



Guia de Operação

VLT[®] AutomationDrive FC 302

315–710 kW, Gabinete Metálico Tamanho E



Índice

1 Introdução	3
1.1 Objetivo do Manual	3
1.2 Recursos adicionais	3
1.3 Versão do Software e do Manual	3
1.4 Aprovações e certificações	3
1.5 Descarte	3
2 Segurança	4
2.1 Símbolos de Segurança	4
2.2 Pessoal qualificado	4
2.3 Precauções de segurança	4
3 Visão Geral do Produto	6
3.1 Uso pretendido	6
3.2 Valores nominais da potência, pesos e dimensões	6
3.3 Vista interior dos gabinetes metálicos E1h/E2h	7
3.4 Vista interior dos gabinetes metálicos E3h/E4h	8
3.5 Prateleira de Controle	9
3.6 Painel de Controle Local (LCP)	10
4 Instalação Mecânica	12
4.1 Itens fornecidos	12
4.2 Ferramentas Necessárias	12
4.3 Armazenagem	12
4.4 Ambiente Operacional	13
4.5 Requisitos de Instalação e Refrigeração	14
4.6 Elevando a unidade	14
4.7 E1h/E2h Instalação Mecânica	15
4.8 E3h/E4h Instalação Mecânica	17
5 Instalação Elétrica	21
5.1 Instruções de Segurança	21
5.2 Instalação compatível com EMC	21
5.3 Esquema de fiação	24
5.4 Conectando o Motor	25
5.5 Conectando a Rede Elétrica CA	27
5.6 Conectando ao ponto de aterramento	29
5.7 Dimensões de Terminal	31
5.8 Fiação de Controle	41
5.9 Lista de Verificação de Pré-partida	46

6 Colocação em funcionamento	48
6.1 Instruções de Segurança	48
6.2 Aplicando Potência	48
6.3 Menu do LCP	49
6.4 Programando o Conversor	50
6.5 Teste antes da inicialização do sistema	53
6.6 Partida do Sistema	54
6.7 Programação dos Parâmetros	54
7 Exemplos de Configuração da Fiação	56
7.1 Fiação para controle da velocidade de malha aberta	56
7.2 Fiação de Partida/Parada	57
7.3 Fiação de Reset do Alarme Externo	59
7.4 Fiação para Termistor do Motor	59
7.5 Fiação para Regeneração	59
8 Manutenção, diagnósticos e resolução de problemas	60
8.1 Manutenção e serviço	60
8.2 Painel de Acesso ao Dissipador de Calor	60
8.3 Mensagens de Status	61
8.4 Tipos de Advertência e Alarme	63
8.5 Lista das advertências e alarmes	64
8.6 Resolução de Problemas	74
9 Especificações	77
9.1 Dados Elétricos	77
9.2 Alimentação de Rede Elétrica	81
9.3 Saída do Motor e dados do motor	81
9.4 Condições ambiente	82
9.5 Especificações de Cabo	82
9.6 Entrada/Saída de controle e dados de controle	83
9.7 Fusíveis	85
9.8 Dimensões do Gabinete Metálico	87
9.9 Fluxo de ar do gabinete metálico	103
9.10 Características Nominais de Torque do Prendedor	104
10 Apêndice	105
10.1 Abreviações e Convenções	105
10.2 Programações do Parâmetro Padrão Internacional/Norte-americano	106
10.3 Estrutura de Menu dos Parâmetros	106
Índice	112

1 Introdução

1.1 Objetivo do Manual

Este guia de operação oferece informações para a instalação segura e colocação em funcionamento dos conversores VLT® em um gabinete metálico tamanho E (E1h, E2h, E3h e E4h).

O guia de operação destina-se a ser utilizado por pessoal qualificado. Para usar unidade de maneira profissional e segura, leia e siga este guia de operação. Preste cuidadosa atenção às instruções de segurança e advertências gerais. Sempre mantenha o guia de operação com o conversor.

VLT® é uma marca registrada.

1.2 Recursos adicionais

Outros recursos estão disponíveis para entender a programação e as funções avançadas dos conversores E1h–E4h.

- O *Guia de Programação do VLT® AutomationDrive FC 301/FC 302* fornece mais detalhes sobre como trabalhar com parâmetros e exemplos de aplicação de automação.
- O *Guia de Design do VLT® AutomationDrive FC 300, 90–1200 kW* fornece funcionalidade e capacidades detalhadas para projeto de sistemas de controle do motor de aplicações de automação.
- O *Guia de Operação do Safe Torque Off* fornece especificações detalhadas, requisitos e instruções de instalação da função Safe Torque Off.

Publicações e manuais complementares estão disponíveis na Danfoss. Consulte drives.danfoss.com/knowledge-center/technical-documentation/ para listagens.

1.3 Versão do Software e do Manual

Este manual é revisado e atualizado regularmente. Todas as sugestões de melhorias são bem-vindas. *Tabela 1.1* mostra a versão do manual com a versão de software correspondente.

Versão do Manual	Observações	Versão do software
MG38A1xx	Liberação inicial	7,51

Tabela 1.1 Versão do Software e do Manual

1.4 Aprovações e certificações



Tabela 1.2 Aprovações e certificações

Mais aprovações e certificações estão disponíveis. Entre em contato com o parceiro ou o escritório local da Danfoss. Os conversores de tensão T7 (525–690 V) são certificados pela UL somente para 525–600 V.

O conversor de frequência atende os requisitos de retenção de memória térmica UL 61800-5-1. Para obter mais informações, consulte a seção *Proteção Térmica do Motor* no *guia de design* específico do produto.

AVISO!

LIMITAÇÕES IMPOSTAS NA FREQUÊNCIA DE SAÍDA

A partir da versão de software 6.72 em diante, a frequência de saída do conversor é limitada a 590 Hz devido às regulamentações de controle de exportação. Versões de software 6.xx também limitam a frequência de saída máxima a 590 Hz, mas essas versões não pode ser nem regredidas nem atualizadas.

1.4.1 Em conformidade com ADN

Para estar em conformidade com o Contrato Europeu com relação ao Transporte internacional de produtos perigosos por cursos d'água terrestres (ADN), consulte *Instalação compatível com ADN* no *guia de design*.

1.5 Descarte



Não descarte equipamento que contenha componentes elétricos junto com o lixo doméstico.

Colete-o separadamente em conformidade com a legislação local atualmente em vigor.

2

2 Segurança

2.1 Símbolos de Segurança

Os símbolos a seguir são usados neste guia;

⚠️ ADVERTÊNCIA

Indica uma situação de risco em potencial que poderia resultar em morte ou ferimentos graves.

⚠️ CUIDADO

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

AVISO!

Indica informações importantes, inclusive situações que podem resultar em danos ao equipamento ou à propriedade.

2.2 Pessoal qualificado

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

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

2.3 Precauções de segurança

⚠️ ADVERTÊNCIA

ALTA TENSÃO

Os conversores contêm alta tensão quando conectados à entrada da rede elétrica CA, alimentação CC, Load Sharing ou motores permanentes. A falha em utilizar pessoal qualificado para instalar, inicializar e manter o conversor de frequência pode resultar em morte ou ferimentos graves.

- Somente pessoal qualificado deve instalar, iniciar e manter o conversor.

⚠️ ADVERTÊNCIA

PARTIDA ACIDENTAL

Quando o conversor de frequência estiver conectado à rede elétrica CA, alimentação CC ou load sharing, o motor pode dar partida a qualquer momento. Partida acidental durante a programação, serviço ou serviço de manutenção pode resultar em morte, ferimentos graves ou danos à propriedade. O motor pode dar partida por meio de interruptor externo, comando do fieldbus, sinal de referência de entrada do LCP ou LOP, via operação remota usando o Software de Setup MCT 10 ou após uma condição de falha resolvida.

Para impedir a partida do motor:

- Pressione [Off/Reset] no LCP, antes de programar parâmetros.
- Desconecte o drive da rede elétrica.
- Conecte toda a fiação e monte inteiramente o conversor, o motor e qualquer equipamento acionado antes de conectar o conversor à rede elétrica CA, alimentação CC ou Load Sharing.

⚠️ ADVERTÊNCIA

TEMPO DE DESCARGA

O conversor contém capacitores de barramento CC que podem permanecer carregados mesmo quando o filtro não estiver ligado. Pode haver alta tensão presente mesmo quando os indicadores luminosos de LED de advertência estiverem apagados. A falha em aguardar 40 min após a energia ter sido removida antes de executar serviço de manutenção ou reparo poderá resultar em ferimentos graves ou morte.

- Pare o motor.
- Desconecte a rede elétrica CA e outras fontes de alimentação do barramento CC, incluindo bateria de backup, UPS e conexões do barramento CC com outros conversores.
- Desconecte ou trave o motor.
- Aguarde 40 minutos para os capacitores descarregarem completamente.
- Antes de realizar qualquer serviço de manutenção ou reparo, use um dispositivo de medição da tensão apropriado para garantir que os capacitores estão completamente descarregados.

⚠️ ADVERTÊNCIA**RISCO DE CORRENTE DE FUGA**

As correntes de fuga excedem 3,5 mA. A falha em aterrar corretamente o drive poderá resultar em morte ou ferimentos graves.

- Assegure o aterramento correto do equipamento por um eletricista certificado.

⚠️ ADVERTÊNCIA**EQUIPAMENTO PERIGOSO**

O contato com eixos rotativos e equipamento elétrico pode resultar em morte ou ferimentos graves.

- Assegure que somente pessoal qualificado e treinado realize a instalação, partida e manutenção do conversor.
- Assegure que os serviços elétricos sejam executados em conformidade com os regulamentos elétricos locais e nacionais.
- Siga os procedimentos deste guia.

⚠️ CUIDADO**SUPERFÍCIES QUENTES**

O conversor contém componentes metálicos que ainda estão quentes mesmo após o conversor ter sido desenergizado. Se o símbolo de alta temperatura (triângulo amarelo) no conversor de frequência não for observado, o resultado pode ser queimaduras graves.

- Observe que os componentes internos, como barramentos, podem estar extremamente quentes mesmo após o conversor ter sido desenergizado.
- As áreas externas marcadas pelo símbolo de alta temperatura (triângulo amarelo) estão quentes enquanto o conversor estiver em uso e imediatamente após ser desenergizado.

⚠️ ADVERTÊNCIA**RISCO DE FALHA INTERNA**

Em determinadas circunstâncias, uma falha interna pode fazer um componente explodir. Se o gabinete metálico não for mantido fechado e devidamente protegido, poderá causar morte ou ferimentos graves.

- Não opere o conversor com a porta aberta ou painéis desligados.
- Assegure que o gabinete metálico esteja devidamente fechado e protegido durante a operação.

AVISO!**OPCIONAL DE SEGURANÇA DE BLINDAGEM DA REDE ELÉTRICA**

Existe um opcional de blindagem da rede elétrica disponível para gabinetes metálicos com características nominais de proteção de IP21/IP 54 (Tipo 1/Tipo 12). A blindagem da rede elétrica é uma tampa Lexan instalada dentro do gabinete metálico para proteger contra toque acidental nos terminais de potência, de acordo com BGV A2, VBG 4.

3 Visão Geral do Produto

3.1 Uso pretendido

3

Um conversor é um controlador eletrônico de motor que converte a entrada da rede elétrica CA em uma saída com 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 é projetado para:

- regula a velocidade do motor em resposta ao feedback do sistema ou a comandos remotos de controladores externos.
- Monitora o status do motor e do sistema.
- Fornecer proteção de sobrecarga do motor.

O conversor tem uso permitido em ambientes comerciais e industriais de acordo com as leis e normas locais. Dependendo da configuração, o conversor pode ser usado em aplicações independentes ou fazer parte de um sistema ou instalação maior.

AVISO!

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

Má utilização previsível

Não use o conversor em aplicações que não são compatíveis com os ambientes e as condições de operação especificados. Garanta estar em conformidade com as condições especificadas em *capítulo 9 Especificações*.

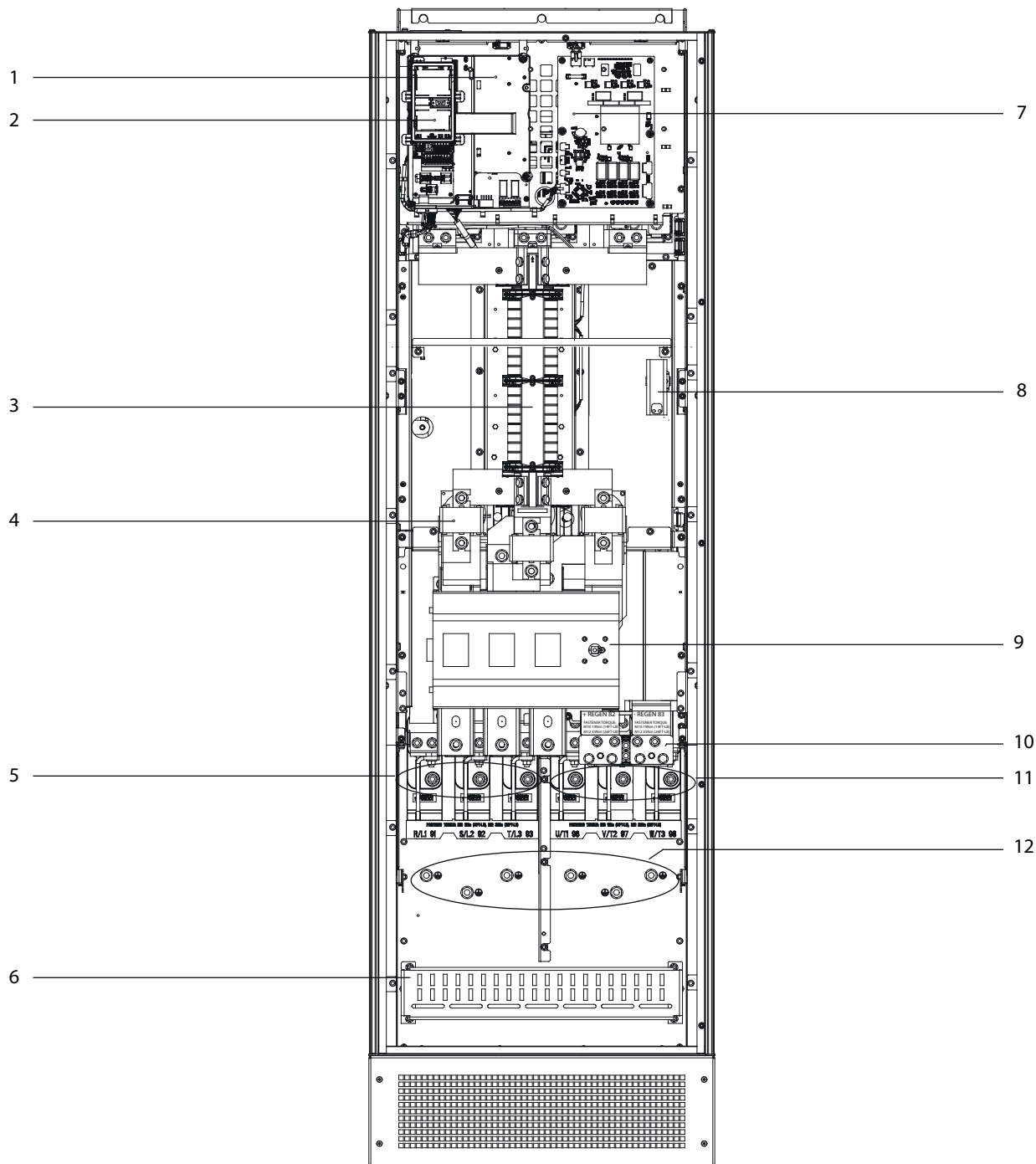
3.2 Valores nominais da potência, pesos e dimensões

Tabela 3.1 fornece dimensões para configurações padrão. Para saber as dimensões de configurações opcionais, consulte *capítulo 9.8 Dimensões do Gabinete Metálico*.

