instalação por completo conforme detalhado em *Tabela 3.1*. Marque esses itens quando concluídos.

Inspeccionar	Descrição	<input checked="" type="checkbox"/>
Equipamento auxiliar	<ul style="list-style-type: none"> Procure equipamento auxiliar, interruptores, desconectores ou fusíveis/disjuntores de entrada que possam residir no lado da energia de entrada do conversor de frequência ou no lado da saída do motor. Certifique-se de que estejam prontos para operação executada em velocidade total. Verifique a função e instalação dos sensores usados para feedback para o conversor de frequência Remova os capacitores de correção do fator de potência do(s) motor(es), se houver 	
Disposição dos cabos	<ul style="list-style-type: none"> Certifique-se de que a potência de entrada, a fiação do motor e a fiação de controle estão separadas ou em três conduítes metálicos separados para isolamento de ruído de alta frequência 	
Fiação de controle	<ul style="list-style-type: none"> Verifique se há fios partidos ou danificados e conexões soltas Verifique se a fiação de controle está isolada da fiação do motor e de potência para imunidade de ruído Verifique a fonte de tensão dos sinais, se necessário É recomendável o uso de cabo blindado ou de par trançado. Certifique-se de que a blindagem está com terminação correta 	
Espaço para ventilação	<ul style="list-style-type: none"> Meça se o espaço livre superior e inferior é adequado para garantir fluxo de ar apropriado para resfriamento 	
Considerações de EMC	<ul style="list-style-type: none"> Verifique se a instalação está correta com relação à compatibilidade eletromagnética 	
Considerações ambientais	<ul style="list-style-type: none"> Consulte o rótulo do equipamento para saber os limites máximos de temperatura ambiente operacional Os níveis de umidade devem ser 5-95%, sem condensação 	
Fusíveis e disjuntores	<ul style="list-style-type: none"> Verifique se os fusíveis e os disjuntores estão corretos Verifique se todos os fusíveis estão firmemente encaixados e em condição operacional e se todos os disjuntores estão na posição em aberto. 	
Aterramento	<ul style="list-style-type: none"> A unidade exige um fio de terra (fio de aterramento) do chassi até o ponto de aterramento do prédio (aterramento) Verifique se as conexões do terra estão firmes e sem oxidação Aterramento (terra) em conduíte ou montagem do painel traseiro em uma superfície metálica não é ponto de aterramento (terra) adequado 	
Fiação da energia de entrada e de saída	<ul style="list-style-type: none"> Verifique se há conexões soltas Verifique se o motor e a rede elétrica estão em conduítes separados ou em cabos blindados separados 	
Interior do painel	<ul style="list-style-type: none"> Inspeccione se o interior da unidade está isento de sujeira, lascas metálicas, umidade e corrosão 	
Chaves	<ul style="list-style-type: none"> Certifique-se de que todas as configurações de desconexão e interruptores estão nas posições corretas 	
Vibração	<ul style="list-style-type: none"> Verifique se a unidade está montada de maneira sólida e se estão sendo usados amortecedores de choque, se necessário Verifique se há quantidade incomum de vibração 	

Tabela 8.2 Lista de Verificação da Partida

8.5 Mensagens de Falhas

As informações de advertência/alarme a seguir definem a condição de advertência/alarme, fornecem a causa provável da condição e detalham uma correção ou um procedimento de resolução de problemas.

ADVERTÊNCIA 1, 10 Volts baixo

A tensão do cartão de controle está 10 V abaixo do terminal 50.

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.

Esta condição pode ser causada por um curto circuito no potenciômetro ou pela fiação incorreta do potenciômetro.

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 live zero

Esta advertência ou alarme aparece somente se programado pelo usuário em *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 pode ser causada por fiação rompida ou por dispositivo defeituoso enviando o sinal.

Resolução de Problemas

- Verifique as conexões em todos os terminais de entrada analógica. Terminais 53 e 54 do cartão de controle para sinais, terminal 55 comum. Terminais 11 e 12 do MCB 101 para sinais, terminal 10 comum. Terminais 1, 3, 5 do MCB 109 para sinais, terminais 2, 4, 6 comuns.
- Verifique se a programação do conversor de frequência e as configurações de chave correspondem ao tipo de sinal analógico
- Execute o Teste de Sinal para Terminal de Entrada

ADVERTÊNCIA/ALARME 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 para uma falha no retificador de entrada, no conversor de frequência. Os opcionais são programados em *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 da 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 da 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 um tempo.

Resolução de Problemas

- Conectar um resistor do freio
- Aumentar o tempo de rampa
- Mudar o tipo de rampa
- Ative as funções em *2-10 Função de Frenagem*.
- Aumento *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 alimentação de reserva de 24 V CC conectada. Se não houver alimentação de reserva de 24 V CC conectada, o conversor de frequência desarma 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 teste de tensão de entrada.
- Execute o 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%, acionando um alarme simultaneamente. O conversor de frequência *não pode* ser reinicializado antes de o contador estar abaixo de 90%.

A falha ocorre porque o conversor de frequência está sobrecarregado em mais de 100% durante muito tempo.

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 da corrente contínua do conversor de frequência, o contador deverá aumentar. Quando estiver funcionando abaixo das características nominais da corrente contínua do conversor de frequência, o contador deverá 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 deve emitir uma advertência ou um alarme quando o contador atingir 100% no 1-90 *Proteção Térmica do Motor*. A falha ocorre quando o motor estiver sobrecarregado em mais de 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 1-24 *Corrente do Motor* está correta
- Certifique-se de que os Dados do motor nos parâmetros 1-20 a 1-25 estão programados corretamente
- Se um ventilador externo estiver em uso, verifique em 1-91 *Ventilador Externo do Motor* se está selecionado
- Executar AMA no 1-29 *Adaptação Automática do Motor (AMA)* ajusta o conversor de frequência ao 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 deve emitir uma advertência ou um alarme no 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. Verificar se o 1-93 *Fonte do Termistor* seleciona 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 (apenas entrada digital PNP) e o terminal 50.

- Se for utilizado um sensor KTY, verifique se a conexão entre os terminais 54 e 55 está correta
- Se estiver usando um interruptor térmico ou termistor, verifique se a programação de 1-93 *Recurso do Termistor* corresponde à fiação do sensor
- Se estiver usando 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 4-16 *Limite de Torque do Modo Motor* ou o valor em 4-17 *Limite de Torque do Modo Gerador* 14-25 *Atraso do Desarme no Limite de Torque* pode alterar isso de uma condição de somente 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 a um torque mais alto
- Verifique se o aplicativo 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 cerca de 1,5 segundos, em seguida o conversor de frequência desarma e emite um alarme. Essa falha pode ser causada por carga de choque ou por aceleração rápida com cargas de inércia altas. Se o controle estendido de freio mecânico estiver selecionado, o desarme pode ser reinicializado externamente.

Resolução de Problemas

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

ALARME 14, Falha de aterramento (terra)

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

Solução do Problema:

- Remova a energia para o conversor de frequência e repare o defeito do ponto de aterramento
- Com um megômetro, verifique se há falhas de aterramento no motor medindo a resistência ao aterramento dos cabos do 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 Danfoss:

- 15-40 FC Type
- 15-41 Power Section
- 15-42 Voltage
- 15-43 Software Version
- 15-45 Actual Typecode String
- 15-49 SW ID Control Card
- 15-50 SW ID Power Card
- 15-60 Option Mounted
- 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 para o conversor de frequência e repare o curto circuito.