Tamanho do gabinete metálico	E1h	E2h	E3h	E4h
Potência nominal a 380–500 V [kW (hp)]	315–400 (450–550)	450–500 (600–650)	315–400 (450–550)	450–500 (600–650)
Potência nominal a 525–690 V [kW (hp)]	355–560 (400–600)	630–710 (650–950)	355–560 (400–600)	630–710 (650–950)
Características nominais de proteção do gabinete metálico	IP21/Tipo 1 IP54/Tipo 12	IP21/Tipo 1 IP54/Tipo 12	IP20/ Chassi	IP 20/ Chassi
Dimensões da unidade				
Altura [mm (pol)]	2043 (80,4)	2043 (80,4)	1578 (62,1)	1578 (62,1)
Largura [mm (pol)]	602 (23,7)	698 (27,5)	506 (19,9)	604 (23,89)
Profundidade [mm (pol)]	513 (20,2)	513 (20,2)	482 (19,0)	482 (19,0)
Peso [kg (lb)]	295 (650)	318 (700)	272 (600)	295 (650)
Dimensões para transporte				
Altura [mm (pol)]	768 (30,2)	768 (30,2)	746 (29,4)	746 (29,4)
Largura [mm (pol)]	2191 (86,3)	2191 (86,3)	1759 (69,3)	1759 (69,3)
Profundidade [mm (pol)]	870 (34,3)	870 (34,3)	794 (31,3)	794 (31,3)
Peso [kg (lb)]	–	–	–	–

Tabela 3.1 Dimensões e valores nominais da potência de gabinetes metálicos.

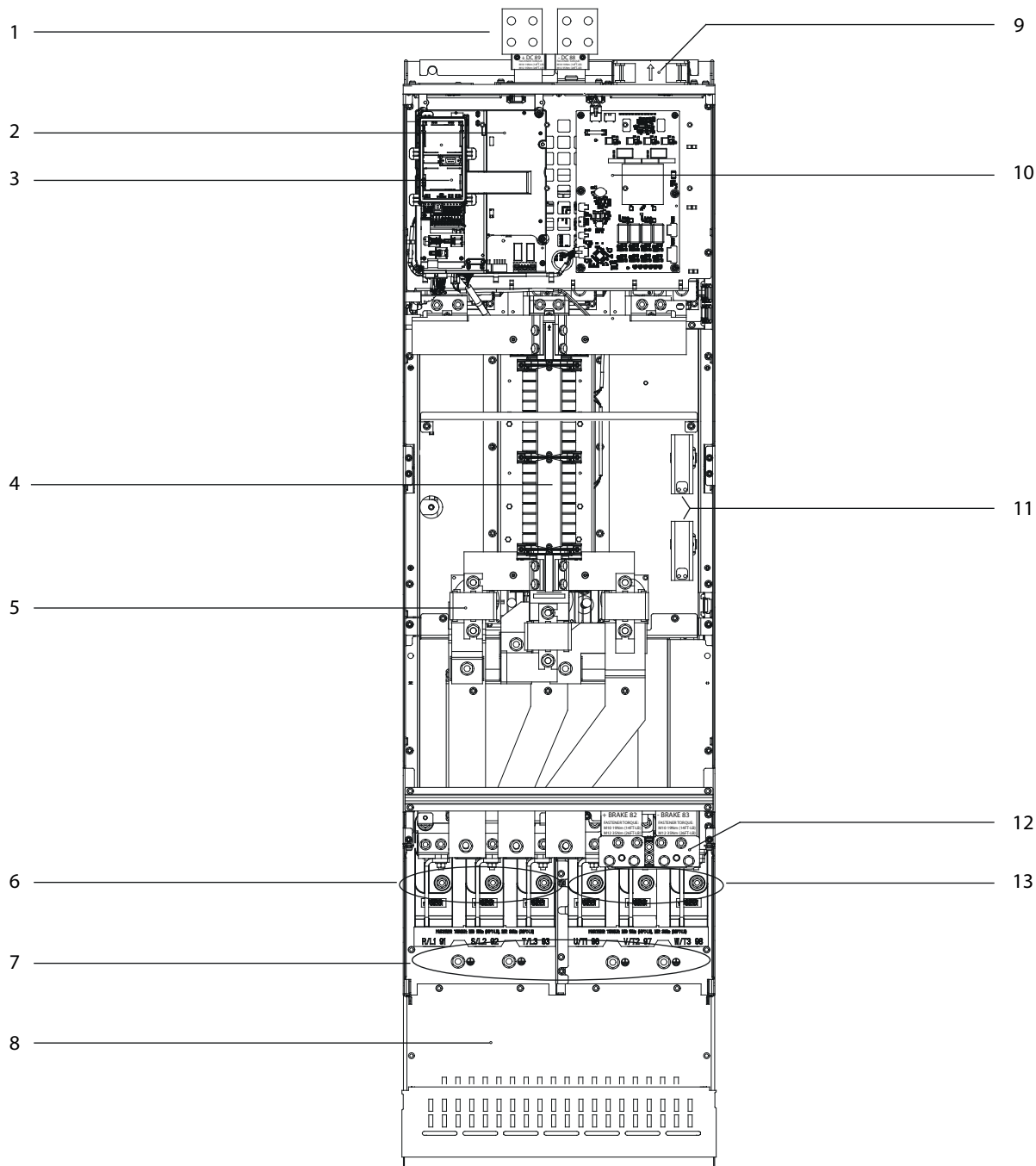
3.3 Vista interior dos gabinetes metálicos E1h/E2h



1	Prateleira de controle (consulte <i>Ilustração 3.3</i>)	7	Cartão de potência do ventilador
2	Suporte do Painel de Controle Local (LCP)	8	Aquecedor de espaço (opcional)
3	Filtro de RFI (opcional)	9	Desconexão da rede elétrica (opcional)
4	Fusíveis da rede elétrica (necessários para conformidade com o UL, mas em outros casos são opcionais)	10	Terminais de regeneração/freio (opcional)
5	Terminais da rede elétrica	11	Terminais do motor
6	Terminação de blindagem de RFI	12	Terminais do ponto de aterramento

Ilustração 3.1 Vista interior do gabinete metálico E1h (gabinete metálico E2h é semelhante)

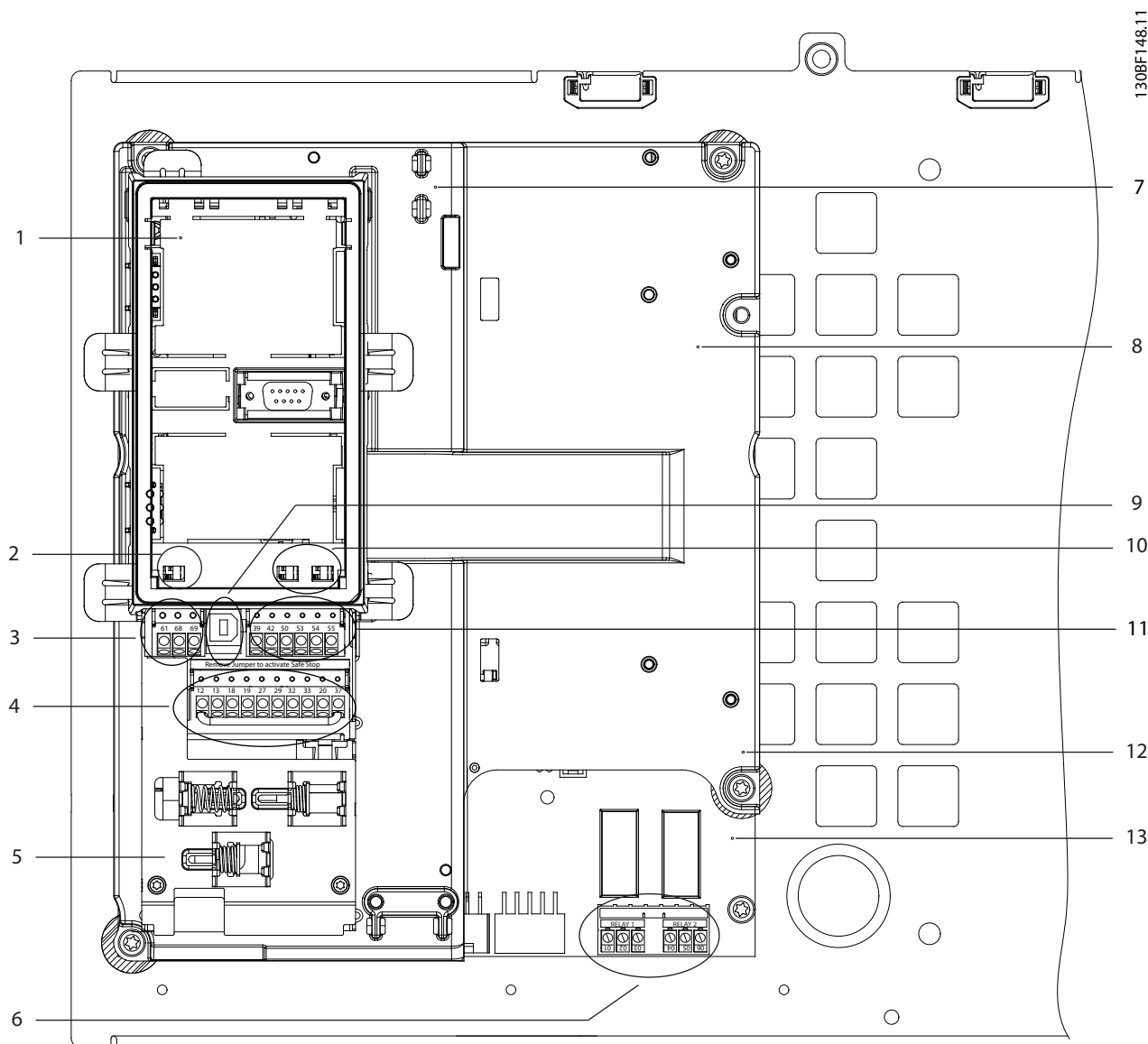
3.4 Vista interior dos gabinetes metálicos E3h/E4h



1	Terminais de regeneração/divisão da carga (opcional)	8	Terminação da blindagem de RFI (opcional, mas é padrão quando o filtro de RFI for encomendado)
2	Prateleira de controle (consulte <i>Ilustração 3.3</i>)	9	Ventiladores (usados para refrigerar a parte dianteira do gabinete metálico)
3	Suporte do Painel de Controle Local (LCP)	10	Cartão de potência do ventilador
4	Filtro de RFI (opcional)	11	Aquecedor de espaço (opcional)
5	Fusíveis da rede elétrica (opcional)	12	Terminais do freio (opcional)
6	Terminais da rede elétrica	13	Terminais do motor
7	Terminais do ponto de aterramento	-	-

Ilustração 3.2 Vista interior do gabinete metálico E3h (gabinete metálico E4h é semelhante)

3.5 Prateleira de Controle



1	Suporte do LCP (LCP não mostrado)	8	Prateleira de controle
2	Interruptor de terminais de comunicação serial (consulte <i>capítulo 5.8.5 Configurando a comunicação serial RS485</i>)	9	Porta USB
3	Terminais de comunicação serial (consulte <i>Tabela 5.1</i>)	10	Interruptores de entrada analógica A53/A54 (consulte <i>capítulo 5.8.10 Selecionando o Sinal de Entrada de Corrente/Tensão</i>)
4	Terminais de entrada/saída digital (consulte <i>Tabela 5.2</i>)	11	Terminais de entrada/saída analógica (consulte <i>Tabela 5.3</i>)
5	Cabo/braçadeiras de EMC	12	Terminais do resistor do freio, 104–106 (no cartão de potência debaixo da prateleira de controle)
6	Relé 1 e relé 2 (consulte <i>Ilustração 5.19</i>)	13	Cartão de potência (debaixo da prateleira de controle)
7	Cartão de controle (debaixo do LCP e dos terminais de controle)	-	-

Ilustração 3.3 Vista da Prateleira de Controle

3.6 Painel de Controle Local (LCP)

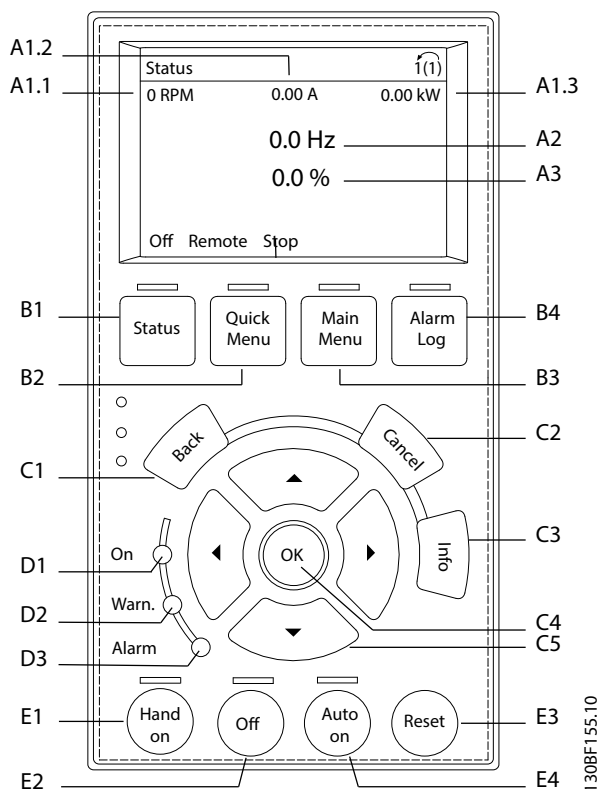


Ilustração 3.4 Painel de Controle Local (LCP) Gráfico

A. Área do display

Cada leitura do display contém um parâmetro associado. Consulte *Tabela 3.2*. As informações mostradas no LCP podem ser customizadas para aplicações específicas. Consulte *capítulo 6.3.1.2 Q1 Meu Menu Pessoal*.

Texto explicativo	Número do parâmetro	Configuração padrão
A1.1	0-20	Velocidade [rpm]
A1.2	0-21	Corrente do motor [A]
A1.3	0-22	Potência [kW]
A2	0-23	Frequência [Hz]
A3	0-24	Referência [%]

Tabela 3.2 Área do Display do LCP

B. Teclas de menu

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

Texto explicativo	Tecla	Função
B1	Status	Mostra informações operacionais.
B2	Quick Menu	Permite acesso aos parâmetros para obter instruções de setup inicial. Também fornece etapas de aplicação detalhadas. Consulte <i>capítulo 6.3.1.1 Modo Quick Menu</i> .
B3	Main Menu (Menu Principal)	Permite acesso a todos os parâmetros. Consulte <i>capítulo 6.3.1.7 Modo Menu Principal</i> .
B4	Registro de Alarmes	Mostra uma lista das advertências atuais e os 10 últimos alarmes.

Tabela 3.3 Teclas do menu do LCP

C. 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). O brilho do display pode ser ajustado pressionando [Status] e as teclas [▲]/[▼].

Texto explicativo	Tecla	Função
C1	Anterior	Retorna à etapa ou lista anterior na estrutura de menu.
C2	Cancelar	Cancela a última alteração ou comando enquanto o modo display não for alterado.
C3	Informações	Mostra uma descrição da função exibida.
C4	OK	Acessa grupos de parâmetro ou ativa uma opção.
C5	▲ ▼ ◀ ▶	Movimenta entre itens do menu.

Tabela 3.4 Teclas de navegação do LCP

D. Luzes indicadoras

Luzes indicadoras são utilizadas para identificar o status do conversor e fornecer uma notificação visual de condições de advertência ou de falha.

Texto explicativo	Indicador	Luz indicadora	Função
D1	On	Verde	É ativado quando o conversor recebe energia da tensão de rede elétrica ou de uma alimentação de 24 V externa.
D2	Advert.	Amarelo	É ativado quando condições de advertência estiverem ativas. Texto é exibido na área de display identificando o problema.
D3	Alarme	Vermelho	É ativado durante uma condição de falha. Texto é exibido na área de display identificando o problema.

Tabela 3.5 Luzes indicadoras do LCP

E. Teclas de operação e reinicialização

As teclas de operação estão localizadas próximas à parte inferior do painel de controle local.

Texto explicativo	Tecla	Função
E1	[Hand on]	Inicia o conversor no controle local. Um sinal de parada externo por entrada de controle ou comunicação serial substitui a [Hand On] local.
E2	Desligado	Para o motor, mas não remove a energia para o conversor.
E3	Automático Lig	Coloca o sistema em modo de operação remota para que possa responder a um comando de partida externo através dos terminais de controle ou comunicação serial.

Texto explicativo	Tecla	Função
E4	Reinicializar	Reinicializa o conversor manualmente após uma falha ser eliminada.

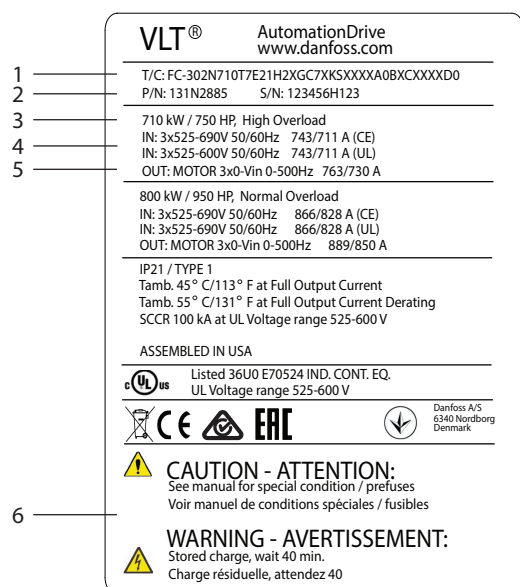
Tabela 3.6 Teclas de Operação e Reinicialização do LCP

4 Instalação Mecânica

4.1 Itens fornecidos

Os itens fornecidos podem variar de acordo com a configuração do produto.

- Assegure que os itens fornecidos e as informações na plaqueta de identificação correspondam à mesma confirmação de pedido.
- Inspeccione visualmente a embalagem e o conversor quanto a danos causados por manuseio inadequado durante o transporte. Preencha uma reivindicação por danos com a transportadora. Guarde as peças danificadas para maior esclarecimento.



130BF698.12

1	Código de tipo
2	Número de peça e número de série
3	Valor nominal da potência
4	Tensão de entrada, frequência e corrente (em baixa/alta tensão)
5	Tensão de saída, frequência e corrente (em baixa/alta tensão)
6	Tempo de descarga

Ilustração 4.1 Plaqueta de identificação do produto para gabinete metálico E2h (exemplo)

AVISO!

Remover a plaqueta de identificação do conversor pode resultar em perda da garantia.

4.2 Ferramentas Necessárias

Recebimento/descarga

- Viga I e ganchos classificados para levantar o peso do conversor. Consulte *capítulo 3.2 Valores nominais da potência, pesos e dimensões*.
- Grua ou outro auxiliar de levantamento para colocar a unidade na posição.

Instalação

- Furadeira com brocas de 10 ou 12 mm
- Medidor de fita.
- Chave Phillips e chaves de fenda de diversos tamanhos.
- Chave inglesa com soquetes métricos relevantes (7-17 mm).
- Extensões para chave inglesa.
- Conversores Torx (T25 e T50).
- Perfurador de chapa metálica para conduíte ou bucha de cabo.
- Viga I e ganchos para levantar o peso do conversor. Consulte *capítulo 3.2 Valores nominais da potência, pesos e dimensões*.
- Grua ou outro auxiliar de levantamento para colocar o conversor no pedestal e na posição.

4.3 Armazenagem

Armazene o conversor em local seco. Mantenha o equipamento selado em sua embalagem até a instalação. Consulte *capítulo 9.4 Condições ambiente* para saber a temperatura ambiente recomendada.

Formação periódica (carregamento do capacitor) não é necessário durante a armazenagem a menos que a armazenagem exceder 12 meses.

4.4 Ambiente Operacional

Em ambientes com gotículas, partículas ou gases corrosivos em suspensão no ar, garanta que as características nominais de IP/tipo do equipamento é compatível com a instalação ambiente. Para obter especificações relacionadas às condições ambiente, consulte *capítulo 9.4 Condições ambiente*.

AVISO!

CONDENSAÇÃO

A umidade pode condensar nos componentes eletrônicos e causar curtos circuitos. Evite instalação em áreas sujeitas a geada. Instale um aquecedor de espaço opcional quando o conversor estiver mais frio que o ar ambiente. Operação em modo de espera reduz o risco de condensação enquanto a dissipação de energia mantiver o circuito isento de umidade.

AVISO!

CONDIÇÕES AMBIENTE EXTREMAS

Temperaturas quentes ou frias comprometem o desempenho e a longevidade da unidade.

- Não opere em ambientes em que a temperatura ambiente exceder 55 °C (131 °F).
- O conversor pode operar em temperaturas de até -10 °C (14 °F). No entanto, a operação adequada na carga nominal é garantida somente a 0 °C (32 °F) ou mais.
- Ar condicionado extra do gabinete ou do local de instalação é necessário se a temperatura exceder os limites de temperatura ambiente.

4.4.1 Gases

Gases corrosivos como sulfeto de hidrogênio, cloro ou amônia podem danificar os componentes elétricos e mecânicos. A unidade utiliza placas de circuito revestidas com conformante para reduzir os efeitos de gases agressivos. Para obter as características nominais e as especificações de classe de revestimento conformante, consulte *capítulo 9.4 Condições ambiente*.

4.4.2 Poeira

Ao instalar o conversor em ambientes empoeirados, observe o seguinte:

Manutenção periódica

Quando a poeira acumula em componentes eletrônicos, age como uma camada de isolamento. Essa camada reduz a capacidade de resfriamento dos componentes e os componentes ficam mais quentes. O ambiente mais aquecido reduz a vida útil dos componentes eletrônicos.

Mantenha o dissipador de calor e os ventiladores isentos de acúmulo de poeira. Para obter mais informações de serviço e manutenção, consulte *capítulo 8 Manutenção, diagnósticos e resolução de problemas*.

Ventiladores de resfriamento

Ventiladores fornecem fluxo de ar para refrigerar o conversor. Quando ventiladores são expostos a ambientes empoeirados, a poeira pode danificar os rolamentos do ventilador e causam falha prematura do motor. Poeira também pode acumular nas lâminas do ventilador, provocando desbalanceamento que impede que os ventiladores refrigerem a unidade adequadamente.

4.4.3 Atmosferas Potencialmente Explosivas

⚠️ ADVERTÊNCIA

ATMOSFERA EXPLOSIVA

Não instale um conversor em uma atmosfera potencialmente explosiva. Instale a unidade em um gabinete fora dessa área. Desobediência a essa diretriz aumenta o risco de morte ou ferimentos graves.

Sistemas operados em atmosferas potencialmente explosivas devem atender condições especiais. A diretiva UE 94/9/EC (ATEX 95) classifica a operação de dispositivos eletrônicos em atmosferas potencialmente explosivas.

- A classe D especifica que se ocorrer uma faísca, ela é contida em uma área protegida.
- A Classe E proíbe qualquer ocorrência de faísca.

Motores com classe de proteção

Não exige aprovação. Fiação e restrição especiais são necessários.

Motores com proteção classe E

Quando combinado com um dispositivo de monitoramento PTC aprovado por ATEX, como o VLT® PTC Thermistor Card MCB 112, a instalação não precisa da aprovação individual de uma organização aprovada.

Motores com proteção classes D/E

O motor tem uma classe de proteção de ignição, enquanto que o cabo de motor e o ambiente de conexão estão em conformidade com a classificação d. Para atenuar a alta tensão de pico, utilize um filtro de onda senoidal na saída do conversor.

Ao utilizar um conversor em uma atmosfera potencialmente explosiva, use o seguinte:

- Motores com classe de proteção de ignição D ou E.
- Sensor de temperatura do PTC para monitorar a temperatura do motor.
- Cabos de motor curtos.

- Filtros de saída de onda senoidal quando cabos de motor blindados não são utilizados.

AVISO!**MONITORAMENTO DO SENSOR DO TERMISTOR DO MOTOR**

Unidades VLT® AutomationDrive com o opcional VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 são certificados pelo PTB para atmosferas potencialmente explosivas.

4

4.5 Requisitos de Instalação e Refrigeração**AVISO!**

A montagem incorreta pode resultar em superaquecimento e desempenho reduzido.

Requisitos de instalação

- Posicione a unidade o mais próximo possível do motor. Consulte *capítulo 9.5 Especificações de Cabo* para saber o comprimento de cabo de motor máximo.
- Assegure estabilidade da unidade montando-a em uma superfície sólida.
- Gabinetes metálicos E3h e E4h podem ser montados:
 - Verticalmente na placa traseira do painel (instalação típica).
 - Verticalmente de cabeça para baixo na placa traseira do painel.¹⁾
 - Horizontalmente na sua parte de trás montado na placa traseira do painel.¹⁾
 - Horizontalmente de lado, montado no piso do painel.¹⁾
- Certifique-se de que a resistência do local de montagem suporta o peso da unidade
- Assegure que há espaço suficiente em volta da unidade para refrigeração adequada. Consulte *capítulo 9.9 Fluxo de ar do gabinete metálico*.
- Garanta acesso suficiente para abrir a porta.
- Garanta a entrada de cabo pela parte inferior.

1) Para instalação não típica, entre em contato com a fábrica.

Requisitos de resfriamento

- Certifique-se de que seja fornecido o espaço inferior e superior para o resfriamento do ar. Requisito de espaçamento: 225 mm (9 pol).
- Forneça taxa de fluxo de ar suficiente. Consulte *Tabela 4.1*.
- Derating deve ser considerado para temperaturas começando entre 45 °C (113 °F) e 50 °C (122 °F) e elevação de 1.000 m (3.300 pés) de altitude.

Consulte o *guia de design* para obter informações detalhadas.

O conversor utiliza um conceito de resfriamento do canal traseiro que remove ar de refrigeração do dissipador de calor. O ar de refrigeração do dissipador de calor transporta aproximadamente 90% do calor para fora do canal traseiro do conversor. Redirecione o ar do canal traseiro do painel ou da sala usando:

- **Resfriamento do duto**
Existem kits de resfriamento do canal traseiro disponíveis para direcionar o ar de resfriamento do dissipador de calor para fora do painel quando houver conversores de chassi/IP20 instalados em gabinetes Rittal. O uso desses kits reduz o calor no painel e ventiladores de porta menores podem ser especificados.
- **Resfriamento da parede traseira**
Instalar cobertura superior e na base da unidade permite que o ar de refrigeração do canal traseiro seja ventilado para fora da sala.

AVISO!

Para gabinetes metálicos E3h e E4h (IP20/Chassi), pelo menos um ventilador de porta é necessário no gabinete metálico para remover o calor não contido no canal traseiro do conversor. Isso também remove qualquer perda adicional gerada por outros componentes dentro do conversor. Para selecionar o tamanho de ventilador apropriado, calcule o fluxo de ar total necessário.

Prenda o fluxo de ar necessário sobre o dissipador de calor.

Chassi	Ventilador da porta/ ventilador superior [m ³ /hr (cfm)]	Ventilador do dissipador de calor [m ³ /hr (cfm)]
E1h	510 (300)	994 (585)
E2h	552 (325)	1053-1206 (620-710)
E3h	595 (350)	994 (585)
E4h	629 (370)	1053-1206 (620-710)

Tabela 4.1 Taxa de fluxo de ar

4.6 Elevando a unidade

Sempre levante o conversor usando os olhais de elevação dedicados. Use uma barra para evitar curvar os orifícios para içamento.

⚠️ ADVERTÊNCIA**RISCO FERIMENTOS OU MORTE**

Obedeça as normas de segurança locais para elevação de grandes pesos. Se as regulamentações e as normas de segurança locais não forem seguidas, o resultado poderá ser morte ou ferimentos graves.

- Assegure que o equipamento de elevação esteja em condição de trabalho apropriada.
- Consulte *capítulo 3.2 Valores nominais da potência, pesos e dimensões* para obter o peso dos diferentes tipos de gabinete metálico.
- Diâmetro máximo da barra: 20 mm (0,8 pol).
- O ângulo do topo do conversor até o cabo de elevação: 60° ou maior.

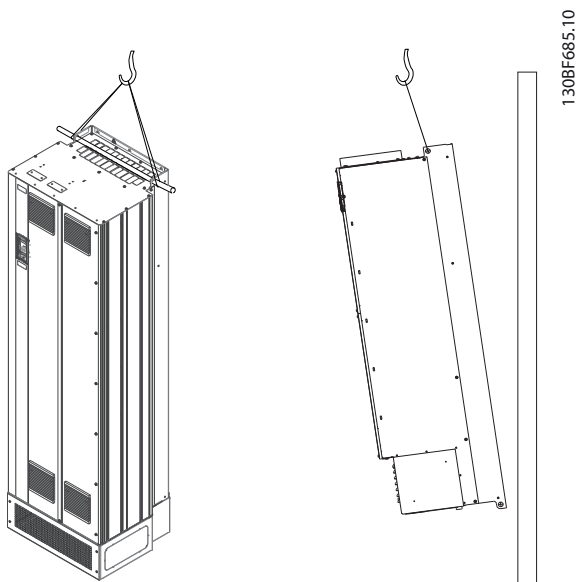


Ilustração 4.2 Método de Elevação Recomendado

4.7 E1h/E2h Instalação Mecânica

Os tamanhos de gabinete metálico E1h e E2h destinam-se unicamente a instalação no solo e são enviados com um pedestal e uma chapa para entrada de cabos. O pedestal e a chapa para entrada de cabos devem estar instalados para a instalação apropriada.

O pedestal tem 200 mm (7,9 pol) e tem uma abertura na frente para permitir o fluxo de ar necessário para refrigerar os componentes de potência do conversor.

A chapa para entrada de cabos é necessária para fornecer área de refrigeração para os componentes de controle do conversor por meio do ventilador da porta e para manter

as características nominais de proteção IP21/Tipo 1 ou IP54/Tipo 12.

4.7.1 Prendendo o pedestal no piso

O pedestal deve ser preso no piso usando 6 parafusos antes de instalar o gabinete metálico.

1. Determine o posicionamento correto da unidade com relação às condições de operação e o acesso aos cabos.
2. Acesse a furação de montagem removendo o painel dianteiro do pedestal.
3. Coloque o pedestal no piso e prenda usando seis parafusos através da furação de montagem. Consulte as áreas marcadas em *Ilustração 4.3*.