ADVERTÊNCIA/ALARME 17, Timeout da Control Word

There is no communication to the frequency converter. The warning will only be active when 8-04 Control Timeout Function is NOT set to OFF.

If 8-04 Control Timeout Function is set to Stop and Trip, a warning appears and the frequency converter ramps down until it trips then displays an alarm.

Troubleshooting:

- Check connections on the serial communication cable
- Increase 8-03 Control Timeout Time
- Check the operation of the communication equipment
- Verify a proper installation based on EMC requirements

ADVERTÊNCIA/ALARME 22, Freio Mecânico para Içamento

O valor de relatório exibirá qual o tipo.

0 = A ref. de torque não foi atingida antes do timeout.

1 = Não houve feedback de freio antes de ocorrer o timeout.

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 desativada no 14-53 Fan Monitor ([0] Desativado).

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 desativada no 14-53 Fan Monitor ([0] Desativado).

Resolução de Problemas

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

ADVERTÊNCIA 25, Curto circuito no resistor do freio

The brake resistor is monitored during operation. If a short circuit occurs, the brake function is disabled and the warning appears. The frequency converter is still operational but without the brake function. Remove power to the frequency converter and replace the brake resistor (see 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 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 no 2-13 Brake Power Monitoring, o conversor de frequência desarmará quando a energia de frenagem dissipada alcançar 100%.

ADVERTÊNCIA

Há risco de uma quantidade considerável de energia ser transmitida ao resistor do freio se o transistor do freio estiver em curto circuito.

ADVERTÊNCIA/ALARME 27, Defeito do circuito de frenagem

O transistor do freio é monitorado durante a operação e, se ocorrer curto circuito, a função de frenagem será desativada e uma advertência será emitida. O conversor de frequência ainda poderá estar 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 para o conversor de frequência e remova o resistor do freio.

Esse alarme/advertência também poderá ocorrer caso o resistor do freio superaquecer. Os terminais 104 e 106 estão disponíveis como entradas Klaxon dos resistores 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 2-15 *Verificação do Freio*.

ALARME 29, Temperatura Dissipador de Calor

A temperatura máxima do dissipador de calor foi excedida. A falha de temperatura não será reinicializada até a temperatura cair abaixo da 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 condições a seguir

- Temperatura ambiente muito alta.
- O cabo de motor é muito longo
- O espaço livre para fluxo de ar está incorreto acima e abaixo do conversor de frequência
- Fluxo de ar bloqueado ao redor do conversor de frequência
- Ventilador do dissipador de calor danificado
- Dissipador de calor sujo

Esse alarme baseia-se na temperatura medida pelo sensor do dissipador de calor montado dentro dos módulos do IGBT.

Resolução de Problemas

- Verifique a resistência do ventilador
- Verifique os fusíveis para carga leve
- Sensor térmico do IGBT

ALARME 30, Fase U ausente do motor

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

Remova a energia do conversor de frequência e verifique a fase U do motor.

ALARME 31, Fase V ausente do motor

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

Remova a energia do conversor de frequência e verifique a fase V do motor.

ALARME 32, Fase W ausente do motor

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

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 Fieldbus

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

ADVERTÊNCIA/ALARME 36, Falha de rede elétrica

Esta advertência/alarme estará ativa somente se a tensão de alimentação do conversor de frequência for perdida e se 14-10 *Falh red elétr* NÃO estiver programado para [0] *Sem Função*. 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 a seguir.

Resolução de Problemas

- Ciclo de potência
- Verifique se o opcional está instalado corretamente
- Verifique se há fiação solta ou ausente

Poderá ser necessário entrar em contato com o fornecedor ou o departamento de serviço da Danfoss. 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 Serviços 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 o aplicativo 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 gravar está em timeout.
518	Falha na EEPROM.
519	Dados de código de barras ausentes ou inválidos na EEPROM.
783	O valor do parâmetro está fora dos limites mín./máx.
1024-1279	Um telegrama técnico que devia ser enviado, não pôde ser enviado.
1281	Timeout do flash do processador de sinal digital.
1282	Incompatibilidade da versão do microsoftware de potência.

Nº.	Texto
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 do aplicativo. 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 orientado do motor não foram transferidos corretamente.
2049	Dados de potência reiniciados.
2064-2072	H081x: o opcional no slot x foi reiniciado.
2080-2088	H082x: o opcional no slot x emitiu uma espera de energização.
2096-2104	H983x: o opcional no slot x emitiu uma espera de re-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	io_statepage ausente da unidade de potência.
2324	A configuração do cartão de potência está incorreta na energização.
2325	Um cartão de potência parou de comunicar enquanto a energia de rede elétrica era aplicada.
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.

Nº.	Texto
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 8.3

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 da saída digital terminal 27

Verifique a carga conectada ao terminal 27 ou remova a conexão de curto circuito. Verifique 5-00 Modo I/O Digital e 5-01 Modo do Terminal 27.

ADVERTÊNCIA 41, Sobrecarga da saída digital terminal 29

Verifique a carga conectada ao terminal 29 ou remova a conexão de curto circuito. Verifique 5-00 Modo I/O Digital e 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 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 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.

Há três fontes de alimentação 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

Os 24 V CC são medidos no cartão de controle. A fonte de alimentação de reserva de 24 V CC externa pode estar sobrecarregada. Se não for este o caso, entre em contacto com o fornecedor Danfoss.

ADVERTÊNCIA 48, Alimentação 1,8 V baixa

A alimentação CC de 1,8 Volt 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 no 4-11 *Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]* e 4-13 *Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]*, o conversor de frequência mostrará uma advertência. Quando a velocidade estiver abaixo do limite especificado no 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 Serviços da Danfoss.

ALARME 51, Verificação AMA U_{nom} e I_{nom}

As configurações de tensão do motor, corrente do motor e potência do motor estão incorretas. 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 funcionará.

ALARME 56, AMA interrompida pelo usuário

O usuário interrompeu a AMA.

ALARME 57, Defeito interno AMA

Tente reiniciar a AMA algumas vezes até AMA ser executada. Observe que execuções repetidas da AMA 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

Entre em contato com o fornecedor Danfoss.

ADVERTÊNCIA 59, Limite de corrente

A corrente está maior que o valor no 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, aplique 24 V CC ao terminal programado para bloqueio externo e reinicialize o conversor de frequência (por meio de comunicação serial, E/S digital ou pressionando [Reset]).

ADVERTÊNCIA/ALARME 61, Erro de tracking

Um erro entre a velocidade do motor calculada e a medição da velocidade no dispositivo de feedback. A função Advertência/Alarme/Desabilitado está programada em 4-30 *Motor Feedback Loss Function*. Configuração do erro aceita em 4-31 *Motor Feedback Speed Error* e o tempo permitido da configuração da ocorrência do erro em 4-32 *Motor Feedback Loss Timeout*. Durante um procedimento de colocação em funcionamento, a função pode ser eficaz.

ADVERTÊNCIA 62, Frequência de Saída no Limite Máximo

A frequência de saída está maior que o valor programado no 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 da placa de controle

O cartão de controle atingiu sua temperatura de desarme de 75 °C.

ADVERTÊNCIA 66, Temperatura baixa

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. Também, uma quantidade de corrente em fluxo pode ser fornecida ao controlador de frequência toda vez que o motor for parado programando 2-00 *Corrente de Hold CC/Preaquecimento* para 5% e 1-80 *Função na Parada*.

Resolução de Problemas

A temperatura do dissipador de calor medida como 0 °C poderia indicar que o sensor de temperatura está com defeito, fazendo a velocidade do ventilador aumentar até o máximo. Se o fio do sensor entre o IGBT e o drive do gate for desconectado, esta advertência seria emitida. Verifique também o sensor térmico do IGBT.