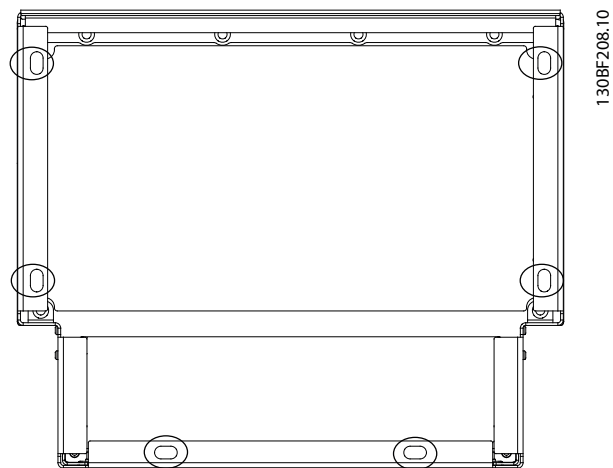


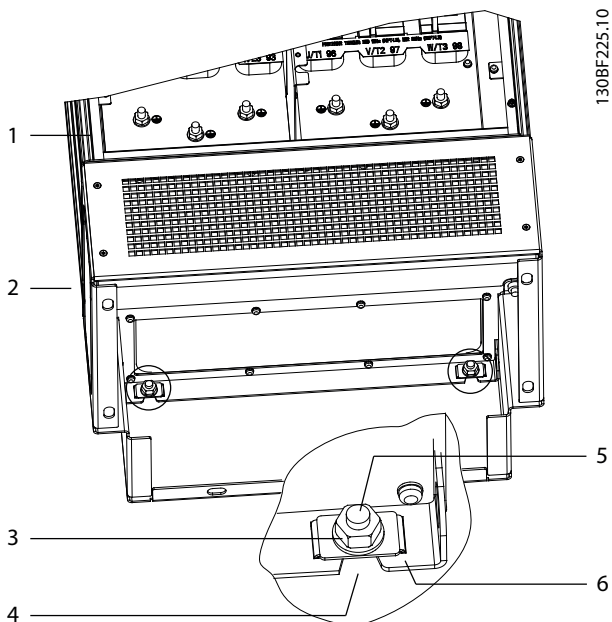
Ilustração 4.3 Pedestal nos pontos de montagem no piso

4.7.2 Prendendo o E1h/E2h no pedestal

1. Levante o conversor e coloque-o no pedestal. Há dois parafusos na parte de trás do pedestal que deslizam nos dois orifícios entalhados na parte de trás do gabinete metálico. Posicione o conversor ajustando os parafusos para cima ou para baixo. Prenda, sem apertar, com 2 porcas M10 e suportes de travamento. Consulte *Ilustração 4.4*.
2. Verifique se há espaço livre de 225 mm (9 pol) na parte superior para exaustão de ar.
3. Verifique se a tomada de ar na parte dianteira inferior da unidade não está obstruída.
4. Prenda o gabinete metálico usando 6 prendedores M10x30 em torno da parte superior do pedestal. Consulte *Ilustração 4.5*. Prenda cada parafuso sem apertar até todos os parafusos estarem instalados.
5. Aperte cada parafuso com segurança com torque de 19 Nm (169 pol-lb).

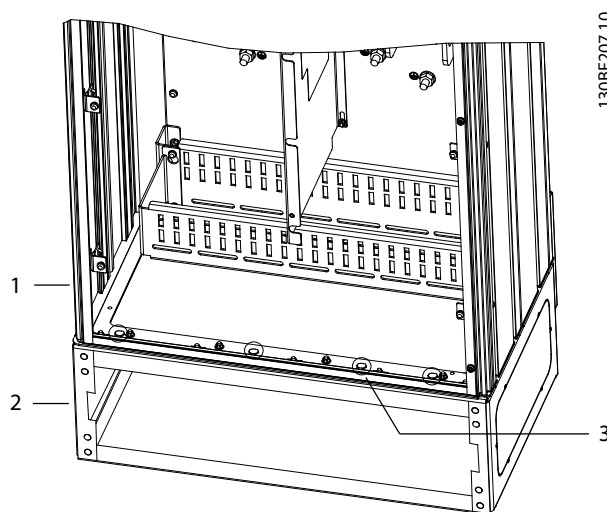
4

6. Aperte as duas porcas M10 na parte superior do gabinete metálico com torque de 19 Nm (169 pol-lb).



1	Gabinete metálico	4	Orifício entalhado no gabinete metálico
2	Pedestal	5	Parafuso na parte de trás do pedestal
3	Porca M10	6	Suporte de travamento

Ilustração 4.4 Pontos traseiros de montagem do pedestal no gabinete metálico



1	Gabinete metálico	3	Prendedores M10x30 (parafusos do canto traseiro não mostrados)
2	Pedestal	-	-

Ilustração 4.5 Pontos de montagem do pedestal no gabinete metálico

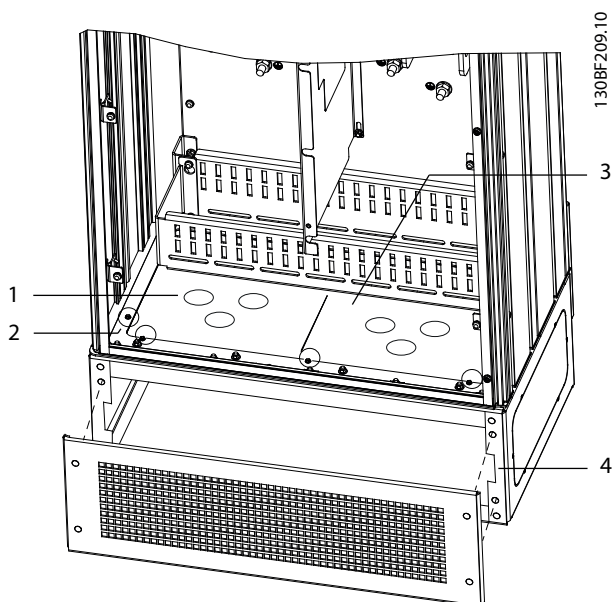
4.7.3 Criando aberturas para cabos

A chapa para entrada de cabos é uma chapa metálica com prisioneiros ao longo da borda externa. A chapa para entrada de cabos fornece entrada para cabos e pontos de terminação de cabos e deve ser instalada para manter as características nominais de proteção IP21/IP54 (Tipo 1/Tipo 12). A chapa é colocada entre o gabinete do conversor e o pedestal. Dependendo da orientação do prisioneiro, a placa pode ser instalada de dentro do gabinete metálico ou do pedestal. Para saber as dimensões da chapa para entrada de cabos, consulte *capítulo 9.8.1 Dimensões Externas do E1h*.

Consulte *Ilustração 4.6* para saber as etapas a seguir.

1. Crie furos para entrada de cabos na chapa para entrada de cabos usando um punção para chapa metálica.
2. Insira a chapa para entrada de cabos usando um dos seguintes métodos:
 - 2a Para inserir a chapa para entrada de cabos através do pedestal, deslize a chapa para entrada de cabos na ranhura (4) na parte da frente do pedestal.
 - 2b Para inserir a chapa para entrada de cabos através do gabinete metálico, incline-a até poder ser deslizada debaixo dos suportes entalhados.

3. Alinhe os prisioneiros na chapa para entrada de cabos com os orifícios no pedestal e prenda com 10 porcas M5 (2).
4. Aperte cada porca com torque de 2,3 Nm (20 pol-lb).



1	Orifício para entrada de cabos	4	Ranhura na base do pedestal
2	Porca M5	5	Grade/tampa dianteira
3	Chapa para entrada de cabos	-	-

Ilustração 4.6 Instalando a Chapa para Entrada de Cabos

4.8 E3h/E4h Instalação Mecânica

Os gabinetes metálicos tamanhos E3h e E4h destinam-se a serem montados em uma parede ou em um painel de montagem em um gabinete metálico. Uma chapa de plástico para entrada de cabos está instalada no gabinete metálico. Sua finalidade é impedir acesso não intencional aos terminais em uma unidade de chassi protegido/IP20.

AVISO!

Opcional de regeneração/divisão da carga
 Devido aos terminais expostos na parte superior do gabinete metálico, as unidades com opcional de regeneração/divisão da carga têm características nominais de proteção IP00.

4.8.1 Prendendo o E3h/E4h em uma placa de montagem ou parede

1. Perfure a furação de montagem de acordo com o tamanho do gabinete metálico. Consulte *capítulo 9.8 Dimensões do Gabinete Metálico*.
2. Prenda a parte superior do gabinete metálico do conversor na placa de montagem ou parede.
3. Prenda a base do gabinete metálico do conversor na placa de montagem ou parede.

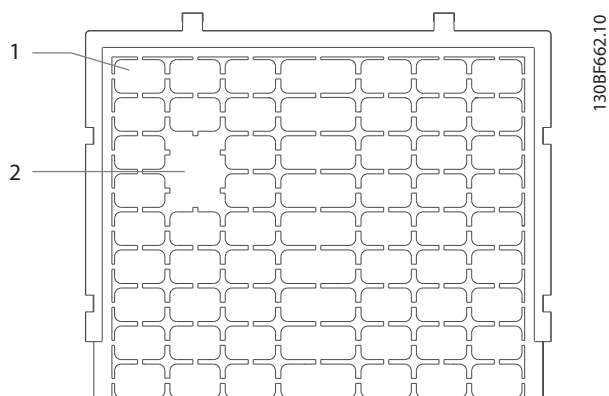
4.8.2 Criando aberturas para cabos

A chapa para entrada de cabos cobre a parte inferior do gabinete metálico do conversor e deve ser instalada para manter as características nominais de proteção do chassi/IP20. A placa para entrada de cabos consiste em quadrados de plástico que podem ser recortados para permitir acesso dos cabos aos terminais. Consulte *Ilustração 4.7*.

1. Remova o painel inferior e a tampa de terminal. Consulte *Ilustração 4.8*.
 - 1a Separe o painel inferior removendo 4 parafusos T25.
 - 1b Remova os 5 parafusos T20 que prendem a parte inferior do conversor na parte superior da tampa de terminal e, em seguida, puxe a tampa de terminal direto para fora.
2. Determine o tamanho e a posição do motor, da rede elétrica e dos cabos de ponto de aterramento. Anote a posição e as medições.
3. Com base nas posições e na medição dos cabos, crie aberturas na placa de plástico para passagem de cabos recortando os quadrados necessários.
4. Deslize a placa de plástico para passagem de cabos (7) nos trilhos inferiores da tampa de terminal.
5. Incline a parte da frente da tampa de terminal até os pontos do prendedor (8) ficarem apoiados nos suportes entalhados do conversor (6).
6. Certifique-se de que os painéis laterais da tampa de terminal estão no guia de trilha externo (5).
7. Pressione a tampa de terminal até ficar apoiada no suporte entalhado do conversor.
8. Incline a parte da frente da tampa de terminal até o orifício do prendedor na parte inferior do conversor ficar alinhado com a abertura de chaveta (9) no terminal. Prenda com dois parafusos T25 e aplique torque de 2,3 Nm (20 pol-lb).

9. Prenda o painel inferior com 3 parafusos T25 e aplique torque de 2,3 Nm (20 pol-lb).

4



1	Quadrado de plástico
2	Quadrados removidos para acesso de cabos

Ilustração 4.7 Chapa de plástico para entrada de cabos



1	Terminais de regeneração/divisão da carga (opcional)	6	Suporte entalhado do conversor
2	Painel inferior	7	Chapa de plástico para entrada de cabos (instalada)
3	Tampa de terminal	8	Ponto do prendedor
4	Orifício de acesso ao anel de borracha da faixa de controle	9	Abertura da chaveta
5	Guia da trilha	-	-

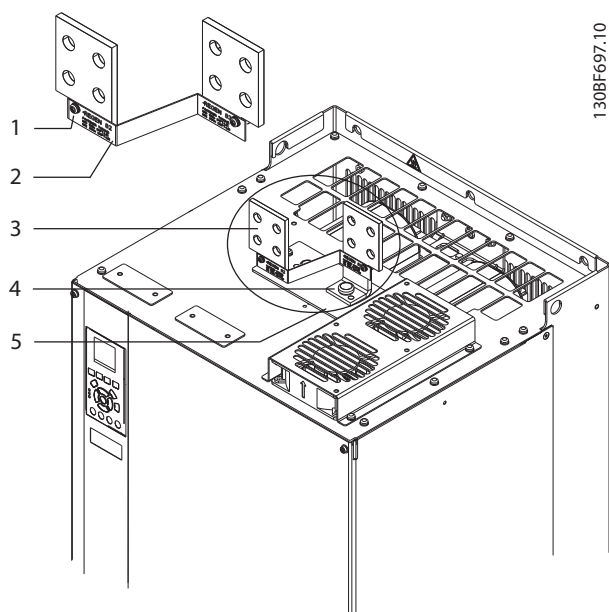
Ilustração 4.8 Montando a placa para acesso de cabos e a tampa de terminal

4.8.3 Instalando os terminais de regeneração/divisão da carga

Os terminais de regeneração/divisão da carga, localizados na parte superior do conversor, são instalados na fábrica para evitar danos durante o transporte. Consulte *Ilustração 4.9* para saber as etapas a seguir.

5. Instale a etiqueta na parte da frente dos terminais, como mostrado em *Ilustração 4.9*. Prenda com dois parafusos M4 e aplique torque de 1,2 Nm (10 pol-lb).

4



1	Prendedor de etiqueta, M4
2	Etiqueta
3	Terminal de regeneração/divisão da carga
4	Prendedor de terminal, M10
5	Placa de terminal com duas aberturas

Ilustração 4.9 Terminais de regeneração/divisão da carga

1. Remova a placa de terminal, dois terminais, etiqueta e prendedores da sacola de acessórios incluída com o conversor.
2. Remova a tampa da abertura de regeneração/divisão da carga na parte superior do conversor. Separe os 2 prendedores M5 para reutilização posterior.
3. Remova o reforço traseiro de plástico e instale a placa de terminal sobre abertura de regeneração/divisão da carga. Prenda com os dois prendedores M5 e aplique torque de 2,3 Nm (20 pol-lb).
4. Instale os dois terminais na placa de terminal usando um prendedor M10 por terminal. Aplique torque de 19 Nm (169 pol-lb).

5 Instalação Elétrica

5.1 Instruções de Segurança

Consulte *capítulo 2 Segurança* para instruções de segurança gerais.

⚠️ ADVERTÊNCIA

TENSÃO INDUZIDA

A tensão induzida dos cabos de motor de saída de diferentes conversores em estendidos juntos pode carregar os capacitores do equipamento mesmo com o equipamento desligado e bloqueado. Se os cabos de motor de saída não forem estendidos separadamente ou não forem utilizados cabos blindados, o resultado poderá ser morte ou ferimentos graves.

- Estenda os cabos de motor de saída separadamente ou
- Use cabos blindados.
- Bloqueie simultaneamente todos os conversores.

⚠️ ADVERTÊNCIA

PERIGO DE CHOQUE

O conversor pode causar uma corrente CC no condutor do ponto de aterramento e resultar em morte ou lesão grave.

- Quando um dispositivo de proteção operado por corrente residual (RCD) for usado para proteção contra choque elétrico, somente um RCD do Tipo B é permitido no lado da alimentação.

A falha em seguir as recomendações significa que o RCD pode não fornecer a proteção pretendida.

Proteção de sobrecorrente

- Equipamento de proteção adicional, como proteção contra curto-circuito ou proteção térmica do motor entre o conversor e o motor é necessário para aplicações com vários motores.
- É necessário um fusível de entrada para fornecer proteção contra curto circuito e proteção de sobre corrente. Se os fusíveis não forem fornecidos de fábrica, devem ser fornecidos pelo instalador. Consulte as características nominais máximas dos fusíveis em *capítulo 9.7 Fusíveis*.

Tipos e características nominais dos fios

- Toda a fiação deverá estar em conformidade com as regulamentações locais e nacionais com relação à seção transversal e aos requisitos de temperatura ambiente.
- Recomendação de fio de conexão de energia: Fio de cobre com classificação mínima de 75 °C (167 °F).

Consulte *capítulo 9.5.1 Especificações de Cabo* para saber tamanhos e tipos de fio recomendados.

⚠️ CUIDADO

DANOS À PROPRIEDADE!

A proteção contra sobrecarga do motor não está incluída na configuração padrão. Para incluir essa função, programe *parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor* para [Desarme do ETR] ou [Advertência do ETR]. Para o mercado norte-americano, a função ETR oferece proteção de sobrecarga do motor classe 20 em conformidade com a NEC. A falha em programar *parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor* para [desarme do ETR] ou [Advertência do ETR] significa que a proteção de sobrecarga do motor não foi fornecida e danos à propriedade podem ocorrer em caso de superaquecimento do motor.

5.2 Instalação compatível com EMC

Para obter uma instalação em conformidade com EMC, siga as instruções fornecidas em:

- *Capítulo 5.3 Esquema de fiação.*
- *Capítulo 5.4 Conectando o Motor.*
- *Capítulo 5.6 Conectando ao ponto de aterramento.*
- *Capítulo 5.8 Fiação de Controle.*

AVISO!

EXTREMIDADES DA BLINDAGEM TORCIDAS (RABICHOS)

Extremidades da blindagem retorcidas aumentam a impedância da blindagem em frequências mais altas, o que reduz o efeito da blindagem e aumenta a corrente de fuga. Evite extremidades de blindagem trançadas usando braçadeiras de blindagem integradas.

- Para usar com relés, cabos de controle, interface de sinal, fieldbus ou freio, conecte a blindagem no gabinete em ambas as extremidades. Se o caminho de aterramento tiver alta impedância, muito ruído ou estiver transportando corrente, quebre a conexão da blindagem em uma extremidade para evitar circuitos de corrente de aterramento.

- Transporte as correntes de volta para a unidade usando uma placa de montagem metálica. Garanta bom contato elétrico da placa de montagem através dos parafusos de montagem no chassi do conversor.
- Use cabos blindados para cabos de saída do motor. Uma alternativa é cabos de motor não blindados dentro de um conduíte metálico.

AVISO!**CABOS BLINDADOS**

Se não forem usados cabos blindados ou conduítes metálicos, a unidade e a instalação não atendem os limites regulamentares dos níveis de emissão de radiofrequência (RF).

- Assegure que o cabo de motor e o cabo do freio sejam tão curtos quanto possível para reduzir o nível de interferência do sistema inteiro.
- Evite colocar cabos com nível de sinal sensível junto com o cabo do freio e do motor.
- Para linhas de comando/controle e comunicação, siga as normas de protocolos de comunicação específicas. Por exemplo, USB deve usar cabos blindados, mas RS485/ethernet pode usar cabos UTP blindados ou cabos UTP não blindados.
- Assegure que todas as conexões dos terminais de controle sejam PELV.

AVISO!**INTERFERÊNCIA DE EMC**

Use cabos blindados para fiação do motor e de controle e cabos separados para entrada de rede elétrica, fiação do motor e fiação de controle. A falha em isolar a potência, o motor e os cabos de controle pode resultar em comportamento acidental ou desempenho reduzido. É necessário espaço livre mínimo de 200 mm (7,9 pol) entre os cabos de controle, de rede elétrica e do motor.

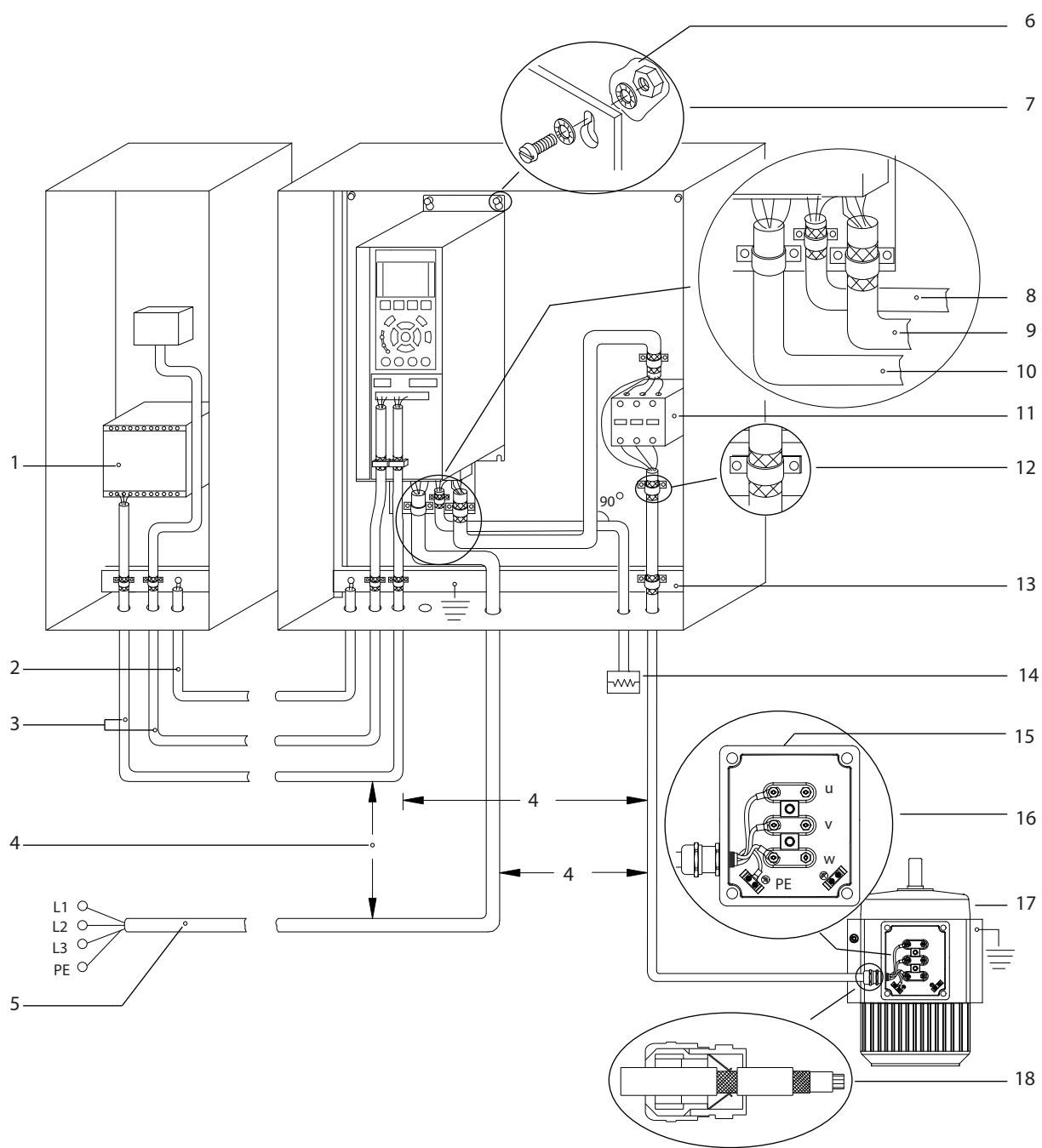
AVISO!**INSTALAÇÃO EM ALTITUDES ELEVADAS**

Há um risco de sobretensão. O isolamento entre os componentes e peças críticas poderá ser insuficiente e pode não atender os requisitos de PELV. Reduza o risco de sobretensão usando dispositivos de proteção externos ou isolamento galvânica.

Para instalações em altitudes acima de 2000 m (6500 pés), entre em contato com a Danfoss com relação à conformidade PELV.

AVISO!**CONFORMIDADE COM A PELV**

Evite choque elétrico usando alimentação elétrica com Tensão Extra Baixa Protetiva (PELV) e atendendo às normas de PELV locais e nacionais.

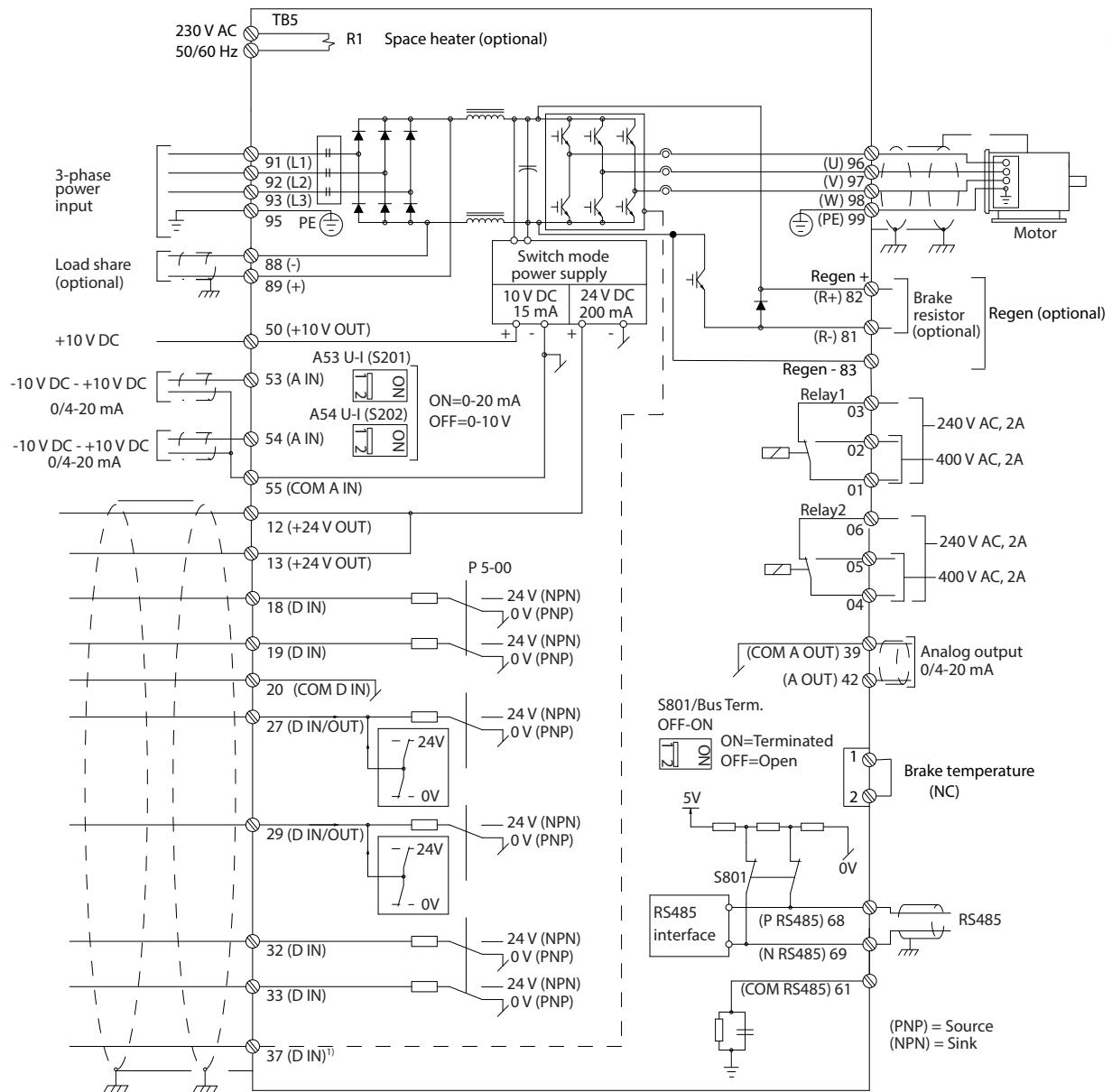


1	PLC	10	Cabo de rede elétrica (não blindado)
2	Cabo de equalização de 16 mm ² mínimo	11	Contator de saída etc.
3	Os cabos de controle	12	Isolamento do cabo descascada
4	Mínimo 200 mm entre cabos de controle, cabo de motor e cabo de rede elétrica.	13	Barramento de aterramento comum. Siga os requisitos locais e nacionais de aterramento de gabinete.
5	Alimentação de rede elétrica	14	Resistor do freio
6	Superfície descoberta (não pintada)	15	Caixa metálica
7	Arruelas estrela	16	Conexão com o motor
8	Cabo do freio (blindado)	17	Motor
9	Cabo de motor (blindado)	18	Bucha de cabo de EMC

Ilustração 5.1 Exemplo de Instalação de EMC Correta

5.3 Esquema de fiação

5



130BFI111.11

Ilustração 5.2 Esquemático de fiação básica

A = analógica, D = digital

1) *Terminal 37 (opcional) é usado para Safe Torque Off. Para obter instruções de instalação do Safe Torque Off, consulte o Guia de Operação do Safe Torque Off.

5.4 Conectando o Motor

⚠️ ADVERTÊNCIA

TENSÃO INDUZIDA

A tensão induzida dos cabos de motor de saída estendidos juntos pode carregar capacitores do equipamento, mesmo com o equipamento desligado e travado. Se os cabos de motor de saída não forem estendidos separadamente ou não forem utilizados cabos blindados, o resultado poderá ser morte ou ferimentos graves.

- Atenda os códigos elétricos locais e nacionais para tamanhos do cabo. Para saber os tamanhos máximos dos fios, consulte *capítulo 9.1 Dados Elétricos*.
- Atenda os requisitos de fiação do fabricante do motor.
- Extratores da fiação do motor ou painéis de acesso são fornecidos no pedestal das unidades IP21/IP54 (Tipo 1/Tipo 12).
- Não conecte um dispositivo de partida ou de troca de polos (por exemplo, motor Dahlander ou motor assíncrono de anel de deslizamento) entre o conversor e o motor.

Procedimento

1. Descasque um pedaço do isolamento do cabo externo.
2. Estabeleça fixação mecânica e contato elétrico entre a blindagem do cabo e o aterramento colocando o fio descascado debaixo da braçadeira de cabo.
3. Conecte o fio terra ao terminal de aterramento mais próximo de acordo com as instruções de aterramento fornecidas em *capítulo 5.6 Conectando ao ponto de aterramento*.
4. Conecte a fiação do motor trifásico nos terminais 96 (U), 97 (V) e 98 (W), consulte *Ilustração 5.3*.
5. Aperte os terminais de acordo com as informações fornecidas em *capítulo 9.10.1 Características Nominais de Torque do Prendedor*.