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

A parada segura foi ativada. Para retomar a operação normal, aplique 24 V CC ao terminal 37 e, em seguida, envie um sinal de reset (via Barramento, via E/S Digital ou pressionando [Reset]).

ALARME 69, 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. 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 71, PTC 1 parada segura

A Parada Segura foi ativada a partir do Cartão do Termistor do PTC do MCB 112 (motor muito quente). A operação normal pode ser retomada quando o MCB 112 aplicar novamente 24 V CC no T-37 (quando a temperatura do motor atingir um nível aceitável) e quando a Entrada Digital do MCB 112 for desativada. Quando isso ocorrer, um sinal de reset deve ser enviado (via Barramento, E/S Digital ou pressionando [Reset]).

OBSERVAÇÃO!

Se a nova partida automática estiver ativada, o motor pode dar partida quando a falha for eliminada.

ALARME 72, Defeito Perigosa

Parada Segura com Bloqueio por Desarme. Níveis de sinal inesperados na parada segura e entrada digital, a partir do cartão do termistor do PTC do 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 requerido não é igual ao número de unidades de potência ativas detectado.

Solução do Problema:

Ao substituir um módulo de chassi F, isso ocorrerá se os dados específicos de potência no cartão de potência do módulo não corresponderem ao resto do conversor de frequência. 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 (ou seja, menos que o número permitido de seções do inversor). Essa advertência será gerada no ciclo de energização quando o conversor de frequência for programado para funcionar com menos inversores e permanecerá ligado.

ALARME 79, Configuração ilegal da seção de potência

O código de peça do cartão de escala não está correto ou não está instalado. O conector MK102 no cartão de potência também pode não estar instalado.

ALARME 80, Drive Inicializado para valor padrão

As programações dos parâmetros são inicializadas com a configuração padrão após um reset manual. Reinicialize a unidade para limpar o alarme.

ALARME 81, CSIV danificado

O arquivo do CSIV tem erros de sintaxe.

ALARME 82, Erro de Par. CSIV

CSIV falhou ao iniciar um parâmetro.

ALARME 85, FlhDang PB

Erro de Profibus/Profisafe.

ADVERTÊNCIA/ALARME 104, Falha do ventilador de mistura

O monitor do ventilador verifica se o ventilador está funcionando durante a energização do drive ou sempre que o ventilador de mistura estiver ligado. Se o ventilador não estiver em operação, a falha é anunciada. A falha do ventilador de mistura pode ser configurada como uma advertência ou como desarme por alarme através do *14-53 Mon.Ventldr*.

Resolução de Problemas

Energize o conversor de frequência para determinar se a advertência/alarme retorna.

ADVERTÊNCIA 250, Peça de reposição nova

Um componente do conversor de frequência foi substituído. Reinicialize o conversor de frequência para operação normal.

ADVERTÊNCIA 251, Novo código do tipo

O cartão de potência ou outros componentes foram substituídos e o código do tipo foi alterado. Reinicialize para remover a advertência e retomar a operação normal.

9 Resolução Básica de Problemas

9.1 Partida e Operação

Sintoma	Causas prováveis	Teste	Solução
Display escuro/Sem função	Energia de entrada ausente.	Consulte <i>Tabela 3.1</i> .	Verifique a fonte de alimentação de entrada
	Fusíveis ausentes ou abertos ou disjuntores desarmados.	Consulte fusíveis abertos e disjuntores desarmados nesta tabela para saber as causas possíveis.	Siga as recomendações fornecidas.
	Sem energia para o LCP.	Verifique o cabo do LCP para conexão correta ou danos.	Substitua o cabo de conexão ou LCP com defeito.
	Redução na tensão de controle (terminal 12 ou 50) ou nos terminais de controle.	Verifique a alimentação da tensão de controle de 24 V dos terminais 12/13 a 20-39 ou alimentação de 10 V dos terminais 50 a 55.	Instale a fiação dos terminais corretamente.
	LCP errado (LCP do VLT® 2800 ou 5000/6000/8000/ FCD ou FCM).		Use somente LCP 101 (P/N 130B1124) ou LCP 102 (P/N 130B1107).
	Ajuste de contraste errado.		Pressione [Status] + [▲]/[▼] para ajustar o contraste.
	O display (LCP) está com defeito.	Teste usando um LCP diferente.	Substitua o cabo de conexão ou LCP com defeito.
	Alimentação de tensão interna com falha ou SMPS com defeito.		Entre em contato com o fornecedor.
Display Intermitente	Fonte de alimentação (SMPS) sobrecarregada devido à fiação de controle incorreta ou falha no conversor de frequência.	Para verificar se há um problema na fiação de controle, desconecte toda a fiação de controle removendo os blocos de terminais.	Se o display continuar aceso, o problema está na fiação de controle. Verifique se há curto-circuito na fiação ou conexões incorretas. Se o display continuar falhando, siga o procedimento para display escuro.

Sintoma	Causas prováveis	Teste	Solução
Motor não funcionando	Interruptor de serviço aberto ou conexão do motor ausente.	Verifique se o motor está conectado e se a conexão não está interrompida (por um interruptor de serviço ou outro dispositivo).	Conecte o motor o e verifique a chave de serviço.
	Sem energia da rede elétrica com cartão opcional de 24 V CC.	Se o display estiver funcionando mas não houver saída, verifique se a energia da rede elétrica está aplicada ao conversor de frequência.	Aplique energia da rede elétrica para operar a unidade.
	Parada do LCP.	Verifique se a tecla [Off] foi pressionada.	Pressione [Auto On] (Automático Ligado) ou [Hand On] (Manual Ligado) (dependendo do modo de operação) para funcionar o motor.
	Sinal de partida ausente (Espera).	Verifique a <i>5-10 Terminal 18 Entrada Digital</i> para configuração correta do terminal 18 (use a configuração padrão).	Aplique um sinal de partida válido para dar partida no motor.
	Sinal ativo de parada por inércia do motor (Parada por inércia).	Verifique <i>5-12 Parada por inércia inv.</i> para obter a configuração correta do terminal 27 (use a configuração padrão).	Aplique 24 V no terminal 27 ou programe esse terminal para Sem operação.
	Origem errada do sinal de referência.	Verifique o sinal de referência: Referência local, remota ou de barramento? Referência predefinida ativa? Conexão do terminal correta? Escala dos terminais correta? Sinal de referência disponível?	Programe as configurações corretas. Verifique <i>3-13 Tipo de Referência</i> . Configure a referência predefinida ativa no grupo do parâmetro <i>3-1* Referências</i> . Verifique a fiação correta. Verifique a escala dos terminais. Verifique o sinal de referência.
Motor girando no sentido errado.	Limite de rotação do motor.	Verifique se <i>4-10 Sentido de Rotação do Motor</i> está programado corretamente.	Programe as configurações corretas.
	Sinal de reversão ativo.	Verifique se há um comando de reversão programado para o terminal no grupo do parâmetro <i>5-1* Entradas digitais</i> .	Desative o sinal de reversão.
	Conexão errada das fases do motor.		Consulte <i>2.4.5 Verificação da Rotação do motor</i> neste manual.
O motor não está alcançando a velocidade máxima.	Limites de frequência programados errados.	Verifique os limites de saída em <i>4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]</i> , <i>4-14 Lim. Superior da Veloc do Motor [Hz]</i> e <i>4-19 Frequência Máx. de Saída</i> .	Programe os limites corretos.
	Sinal de entrada de referência não escalonado corretamente.	Verifique a escala do sinal de entrada de referência em <i>6-0* Modo de E/S analógica</i> e no grupo do parâmetro <i>3-1* Referências</i> . Limites de referência no grupo do parâmetro <i>3-0* Limite de Referência</i> .	Programe as configurações corretas.
Velocidade do motor instável	Possíveis programações do parâmetro incorretas.	Verifique as configurações de todos os parâmetros do motor, inclusive todas as configurações de compensação do motor. Para operação em malha fechada, verifique as configurações do PID.	Verifique as configurações no grupo do parâmetro <i>1-6* Modo de E/S analógica</i> . Para operação em malha fechada, verifique as configurações no grupo do parâmetro <i>20-0* Feedback</i> .