5

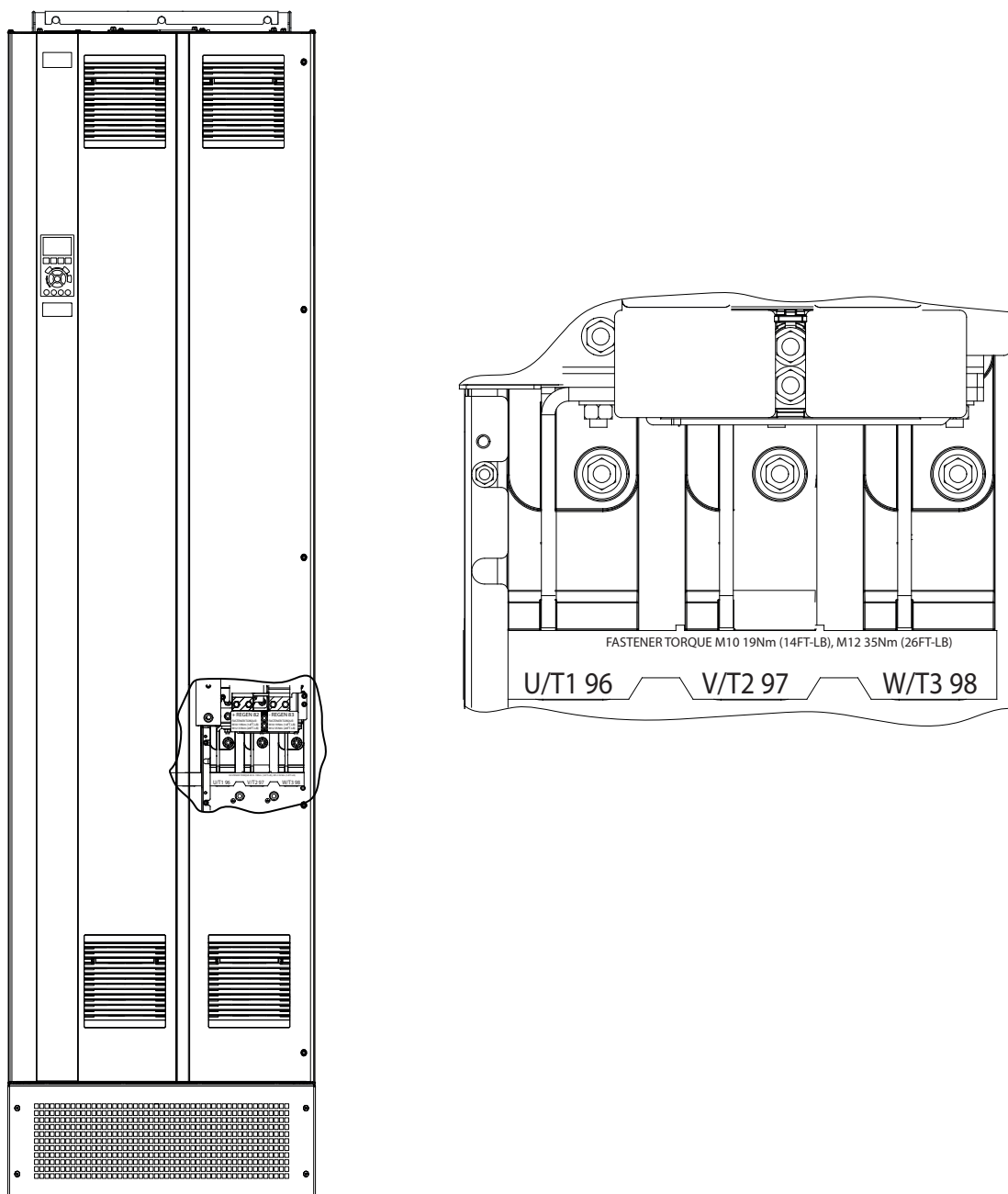


Ilustração 5.3 Terminais do motor CA (E1h mostrado). Para obter uma vista detalhada dos terminais, consulte *capítulo 5.7 Dimensões de Terminal*.

5.5 Conectando a Rede Elétrica CA

- Dimensione a fiação de acordo com a corrente de entrada do conversor. Para saber os tamanhos máximos dos fios, consulte *capítulo 9.1 Dados Elétricos*.
- Atenda os códigos elétricos locais e nacionais para tamanhos do cabo.

Procedimento

1. Descasque um pedaço do isolamento do cabo externo.
2. Estabeleça fixação mecânica e contato elétrico entre a blindagem do cabo e o aterramento colocando o fio descascado debaixo da braçadeira de cabo.
3. Conecte o fio terra ao terminal de aterramento mais próximo de acordo com as instruções de aterramento fornecidas em *capítulo 5.6 Conectando ao ponto de aterramento*.
4. Conecte a fiação de entrada de alimentação trifásica CA nos terminais R, S e T (consulte *Ilustração 5.4*).
5. Quando alimentado por uma fonte de rede elétrica isolada (rede elétrica IT ou delta flutuante) ou rede elétrica TT/TN-S com uma fase aterrada (delta aterrado), certifique-se de que *parâmetro 14-50 Filtro de RFI* está ajustado para [0] Off para evitar danos ao barramento CC e reduzir as correntes de capacidade de aterramento.
6. Aperte os terminais de acordo com as informações fornecidas em *capítulo 9.10.1 Características Nominais de Torque do Prendedor*.

5

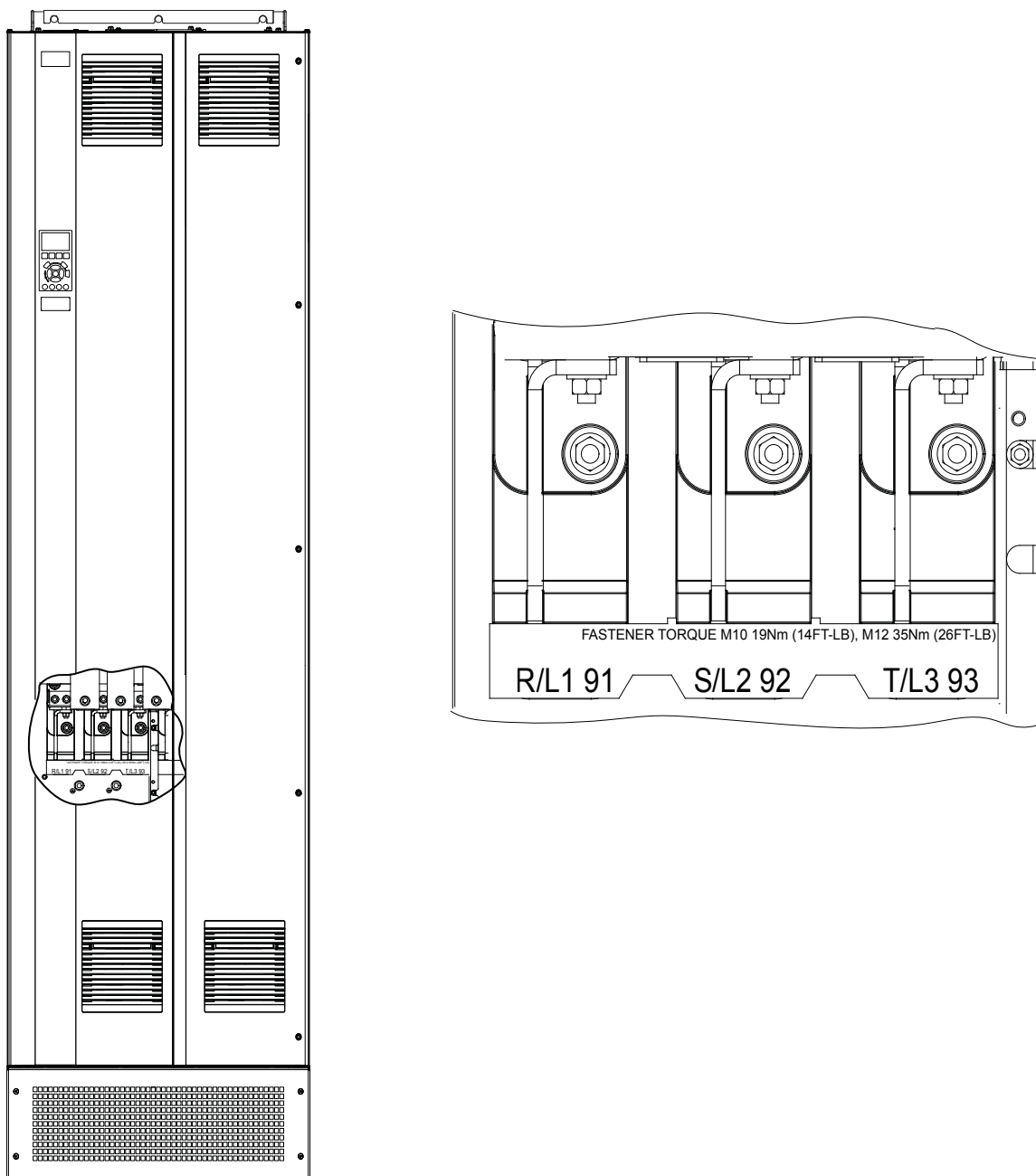


Ilustração 5.4 Terminais de rede elétrica CA (E1h mostrado). Para obter uma vista detalhada dos terminais, consulte capítulo 5.7 Dimensões de Terminal.

5.6 Conectando ao ponto de aterramento

⚠️ ADVERTÊNCIA

RISCO DE CORRENTE DE FUGA

As correntes de fuga excedem 3,5 mA. A falha em aterrar corretamente o drive poderá resultar em morte ou ferimentos graves.

- Assegure o aterramento correto do equipamento por um eletricista certificado.

Para segurança elétrica

- Aterre o conversor de acordo com os padrões e as diretivas aplicáveis.
- Use um fio terra dedicado para potência de entrada, potência do motor e fiação de controle.
- Não aterre um conversor a outro de maneira encadeada.
- Mantenha as conexões do fio terra tão curtas quanto possível.
- Atenda os requisitos de fiação do fabricante do motor.
- Mínima seção transversal do cabo: 10 mm² (6 AWG) (ou dois fios terra nominais terminados separadamente).
- Aperte os terminais de acordo com as informações fornecidas em *capítulo 9.10.1 Características Nominais de Torque do Prendedor*.

5

Para instalação compatível com EMC

- Estabeleça contato elétrico entre a blindagem do cabo e o gabinete metálico do conversor usando buchas de cabo metálicas ou as braçadeiras fornecidas com o equipamento.
- Reduza o transiente de ruptura usando fio flexível.
- Não use rabichos.

AVISO!

EQUALIZAÇÃO DO POTENCIAL

Há risco de transiente de ruptura quando o potencial do ponto de aterramento entre o conversor e o sistema de controle for diferente. Instale cabos de equalização entre os componentes do sistema. Recomenda-se a seção transversal do cabo: 16 mm² (5 AWG).

5

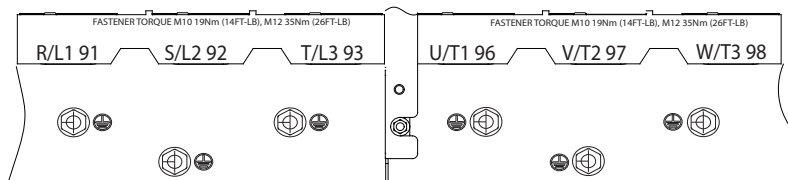
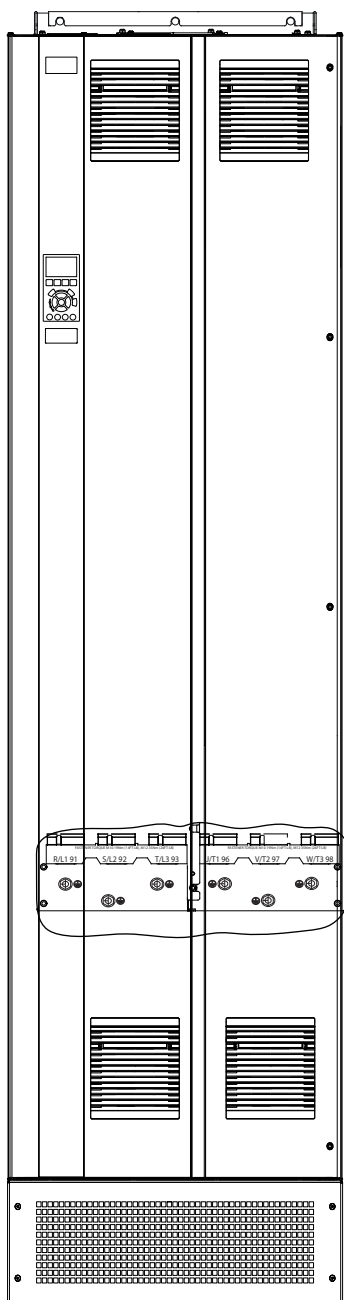
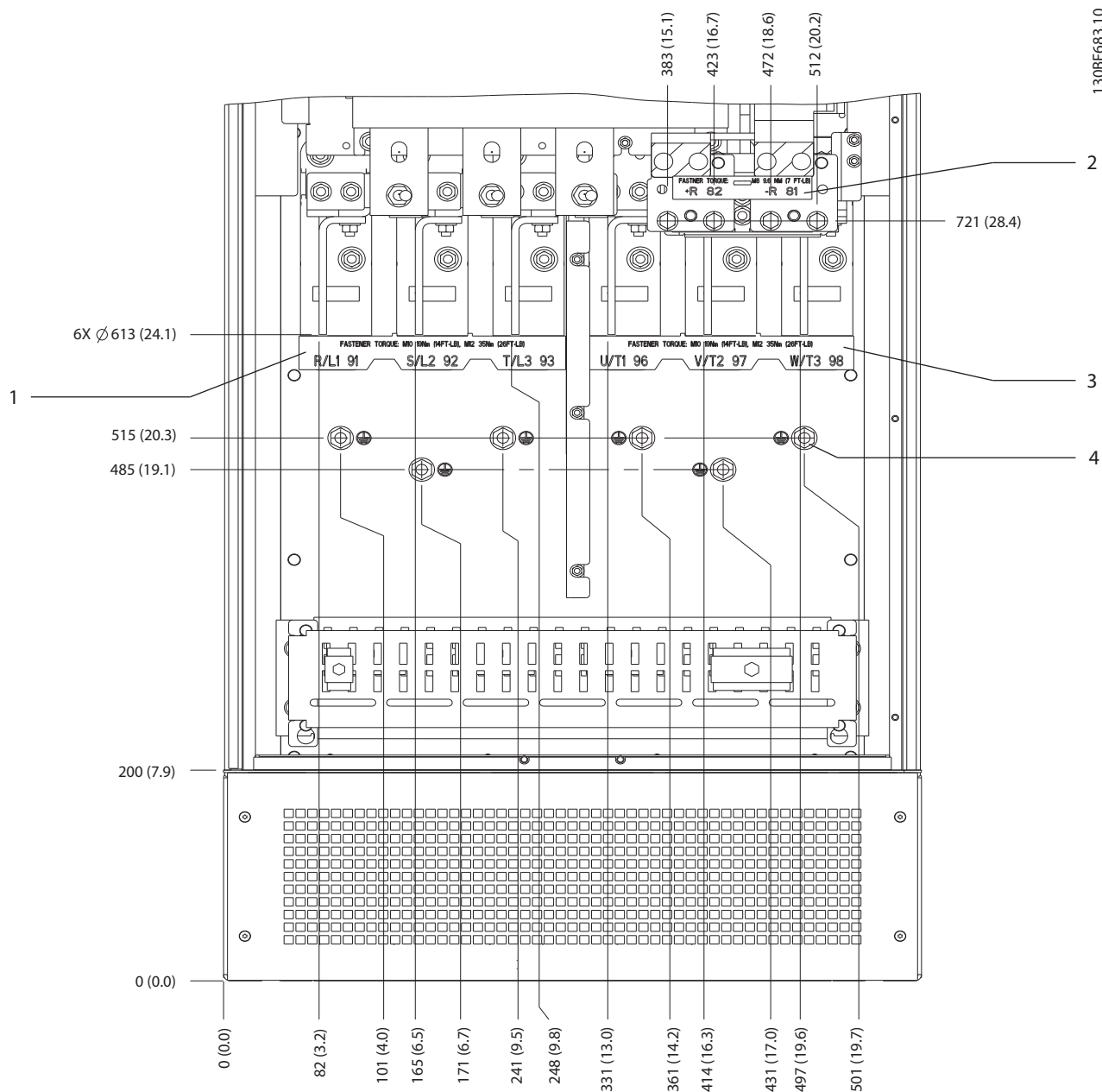


Ilustração 5.5 Terminais de ponto de aterramento (E1h mostrado). Para obter uma vista detalhada dos terminais, consulte capítulo 5.7 Dimensões de Terminal.