Sintoma	Causas prováveis	Teste	Solução
Motor funciona irregularmente	Possível excesso de magnetização.	Verifique se há configurações incorretas do motor em todos os parâmetros do motor.	Verifique as configurações do motor no grupo do parâmetro 1-2* <i>Dados do motor</i> , 1-3* <i>Dados avanç do motor</i> e 1-5* <i>Indep. de Carga. Configuração.</i>
Motor não freia	Possíveis configurações incorretas dos parâmetros do freio. Possíveis tempos de desaceleração muito curtos.	Verifique os parâmetros do freio. Verifique as configurações do tempo de rampa.	Verifique o grupo do parâmetro 2-0* <i>Freio CC</i> e 3-0* <i>Limites de Referência.</i>
Fusíveis de energia em aberto ou desarme do disjuntor	Curto entre fases.	O motor ou o painel ter um curto-circuito entre fases. Verifique se há curto-circuito nas fases do motor e do painel.	Elimine qualquer curto-circuito detectado.
	Sobrecarga do motor.	O motor está sobrecarregado para esta aplicação.	Execute teste de partida e verifique se a corrente do motor está dentro das especificações. Se a corrente do motor estiver excedendo a corrente de carga total da plaqueta de identificação, o motor pode operar somente com carga reduzida. Revise as especificações da aplicação.
	Conexões soltas.	Faça uma verificação de pré-energização, procure conexões soltas.	Aperte as conexões soltas.
Desbalanceamento da corrente de rede elétrica maior que 3%	Problema com energia da rede elétrica (consulte a descrição <i>Alarme 4 Perda de fases de rede elétrica</i>).	Gire os cabos de energia de entrada no conversor de frequência uma posição: A para B, B para C, C para A.	Se a perna desbalanceada seguir o fio, é um problema de energia. Verifique a fonte de alimentação da rede elétrica.
	Problema com o conversor de frequência.	Gire os cabos de energia de entrada no conversor de frequência uma posição: A para B, B para C, C para A.	Se a perna desbalanceada permanecer no mesmo terminal de entrada, trata-se de um problema com a unidade. Entre em contato com o fornecedor.
Desbalanceamento da corrente do motor maior que 3%	Problema com o motor ou a fiação do motor.	Gire os cabos de saída do motor uma posição: U para V, V para W, W para U.	Se a perna desbalanceada acompanhar o fio, o problema está no motor ou na fiação do motor. Verifique o motor e a fiação do motor.
	Problema com os conversores de frequência.	Gire os cabos de saída do motor uma posição: U para V, V para W, W para U.	Se a perna desbalanceada permanecer no mesmo terminal de saída, o problema está na unidade. Entre em contato com o fornecedor.

Sintoma	Causas prováveis	Teste	Solução
O ruído acústico ou vibração (por exemplo, uma lâmina do ventilador está fazendo ruído ou vibrações em determinadas frequências)	Ressonâncias, por exemplo, no sistema motor/ventilador.	Ignore frequências críticas usando parâmetros do grupo do parâmetro 4-6 * <i>Bypass de Velocidade</i> .	Verifique se o ruído e/ou a vibração foram reduzidos até um limite aceitável.
		Desligue a sobremodulação em 14-03 <i>Overmodulation</i> .	
		Altere o padrão de chaveamento e a frequência no grupo do parâmetro o 14-0 * <i>Chaveamento do Inversor</i> .	
		Aumente o Amortecimento da Ressonância em 1-64 <i>Amortecimento da Ressonância</i> .	

Tabela 9.1

10 Especificações

10.1 Especificações dependentes da potência

	N110	N132	N160	N200	N250	N315			
Carga Normal*	NO	NO	NO	NO	NO	NO			
Potência no Eixo Típica a 400 V [kW]	110	132	160	200	250	315			
Potência no Eixo Típica a 460 V [hp]	150	200	250	300	350	450			
Potência no Eixo Típica a 480 V [kW]	132	160	200	250	315	355			
Gabinete metálico IP21	D1h	D1h	D1h	D2h	D2h	D2h			
Gabinete metálico IP54	D1h	D1h	D1h	D2h	D2h	D2h			
Gabinete metálico IP20	D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h			
Corrente de saída									
Contínua (a 400 V) [A]	212	260	315	395	480	588			
Intermitente (sobrecarga durante 60 s) (a 400 V)[A]	233	286	347	435	528	647			
Contínua (a 460/500 V) [A]	190	240	302	361	443	535			
Intermitente (sobrecarga durante 60 s) (a 460/500 V) [kVA]	209	264	332	397	487	588			
KVA contínuo (a 400 V) [kVA]	147	180	218	274	333	407			
KVA contínuo (a 460 V) [kVA]	151	191	241	288	353	426			
Corrente máx. de entrada									
Contínua (a 400 V) [A]	204	251	304		381	381	463	463	567
Contínua (a 460/500 V) [A]	183	231	291		348	348	427	427	516
Tamanho do cabo máx.: rede elétrica, motor, freio e divisão da carga mm (AWG)]	2 x95 (2x3/0)			2x185 (2x350)					
Fusíveis da rede elétrica externos máx. [A]	315	350	400	550	630	800			
Perda de energia estimada a 400 V [W]	2555	2949	3764	4109	5129	6663			
Perda de energia estimada a 460 V [W]	2257	2719	3622	3561	4558	5703			
Peso, gabinete metálico IP21, IP54 kg (lbs.)	62 (135)			125 (275)					
Peso, gabinete metálico IP20 kg (lbs.)	62 (135)			125 (275)					
Eficiência	0,98								
Frequência de saída	0-590 Hz								
*Sobrecarga normal=110% da corrente durante 60 s									

Tabela 10.1 Alimentação de rede elétrica 3x380-480 V AC

	N75K	N90K	N110	N132	N160	N200
Carga Normal*	NO	NO	NO	NO	NO	NO
Potência no Eixo Típica a 550 V [kW]	55	75	90	110	132	160
Potência no Eixo Típica a 575 V [hp]	75	100	125	150	200	250
Potência no Eixo Típica a 690 V [kW]	75	90	110	132	160	200
Gabinete metálico IP21	D1h	D1h	D1h	D1h	D1h	D2h
Gabinete metálico IP54	D1h	D1h	D1h	D1h	D1h	D2h
Gabinete metálico IP20	D3h	D3h	D3h	D3h	D3h	D4h
Corrente de saída						
Contínua (a 550 V) [A]	90	113	137	162	201	253
Intermitente (sobrecarga durante 60 s a 550 V) [A]	99	124	151	178	221	278
Contínua (a 575/690 V) [A]	86	108	131	155	192	242
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 575/690 V) [kVA]	95	119	144	171	211	266
KVA contínuo (a 550 V) [kVA]	86	108	131	154	191	241
KVA contínuo (a 575 V) [kVA]	86	108	130	154	191	241
KVA contínuo (a 690 V) [kVA]	103	129	157	185	229	289
Corrente máx. de entrada						
Contínua (a 550 V) [A]	89	110	130	158	198	245
Contínua (a 575 V) [A]	85	106	124	151	189	234
Contínua (a 690 V) [A]	87	109	128	155	197	240
Tamanho do cabo máx.: rede elétrica, motor, freio e divisão da carga [mm (AWG)]	2x95 (2x3/0)					2x185 (2x350 mcm)
Fusíveis da rede elétrica externos máx. [A]	160	315	315	315	350	350
Perda de energia estimada a 575 V [W]	1161	1426	1739	2099	2646	3071
Perda de energia estimada a 690 V [W]	1203	1476	1796	2165	2738	3172
Peso, gabinete metálico IP21, IP54 kg (lbs.)	62 (135)					125 (275)
Peso, gabinete metálico IP20 kg (lbs.)	62 (135)					125 (275)
Eficiência	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					
*Sobrecarga normal=110% da corrente durante 60 s						