5.7 Dimensões de Terminal

5.7.1 Dimensões do Terminal E1h



1	Terminais da rede elétrica	3	Terminais do motor
2	Terminais do freio ou de regeneração	4	Terminais do ponto de aterramento, porca M10

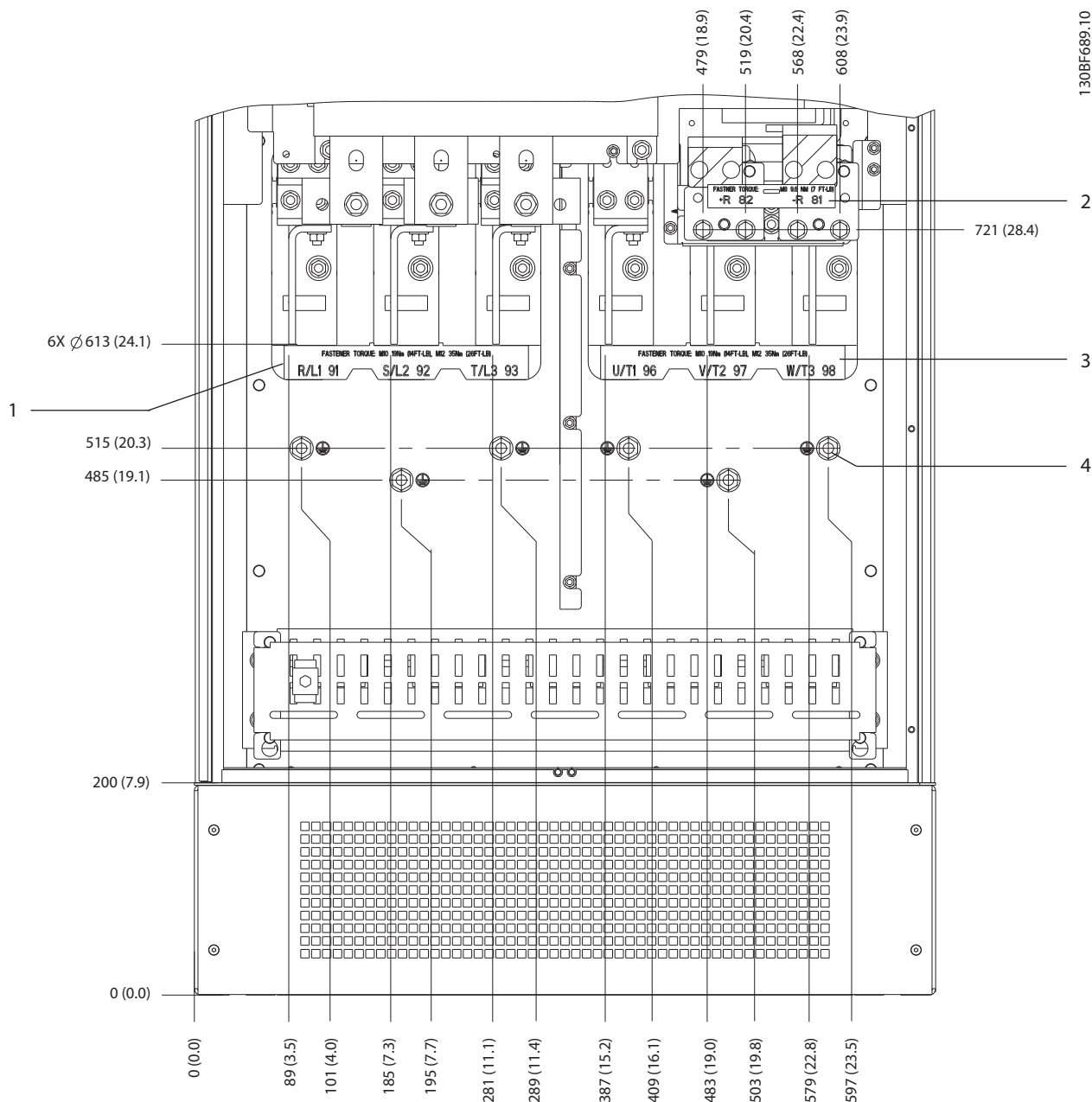
Ilustração 5.6 Dimensões do Terminal E1h (vista frontal)

5



Ilustração 5.7 Dimensões do terminal E1h (visão lateral)

5.7.2 Rede elétrica, motor e ponto de aterramento do E2h



1	Terminais da rede elétrica	3	Terminais do motor
2	Terminais do freio ou de regeneração	4	Terminais do ponto de aterramento, porca M10

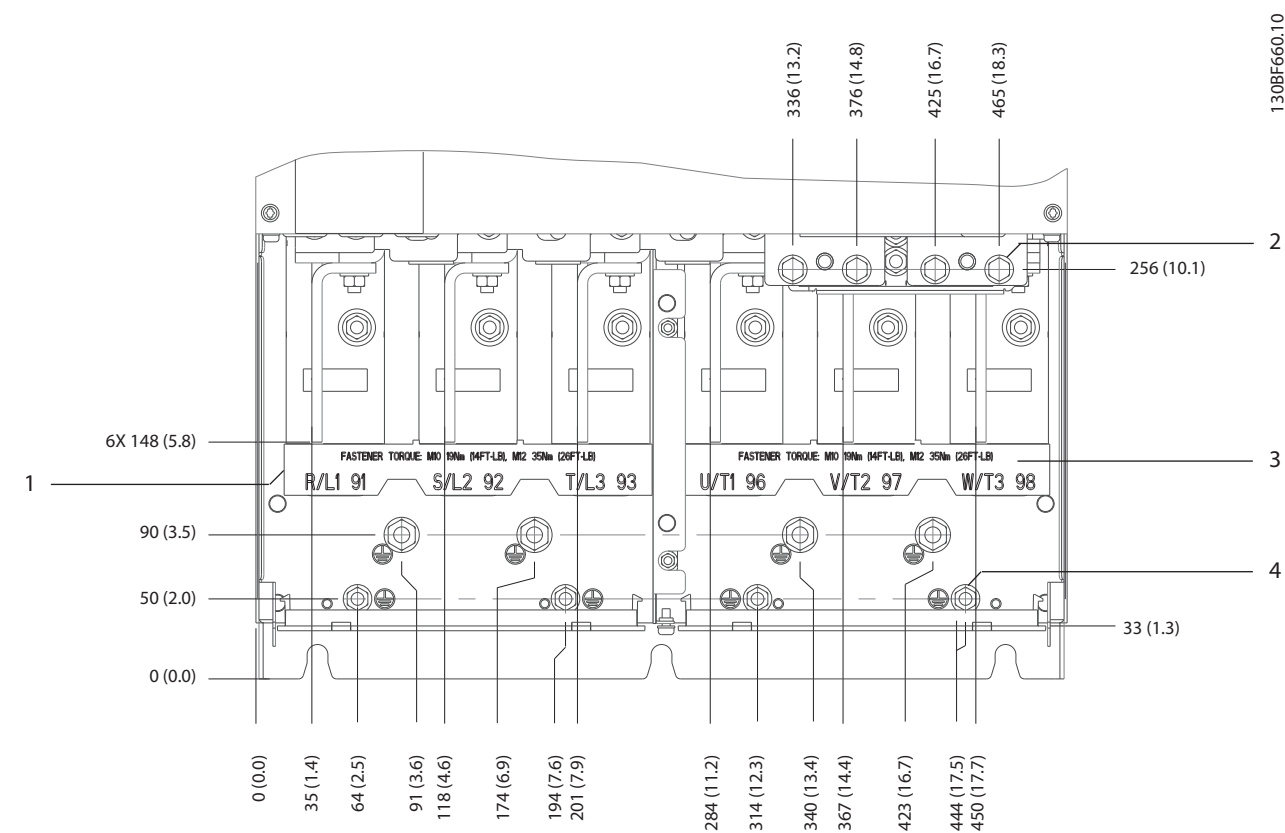
Ilustração 5.8 Dimensões do Terminal E2h (vista frontal)

5



Ilustração 5.9 Dimensões do terminal E2h (vista lateral)

5.7.3 Rede elétrica, motor e ponto de aterramento do E3h



5

1	Terminais da rede elétrica	3	Terminais do motor
2	Terminais do freio ou de regeneração	4	Terminais de ponto de aterramento, porcas M8 e M10

Ilustração 5.10 Dimensões do Terminal E3h (vista frontal)

5

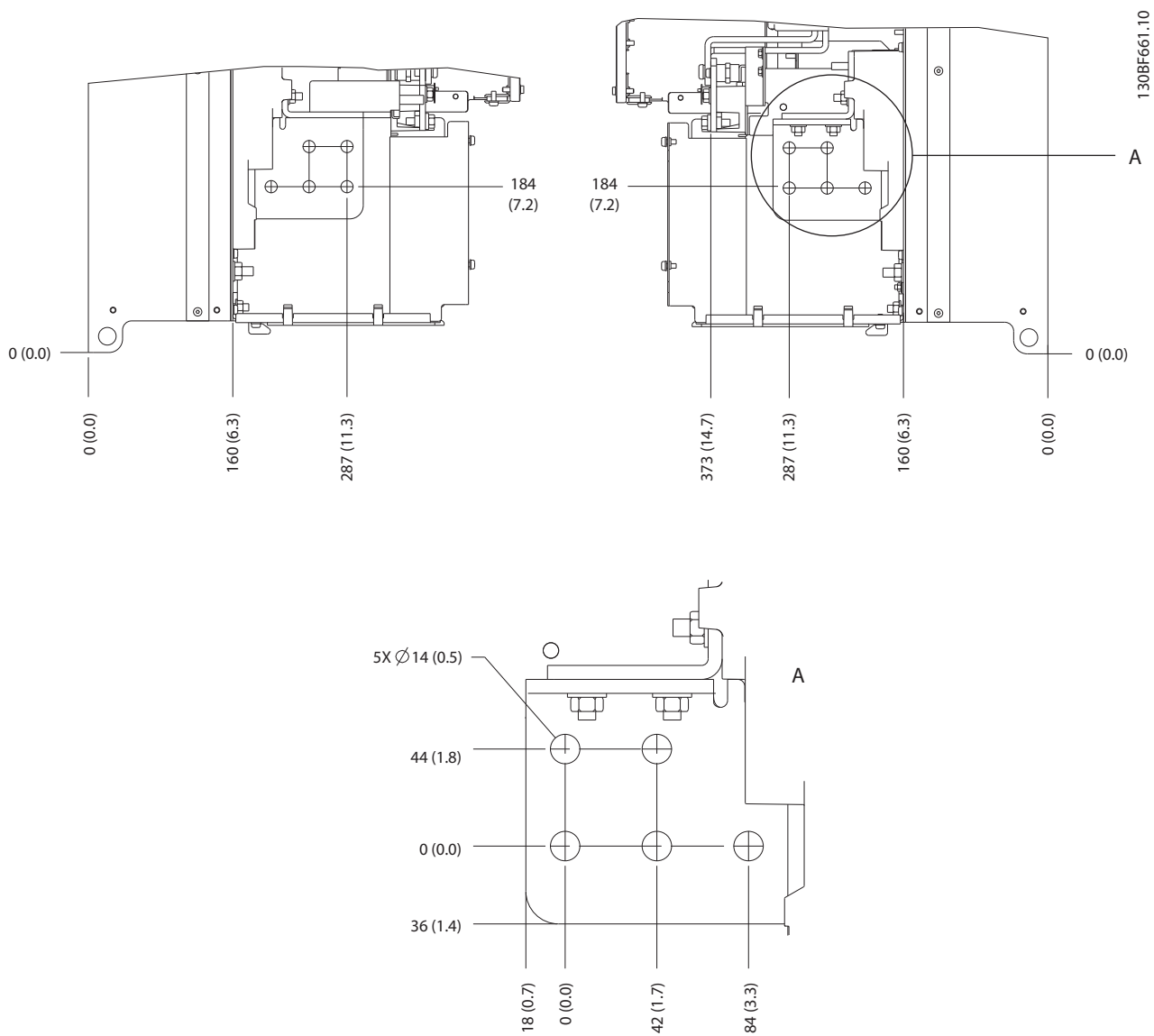
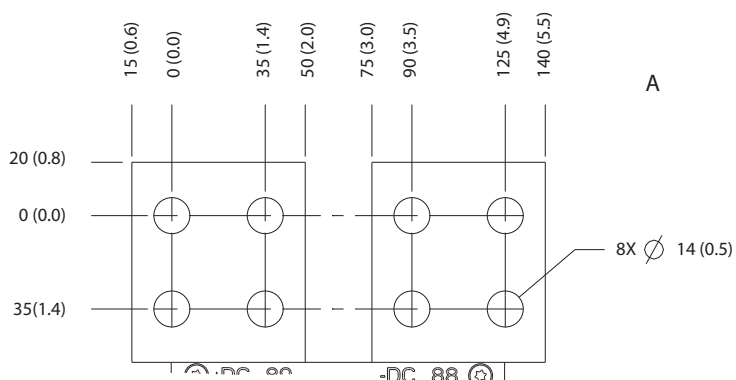
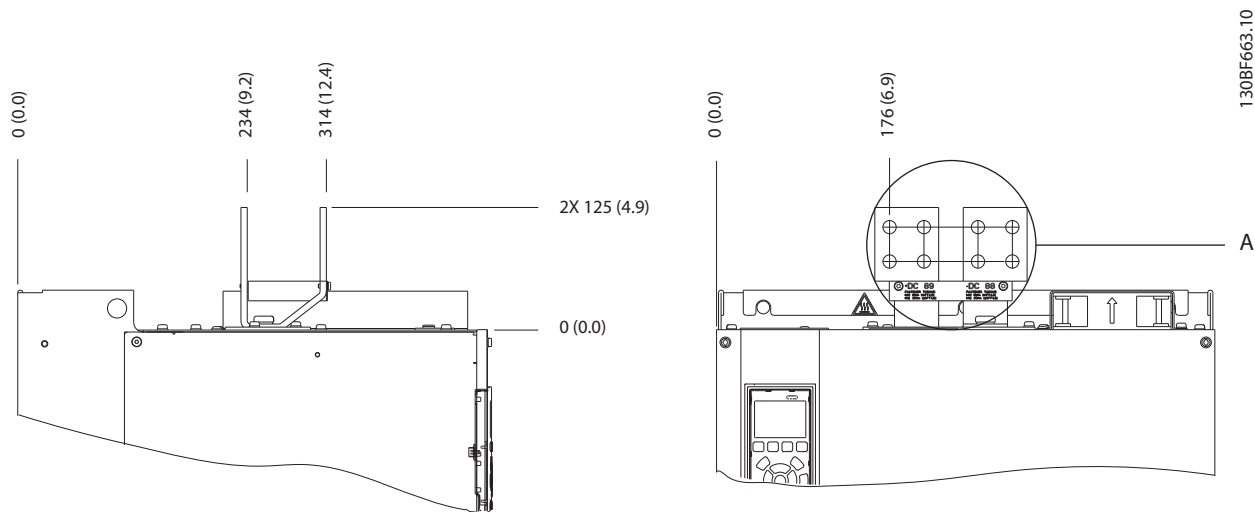


Ilustração 5.11 Dimensões de rede elétrica motor e ponto de aterramento do E3h (vista lateral)