Tabela 10.2 Alimentação de Rede Elétrica 3 x 525-690 V CA

	N250	N315	N400
Carga Normal*	NO	NO	NO
Potência no Eixo Típica a 550 V [kW]	200	250	315
Potência no Eixo Típica a 575 V [hp]	300	350	400
Potência no Eixo Típica a 690 V [kW]	250	315	400
Gabinete metálico IP21	D2h	D2h	D2h
Gabinete metálico IP54	D2h	D2h	D2h
Gabinete metálico IP20	D4h	D4h	D4h
Corrente de saída			
Contínua (a 550 V) [A]	303	360	418
Intermitente (sobrecarga durante 60 s (a 550 V) [A]	333	396	460
Contínua (a 575/690 V) [A]	290	344	400
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 575/690 V) [kVA]	319	378	440
KVA contínuo (a 550 V) [kVA]	289	343	398
KVA contínuo (a 575 V) [kVA]	289	343	398
KVA contínuo (a 690 V) [kVA]	347	411	478
Corrente máx. de entrada			
Contínua (a 550 V) [A]	299	355	408
Contínua (a 575 V) [A]	286	339	390
Contínua (a 690 V) [A]	296	352	400
Tamanho do cabo máx.: rede elétrica, motor, freio e divisão da carga, mm (AWG)	2x185 (2x350 mcm)		
Fusíveis da rede elétrica externos máx. [A]	400	500	550
Perda de energia estimada a 575 V [W]	3719	4460	5023
Perda de energia estimada a 690 V [W]	3848	4610	5150
Peso, gabinete metálico IP21, IP54 kg (lbs.)	125 (275)		
Peso, gabinete metálico IP20 kg (lbs.)	125 (275)		
Eficiência	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		
*Sobrecarga normal=110% da corrente durante 60 s			

Tabela 10.3 Alimentação de Rede Elétrica 3 x 525-690 V CA

A perda de energia típica é em condições de carga nominais e espera-se que esteja dentro de $\pm 15\%$ (a tolerância está relacionada à variedade de condições de tensão e cabo).

As perdas estão baseadas na frequência de chaveamento padrão. As perdas aumentam de maneira significativa em frequência de chaveamento mais alta.

O Gabinete para Opcionais acrescenta peso ao conversor de frequência. Os pesos máximos dos chassis D5h-D8h são mostrados em *Tabela 10.4*

Chassi de tamanho	Descrição	Peso máximo [kg] (lbs.)
D5h	Características nominais do D1h+desconexão e/ou Circuito de frenagem	166 (255)
D6h	Características nominais do D1h+contator e/ou disjuntor	129 (285)
D7h	Características nominais do D2h+desconexão e/ou Circuito de frenagem	200 (440)
D8h	Características nominais do D2h+contator e/ou disjuntor	225 (496)

Tabela 10.4 Pesos D5h-D8h

10.2 Dados técnicos gerais

Alimentação de rede elétrica (L1, L2, L3)

Tensão de alimentação	380–480 V ±10%, 525–690 V±10%
-----------------------	-------------------------------

Tensão de rede elétrica baixa/queda da rede elétrica:

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

Frequência de alimentação	50/60 Hz ±5%
---------------------------	--------------

Desbalanceamento máx. temporário entre fases de rede elétrica	3,0% da tensão de alimentação nominal
---	---------------------------------------

Fator de Potência Real (λ)	≥ 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 uma vez/ 2 min
--	-----------------------

Ambiente de acordo com EN60664-1	categoria de sobretensão III/grau de poluição 2
----------------------------------	---

A unidade é apropriada para uso em um circuito capaz de fornecer não mais que 100.000 amperes RMS simétrico, 480/600 V

Saída do Motor (U, V, W)

Tensão de saída	0-100% da tensão de alimentação
-----------------	---------------------------------

Frequência de saída	0-590 Hz*
---------------------	-----------

Chaveamento na saída	Ilimitado
----------------------	-----------

Tempos de rampa	0,01-3600 s
-----------------	-------------

* Dependente da tensão e da potência

Características do Torque

Torque de partida (Torque constante)	máximo 110% para 60 s*
--------------------------------------	------------------------

Torque de partida	máximo 135% até 0,5 s*
-------------------	------------------------

Torque de sobrecarga (Torque constante)	máximo 110% para 60 s*
---	------------------------

* A porcentagem está relacionada ao torque nominal do conversor de frequência

Comprimentos de cabo e seções transversais

Comprimento máx. do cabo de motor, blindado/encapado metalicamente	150 m
--	-------

Comprimento máx. do cabo de motor, sem blindagem/sem encapamento metálico	300 m
---	-------

Seção transversal máxima para o motor, rede elétrica, Load Sharing e freio *

Seção transversal máxima para terminais de controle, fio rígido	1,5 mm ² /16 AWG (2x0,75 mm ²)
---	---

Seção transversal máxima para terminais de controle, fio flexível	1 mm ² /18 AWG
---	---------------------------

Seção transversal máxima para terminais de controle, cabo com núcleo embutido	0,5 mm ² /20 AWG
---	-----------------------------

Seção transversal mínima para terminais de controle	0,25 mm ²
---	----------------------

* Dependente da tensão e da potência.

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, Ri	aprox. 4 kΩ
----------------------------	-------------

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

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

Entradas analógicas

Número de entradas analógicas	2
Terminal número	53, 54
Modos	Tensão ou corrente
Seleção do modo	Interruptores A53 e A54
Modo de tensão	Interruptor A53/A54=(U)
Nível de tensão	0 V a 10 V (escalonável)
Resistência de entrada, Ri	aprox. 10 kΩ
Tensão máx.	±20 V
Modo de corrente	Interruptor A53/A54=(I)
Nível de corrente	0/4 a 20 mA (escalonável)
Resistência de entrada, Ri	aprox. 200 Ω
Corrente máx.	30 mA
Resolução das entradas analógicas	10 bit (+sinal)
Precisão das entradas analógicas	Erro máx. 0,5% do fundo de escala
Largura de banda	100 Hz

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

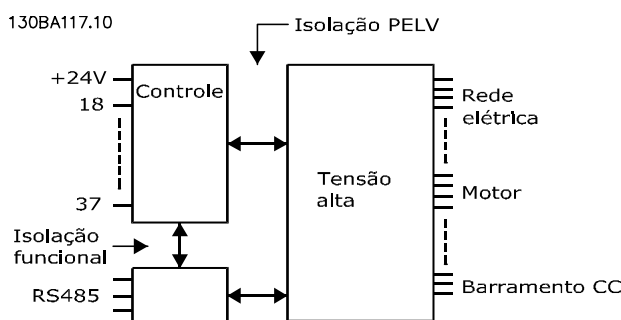


Ilustração 10.1

10
Entradas de pulso

Entradas de pulso programáveis	2
Número do terminal do pulso	29, 33
Frequência máx. no terminal, 29, 33	110 kHz (acionado por Push-pull)
Frequência máx. no terminal, 29, 33	5 kHz (coletor aberto)
Frequência mín. nos terminais 29, 33	4 Hz
Nível de tensão	Consulte 10.2.1 Entradas Digitais:
Tensão máxima na entrada	28 V CC
Resistência de entrada, Ri	aprox. 4 kΩ
Precisão da entrada de pulso (0,1 - 1 kHz)	Erro máx: 0,1% do fundo de escala
Saída analógica	
Número de saídas analógicas programáveis	1
Terminal número	42
Faixa atual na saída analógica	0/4-20 mA
Carga resistiva máx. em relação ao comum, na saída analógica	500 Ω
Precisão na saída analógica	Erro máx: 0,8% do fundo de escala
Resolução na saída analógica	8 bits

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

Cartão de controle, comunicação serial RS-485

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

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

Especificações
**Chassi D do VLT® AQUA Drive
Instruções de Utilização**
Saída digital

Saídas de pulso/digitais programáveis	2
Terminal número	27, 29 ¹⁾
Nível de tensão na saída de frequência/digital	0-24 V
Corrente de saída máx. (dissipador ou fonte)	40 mA
Carga máx. na saída de frequência	1 kΩ
Carga capacitiva máx. 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 máx: 0,1% do fundo de escala
Resolução das saídas de frequência	12 bit

¹⁾ Os terminais 27 e 29 podem também ser programados 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 1-2 (NO) (Carga resistiva) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Carga do terminal máx. (AC-15) ¹⁾ no 1-2 (NO) (Carga indutiva @ cosφ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máx. (DC-1) ¹⁾ no 1-2 (NO) (Carga resistiva)	80 V CC, 2 A
Carga do terminal máx. (DC-13) ¹⁾ no 1-2 (NO) (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga do terminal máx. (AC-1) ¹⁾ no 1-3 (NC) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga do terminal máx. (AC-15) ¹⁾ on 1-3 (NC) (Carga indutiva @ cosφ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máx. (DC-1) ¹⁾ no 1-3 (NC) (Carga resistiva)	50 V CC, 2 A
Carga do terminal máx. (DC-13) ¹⁾ no 1-3 (NC) (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga do terminal mín. no 1-3 (NC), 1-2 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
Ambiente de acordo com EN 60664-1	categoria de sobretensão III/grau de poluição 2

Número do Terminal do Relé 02 4-6 (freio ativado), 4-5 (freio desativado)

Carga máx. no terminal (AC-1) ¹⁾ no 4-5 (NA) (Carga resistiva) 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 máx. do terminal (DC-1) ¹⁾ no 4-5 (NO) (Carga resistiva)	80 V CC, 2 A
Carga máx. do terminal (CC-13) ¹⁾ no 4-5 (NO) (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga máx. do terminal (AC-1) ¹⁾ no 4-6 (NC) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga no terminal máx. (AC-15) ¹⁾ no 4-6 (NF) (Carga indutiva a cosφ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga máx. do terminal (DC-1) ¹⁾ no 4-6 (NC) (Carga resistiva)	50 V CC, 2 A
Carga máx. do terminal (DC-13) ¹⁾ no 4-6 (NC) (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga do terminal mín. no 4-6 (NC), 4-5 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
Ambiente de acordo com EN 60664-1	categoria de sobretensão III/grau de poluição 2

¹⁾ IEC 60947 t 4 e 5

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

²⁾ Categoria 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 fonte de alimentação de 10 V CC está isolada galvanicamente da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão.

Características de controle

Resolução da frequência de saída em 0 - 1000 Hz	± 0,003 Hz
Tempo de resposta do sistema (terminais 18, 19, 27, 29, 32, 33)	≤2 ms
Faixa de controle da velocidade (malha aberta)	1:100 da velocidade síncrona
Precisão da velocidade (malha aberta)	30-4000 rpm: Erro máximo de ±8 rpm

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

Ambiente de funcionamento

Gabinete metálico tipo D1h/D2h/D5h/D6h/D7h/D8h	IP21/Tipo 1, IP54/Tipo 12
Gabinete metálico tipo D3h/D4h	IP20/Chassi
Teste de vibração todos os tipos de gabinete metálico	1,0 g
Umidade relativa	5%-95% (IEC 721-3-3; Classe 3K3 (não condensante) durante a operação
Ambiente agressivo (IEC 60068-2-43) teste com H ₂ S	classe Kd
O método de teste está em conformidade com a IEC 60068-2-43 H2S (10 dias)	
Temperatura ambiente (no modo de chaveamento 60 AVM)	
- com derating	máx. 55 °C ¹⁾
- com potência de saída total de motores EFF2 típicos (até 90% da corrente de saída)	máx. 50 °C ¹⁾
- em corrente de saída total do FC	máx. 45 °C ¹⁾

¹⁾ Para obter mais informações sobre derating, consulte o Guia de Design em Condições Especiais.

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

¹⁾ Para obter mais informações sobre derating, consulte o Guia de Design em Condições Especiais.

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

Consulte o Guia de Design em Condições Especiais.

Desempenho do cartão de controle

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

Cartão de controle, Comunicação Serial USB

Padrão USB	1,1 (Velocidade máxima)
Plugue USB	Plugue de "dispositivo" USB tipo B

⚠️ ACUIDADO

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. Utilize somente laptop/PC isolado para conectar-se à porta USB do conversor de frequência ou um cabo USB isolado/conversor.

Proteção e Recursos

- Proteção do motor térmica e eletrônica contra sobrecarga.
- O monitoramento da temperatura do dissipador de calor garante o desarme do conversor de frequência se a temperatura atingir $95^{\circ}\text{C} \pm 5^{\circ}\text{C}$. Uma temperatura de superaquecimento não pode ser reinicializada até a temperatura do dissipador de calor ficar abaixo de $70^{\circ}\text{C} \pm 5^{\circ}\text{C}$ (Diretriz - essas temperaturas podem variar dependendo da potência, gabinetes metálicos etc.). O conversor de frequência tem uma função de derating automático para evitar que o seu dissipador de calor atinja 95°C .
- O conversor de frequência está protegido contra curtos circuitos nos terminais U, V, W do motor.
- Se uma das fases da rede elétrica estiver ausente, o conversor de frequência desarma ou emite uma advertência (dependendo da carga).
- O monitoramento da tensão no circuito intermediário garante que o conversor de frequência desarme se essa tensão estiver muito baixa ou muito alta.
- O conversor de frequência está protegido contra falhas de aterramento nos terminais U, V, W do motor.

10.3 Tabelas de Fusíveis

10.3.1 Proteção

Proteção do Circuito de Derivação

A fim de proteger a instalação contra perigos de choques elétricos e de incêndio, todos os circuitos de derivação em uma instalação, engrenagens de chaveamento, máquinas etc. devem estar protegidas contra curtos circuitos e sobrecorrentes de acordo com as normas nacionais/internacionais.

Proteção contra Curto Circuito

O conversor de frequência deve ser protegido contra curto circuito para evitar perigos elétricos ou de incêndio. A Danfoss recomenda usar os fusíveis mencionados a seguir para proteger o pessoal de manutenção e o equipamento no caso de defeito interno do conversor de frequência. O conversor de frequência fornece proteção total contra curto circuito, no caso de um curto circuito na saída do motor.

Proteção contra Sobrecorrente

Fornecer proteção contra sobrecarga para evitar risco de incêndio, devido a superaquecimento dos cabos na instalação. O conversor de frequência está equipado com uma proteção de sobrecorrente interna que pode ser

utilizada para proteção de sobrecarga na entrada de corrente (excluídas as aplicações UL). Consulte *4-18 Current Limit*. Além disso, os fusíveis ou disjuntores podem ser utilizados para fornecer a proteção de sobre corrente na instalação. A proteção de sobrecorrente deve sempre ser executada de acordo com as normas nacionais.

10.3.2 Seleção de Fusível

A Danfoss recomenda usar os fusíveis a seguir, que garantirão conformidade com a norma EN50178. Em caso de mau funcionamento, se as seguintes recomendações não forem seguidas, poderá resultar em dano desnecessário ao conversor de frequência.

Os fusíveis a seguir são apropriados para uso em um circuito capaz de fornecer 100.000 Arms (simétrico).

N110-N315	380–500 V	tipo aR
N75K-N400	525–690 V	tipo aR

Tabela 10.5

Capacidade de Potência	Opcionais de fusível							
	Bussman PN	Littelfuse PN	Littelfuse PN	Bussmann PN	Siba PN	Ferraz-Shawmut PN	Ferraz-Shawmut PN (Europa)	Ferraz-Shawmut PN (América do Norte)
N110	170M2619	LA50QS300-4	L50S-300	FWH-300A	20 610 31.315	A50QS300-4	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N132	170M2620	LA50QS350-4	L50S-350	FWH-350A	20 610 31.350	A50QS350-4	6,9URD31D08A0350	A070URD31KI0350
N160	170M2621	LA50QS400-4	L50S-400	FWH-400A	20 610 31.400	A50QS400-4	6,9URD31D08A0400	A070URD31KI0400
N200	170M4015	LA50QS500-4	L50S-500	FWH-500A	20 610 31.550	A50QS500-4	6,9URD31D08A0550	A070URD31KI0550
N250	170M4016	LA50QS600-4	L50S-600	FWH-600A	20 610 31.630	A50QS600-4	6,9URD31D08A0630	A070URD31KI0630
N315	170M4017	LA50QS800-4	L50S-800	FWH-800A	20 610 31.800	A50QS800-4	6,9URD32D08A0800	A070URD31KI0800

Tabela 10.6 Opcionais de Fusível para Conversores de Frequência de 380-480 V

OEM (Original Equipment Manufacturer - Fabricante de Equipamento Original)		Opcionais de fusível		
Modelo VLT	Bussmann PN	Siba PN	Ferraz-Shawmut European PN	Ferraz-Shawmut North American PN
N75k T7	170M2616	20 610 31.160	6,9URD30D08A0160	A070URD30KI0160
N90k T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N110 T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N132 T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N160 T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N200 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550
N250 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550
N315 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550
N400 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550

Tabela 10.7 Opcionais de Fusível para Conversores de Frequência de 525-690 V

Para conformidade com o UL nas unidades fornecidas sem opcional somente contator, devem ser usados fusíveis da série Bussmann 170M. Consulte *Tabela 10.9* para saber as características nominais da SCCR e os critérios de fusível UL se um opcional somente contator for fornecido com o conversor de frequência.

10.3.3 Características Nominais de Corrente em Curto Circuito (SCCR)

se o conversor de frequência não foi fornecido com uma desconexão de rede, contator e disjuntor, as Características Nominais de Corrente em Curto Circuito (SCCR) dos conversores de frequência é 100.000 amps em todas as tensões (380-690 V).

Se o conversor de frequência for fornecido com desconexão de rede, a SCCR do conversor de frequência é 100.000 em todas as tensões (380-690 V).

Se o conversor de frequência for fornecido com disjuntor, a SCCR depende da tensão, consulte *Tabela 10.8*:

	415 V	480 V	600 V	690 V
Chassi D6h	100.000 A	100.000 A	65.000 A	70.000 A
Chassi D8h	100.000 A	100.000 A	42.000 A	30.000 A

Tabela 10.8

Se o conversor de frequência for fornecido com opcional somente contator e tiver fusível externamente de acordo com *Tabela 10.9*, a SCCR do conversor de frequência é a seguinte:

	415 V IEC ¹⁾	480 V UL ²⁾	600 V UL ²⁾	690 V IEC ¹⁾
Chassi D6h	100.000 A	100.000 A	100.000 A	100.000 A
Chassi D8h (não incluindo o N315T4)	100.000 A	100.000 A	100.000 A	100.000 A
Chassi D8h (somente N315T4)	100.000 A	Consulte a fábrica	Não aplicável	

Tabela 10.9

¹⁾ Com um fusível Bussmann tipo LPJ-SP ou Gould Shawmut tipo AJT. Tamanho máximo do fusível 450 A para D6h e tamanho máxima do fusível 900 A para D8h.

²⁾ Deve usar fusíveis de ramificação Classe J ou L para aprovação UL. Tamanho máximo do fusível 450 A para D6h e tamanho máximo do fusível 600 A para D8h.

10.3.4 Torques de Aperto de Conexão

Ao apertar todas as conexões elétricas, é importante fazê-lo com o torque correto. Um torque muito fraco ou muito forte redonda em uma conexão elétrica ruim. Use uma chave de torque para garantir o torque correto. Utilize sempre uma chave de torque para apertar os parafusos.

Chassi de Tamanho	Terminal número	Torque	Tamanho do parafuso
D1h/D3h/D5h/D6h	Rede elétrica Motor Load Sharing Regen	19-40 Nm (168-354 pol- -lbs)	M10
	Ponto de Aterramento (Aterramento) Freio	8,5-20,5 Nm (75-181 pol- -lbs)	M8
D2h/D4h/D7h/D8h	Rede elétrica Motor Regen Load Sharing Ponto de aterramento (aterramento)	19-40 Nm (168-354 pol- -lbs)	M10
	Freio	8,5-20,5 Nm (75-181 pol- -lbs)	M8

Tabela 10.10 Torque para terminais

Índice
A

Adaptação Automática Do Motor	57
Alimentação De Rede Elétrica (L1, L2, L3)	77
AMA	
AMA.....	64, 68
Com T27 Conectado.....	52
Sem T27 Conectado.....	52
Arredores	80
Aterramento	
Aterramento.....	14, 34, 62
Dos Cabos De Controle Blindados.....	30
Auto	
Auto.....	57
On.....	57
Automático	
Automático.....	40
Ligado.....	40

B

Barramento CC	63
Bloqueio Externo	46

C

Cabo	
Blindado.....	11, 34, 62
De Equalização.....	30
De Motor.....	28
Cabos	
De Controle.....	30
De Controle Blindados.....	30
De Motor.....	13, 15
Característica Do Torque	77
Características	
De Controle.....	80
Nominais De Corrente.....	9, 64
Cartão	
De Controle.....	63
De Controle, Comunicação Serial RS-485.....	78
De Controle, Comunicação Serial USB.....	80
De Controle, Saída +10 V CC.....	79
De Controle, Saída 24 V CC.....	79
Chassi De Tamanho E Valor Nominal Da Potência	8
Chave De Desconexão	35
Comando	
De Funcionamento.....	37
De Parada.....	57
Comandos	
Externos.....	7, 57
Remotos.....	6
Comprimentos De Cabo E Seções Transversais	77
Comunicação Serial	6, 30, 40, 57, 60, 32
Conduíte	13, 34, 62

Conexão

Da Fiação De Controle.....	29
De Rede CA.....	28
Do Motor.....	15
Do Terra.....	14

Conexões

Do Terra.....	34, 62
Elétricas.....	14

Configuração Rápida..... 35

Control System..... 6

Controladores Externos..... 6

Controle Local..... 38, 40, 57

Corrente

CC.....	7, 57
De Carga Total.....	9
De Entrada.....	28
De Fuga (>3,5 MA).....	14
De Saída.....	57, 63, 79
Do Motor.....	7, 68, 2
RMS.....	7

Curto Circuito..... 65

D
Dados Do Motor..... 35, 37, 64, 68

Definições De Advertência E Alarme..... 62

Delta

Aterrado.....	28
Flutuante.....	28

Derating..... 80, 81, 9

Desbalanceamento Da Tensão..... 63

Desempenho Do Cartão De Controle..... 80

Diagrama De Blocos Do Conversor De Frequência..... 7

Disjuntores..... 35, 62

Dispositivos De Corrente Residual (RCDs)..... 15

E
Elevação..... 10

EMC..... 30, 34, 62, 80

Energia De Entrada..... 34, 60, 62, 70

Entrada

CA.....	7, 28
Digital.....	30, 57, 64

Entradas

Analogicas.....	30, 63, 78
De Pulso.....	78
Digitais.....	57, 45, 77

Equipamento Opcional..... 35, 6

Espaço Para Ventilação..... 62

Especificações..... 6

Estrutura

De Menu.....	46
Do Menu.....	40

Índice	Chassi D do VLT® AQUA Drive Instruções de Utilização
Exemplos	
De Aplicações.....	52
De Programação Do Terminal.....	45
F	
Fator De Potência.....	7, 15, 34, 62
Fazendo	
Download De Dados Do LCP.....	41
Upload De Dados Para O LCP.....	41
Feedback	
Feedback.....	31, 34, 62, 67, 57
Do Sistema.....	6
Fiação	
De Controle.....	11, 13, 14, 34, 62
De Controle Do Termistor.....	29
Do Motor.....	11, 13, 34, 62
Para Os Terminais De Controle.....	31
Filtro De RFI.....	28
Fio	
Blindado.....	13
De Aterramento.....	14, 62
Do Terra.....	34
Terra.....	62
Fluxo De Ar.....	10
Forma De Onda CA.....	6, 7
Frenagem.....	65, 57
Frequência	
De Chaveamento.....	57
Do Motor.....	2
Função De Desarme.....	13
Funções Do Terminal De Controle.....	31
Fusíveis.....	13, 34, 62, 66, 70, 62
Fusível.....	34
H	
Harmônicas.....	7
I	
IEC 61800-3.....	80
Inicialização	
Inicialização.....	42
Manual.....	42
Instalação	
Instalação.....	6, 13, 34, 62, 35
Elétrica.....	11
Mecânica.....	9
Isolamento	
Acústico.....	34
De Ruído.....	62
Do Ruído.....	11
L	
Limite	
De Corrente.....	37
De Torque.....	37
Limites De Temperatura.....	34, 62
Lista De Verificação De Pré-instalação.....	9
Local Da Instalação.....	9
Localizações	
Dos Terminais D1h.....	16
Dos Terminais D2h.....	18
M	
Malha	
Aberta.....	31, 43, 80
Fechada.....	31
Malhas	
De Aterramento.....	30
De Aterramento De 50/60 Hz.....	30
Manual	
Manual.....	37, 40, 57
Ligado.....	37, 40
On.....	57
Mensagens	
De Falhas.....	63
De Status.....	57
Menu Principal.....	43, 39
Modo	
Automático.....	39
De Status.....	57
Local.....	37
Montagem.....	34, 62
Múltiplos Conversores De Frequência.....	13, 15
O	
Opcional De Comunicação.....	66
Operação Local.....	38
Os Termistore.....	52
P	
Painel De Controle Local.....	38
Partida	
Partida.....	6, 42, 43, 70
Local.....	37
PELV.....	29, 52, 79
Perda De Fase.....	63
Ponto	
De Aterramento.....	34
De Aterramento (aterramento).....	35
De Aterramento Dos Gabinetes IP21/54.....	15
De Aterramento Gabinetes IP20.....	15

Potência		S	
Potência.....	14	Saída	
De Entrada.....	7, 11, 14, 60	Análogica.....	30, 78
Do Motor.....	13, 68, 2	Digital.....	79
Programação		Do Motor (U, V, W).....	77
Programação.....	6, 37, 39, 46, 51, 63, 35, 38, 41	Saídas	
Do Terminal.....	31	De Relé.....	79
Operacional Básica.....	35	Do Relé.....	30
Remota.....	51	Setpoint	57
Programações		Setup	
De Parâmetros.....	41	Setup.....	39
De Parâmetros De Cópia.....	41	De Aplicação Inteligente (SAS).....	35
Do Parâmetro.....	45	Sinais De Entrada	31
Proteção		Sinal	
Proteção.....	81	Analogico.....	63
De Sobrecarga.....	9, 13	De Controle.....	43, 57
Do Motor.....	13, 81	De Entrada.....	43
E Recursos.....	81	De Saída.....	46
Transiente.....	7	Sistema De Controle	6
Q		Sobrecorrente	57
Quick Menu	2, 43, 39	Sobretensão	37, 57
R		Status Do Motor	6
Rede		T	
Elétrica.....	13	Teclas	
Elétrica CA.....	6, 7	De Menu.....	38, 39
Elétrica Solada.....	28	De Navegação.....	35, 43, 57, 38, 40
Referência		De Operação.....	40
Referência.....	iii, 52, 57, 2, 43	Do Menu Do Display.....	39
De Velocidade.....	31, 37, 43, 53	Tempo	
Remota.....	57	Aceler.....	37
Registro		De Aceleração.....	37
De Alarme.....	39	De Desaceleração.....	37
De Falhas.....	39	Tensão	
Reinicializar	38, 60, 63, 40	Da Rede.....	57
Reset		De Alimentação.....	29, 30, 66, 78
Reset.....	42, 57, 69, 81	De Entrada.....	35, 60
Automático.....	38	De Rede.....	2, 40
Resfriamento		Externa.....	43
Resfriamento.....	9	Induzida.....	13
Do Duto.....	9	Terminais	
Resolução		De.....	31
Resolução.....	70	De Controle.....	35, 40, 57, 45, 31
De Problemas.....	6	De Entrada.....	63
Restaurando Configurações Padrão	41	Terminal	
'		53.....	43, 31, 43
'Risco Do Ponto De Aterramento (aterramento)	14	54.....	31
R		Termistor	29, 64
Rotação Do Motor	39	Teste	
RS-485	32	De Controle Local.....	37
Ruído Elétrico	14	Funcional.....	6, 37
Run Permissive	57	Tipo E Características Nominais Do Fio	14
		Tipos De Terminal De Controle	30
		Torque Para Terminais	83

U

Usando Cabos De Controle Blindados..... 29

V

Vão Para Arrefecimento..... 34

Velocidade De Referência..... 57

Velocidades Do Motor..... 35

Verificação Da Rotação Do Motor..... 28

Visão Geral Do Produto..... 4



www.danfoss.com/drives

A Danfoss não aceita qualquer responsabilidade por possíveis erros constantes de catálogos, brochuras ou outros materiais impressos. A Danfoss reserva para si o direito de alterar os seus produtos sem aviso prévio. Esta determinação aplica-se também a produtos já encomendados, desde que tais alterações não impliquem mudanças às 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.