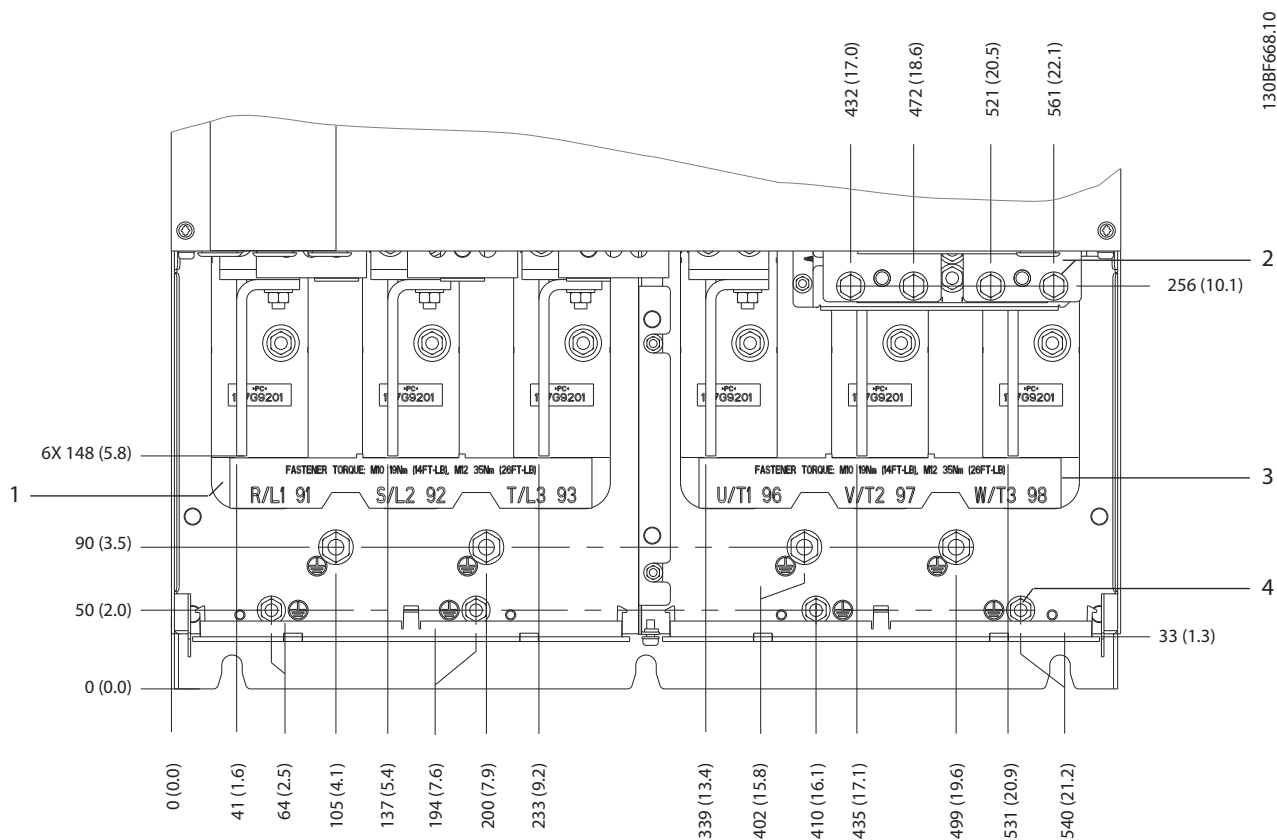


5

Ilustração 5.12 Dimensões de terminal de regeneração/divisão da carga do E3h

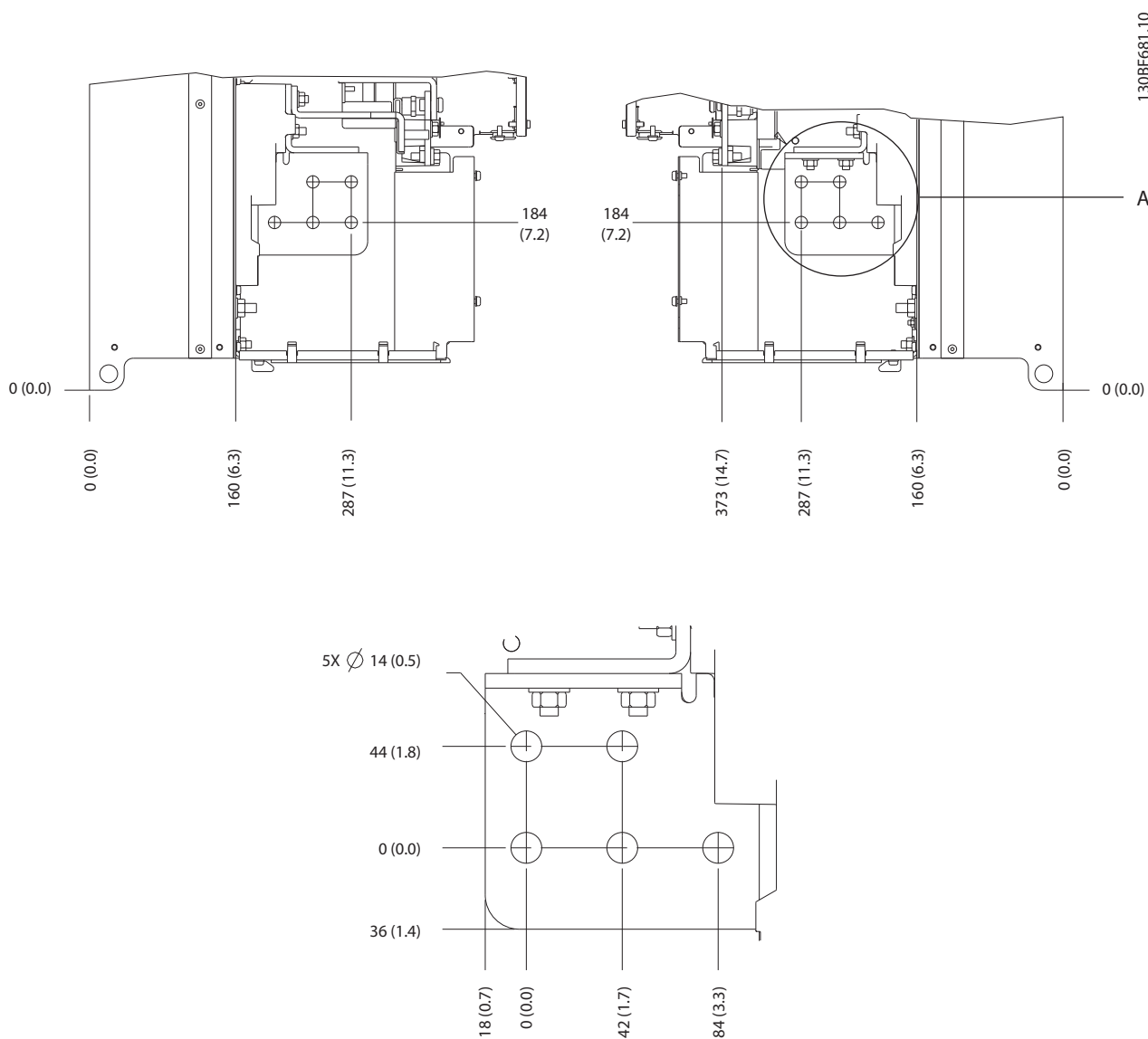
5.7.4 Rede elétrica, motor e ponto de aterramento do E4

5



1	Terminais da rede elétrica	3	Terminais do motor
2	Terminais do freio ou de regeneração	4	Terminais de ponto de aterramento, porcas M8 e M10

Ilustração 5.13 Dimensões do Terminal E4h (vista frontal)



5

Ilustração 5.14 Dimensões de rede elétrica, motor e terminal do ponto de aterramento E4h (visão lateral)

5

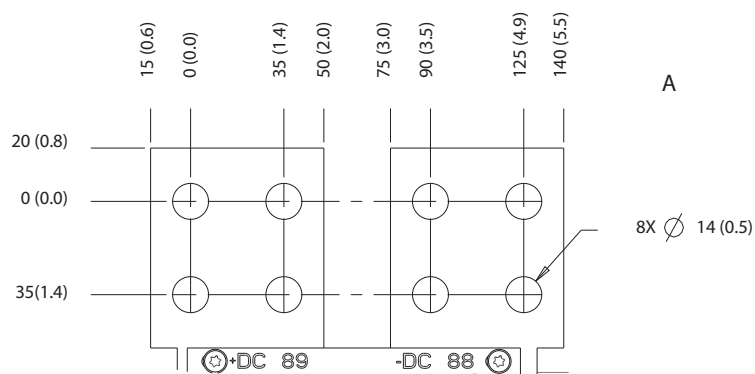
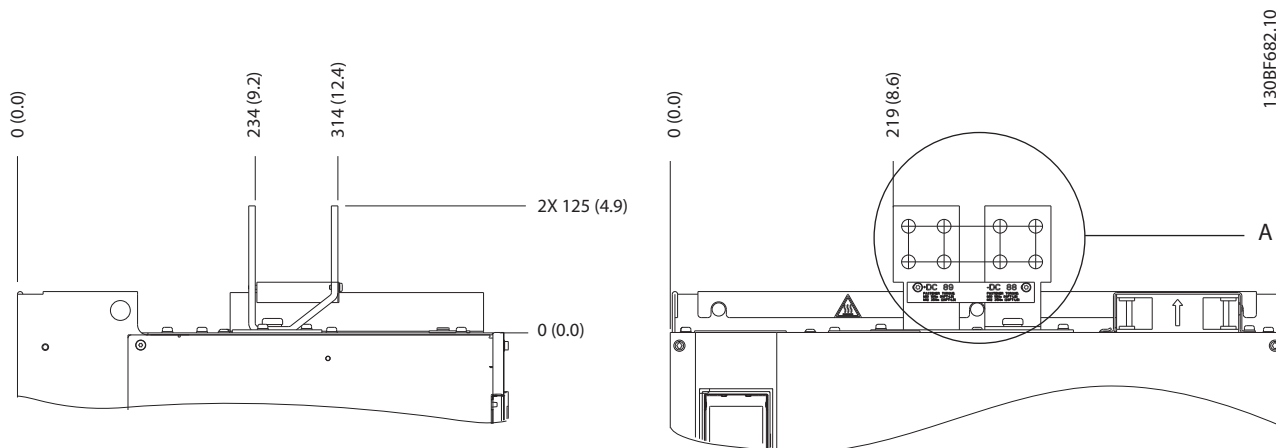


Ilustração 5.15 Dimensões de terminal de regeneração/divisão da carga do E4h

5.8 Fiação de Controle

Todos os terminais para os cabos de controle estão dentro do conversor abaixo do LCP. Para acessar, abra a porta (E1h e E2h) ou remova o painel frontal (E3h e E4h).

5.8.1 Percurso dos Cabos de Controle

Fixe e encaminhe todos os fios de controle como mostrado em *Ilustração 5.16*. Lembre-se de conectar as blindagens de modo apropriado para garantir imunidade elétrica ideal.

- Isole a fiação de controle dos cabos de energia alta no conversor.
- Quando o conversor estiver conectado a um termistor, garanta que a fiação de controle do termistor seja blindada e tenha isolamento reforçado/duplo. É recomendada tensão de alimentação de 24 V CC.

Conexão do fieldbus

As conexões são feitas para os opcionais apropriados no cartão de controle. Para obter mais detalhes, consulte as instruções de fieldbus relevantes. O cabo deve estar fixado e conduzido junto com outros fios de controle dentro da unidade. Consulte *Ilustração 5.16*.

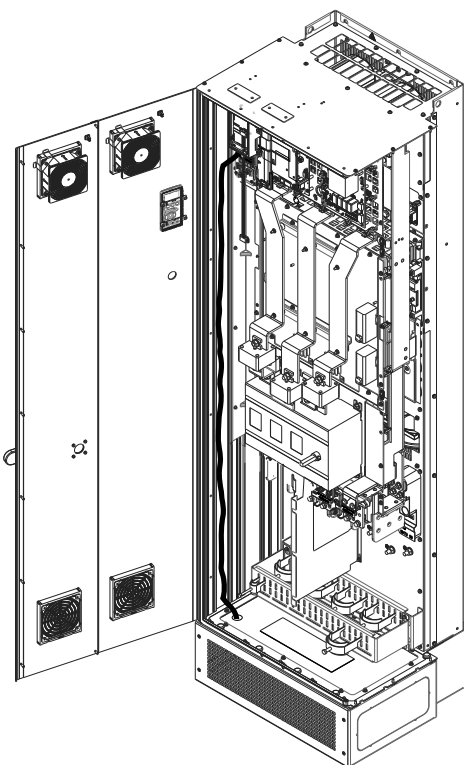


Ilustração 5.16 Caminho da Fiação do Cartão de Controle

5.8.2 Tipos de Terminal de Controle

Ilustração 5.17 mostra os conectores de conversor removíveis. As funções de terminal e as configurações padrão estão resumidas em *Tabela 5.1 – Tabela 5.3*.

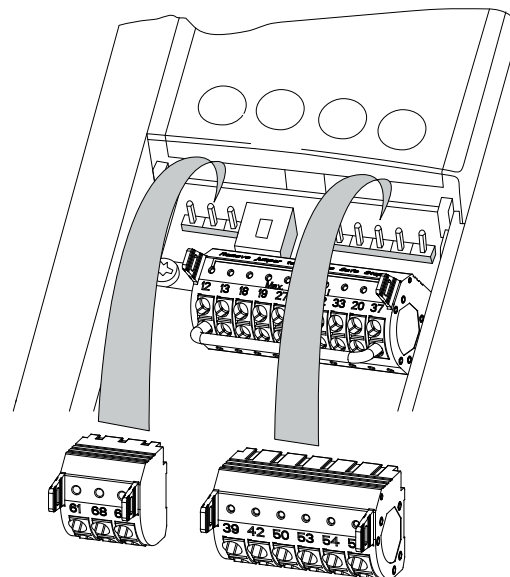
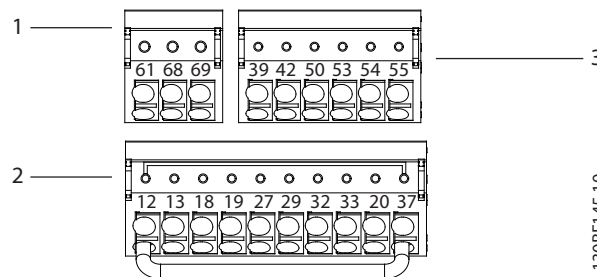


Ilustração 5.17 Locais do Terminal de Controle



1	Terminais de comunicação serial
2	Terminais de entrada/saída digital
3	Terminais de entrada/saída analógica

Ilustração 5.18 Números dos terminais localizados nos conectores

Terminais de comunicação serial			
Terminal número	Parâmetro	Configuração padrão	Descrição
61	-	-	Filtro de RC integrado para blindagem do cabo. SOMENTE para conectar a blindagem em caso de problemas de EMC.

Terminais de comunicação serial			
Terminal número	Parâmetro	Configuração padrão	Descrição
68 (+)	Grupo do parâmetro 8-3* Definições da porta do FC	–	Interface RS485. Um interruptor (BUS TER.) é fornecido no cartão de controle para resistência da terminação do bus serial. Consulte Ilustração 5.22.
69 (-)	Grupo do parâmetro 8-3* Definições da porta do FC	–	
Relés			
01, 02, 03	Parâmetro 5-40 Função do Relé [0]	[0] Sem operação	Saída do relé de forma C. Para tensão CC ou CA e carga indutiva ou resistiva.
04, 05, 06	Parâmetro 5-40 Função do Relé [1]	[0] Sem operação	

Tabela 5.1 Descrições dos terminais de comunicação serial

Terminais de entrada/saída digital			
Terminal número	Parâmetro	Configuração padrão	Descrição
20	–	–	Comum para entradas digitais e potencial de 0 V CC para alimentação de 24 V CC.
37	–	STO	Quando não estiver usando o recurso opcional STO, um fio de jumper é necessário entre o terminal 12 (ou 13) e o terminal 37. Esse setup permite ao conversor operar com valores de programação padrão de fábrica.

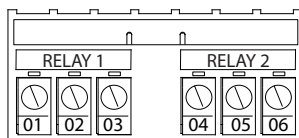
Tabela 5.2 Descrições de Terminais de Entrada/Saída Digital

Terminais de entrada/saída digital			
Terminal número	Parâmetro	Configuração padrão	Descrição
12, 13	–	+24 V CC	Fonte de alimentação de 24 V CC para entradas digitais e transdutores externos. Corrente de saída máxima 200 mA total para todas as cargas de 24 V.
18	Parâmetro 5-10 Terminal 18 Entrada Digital	[8] Partida	Entradas digitais.
19	Parâmetro 5-11 Terminal 19, Entrada Digital	[10] Reversão	
32	Parâmetro 5-14 Terminal 32, Entrada Digital	[0] Sem operação	
33	Parâmetro 5-15 Terminal 33 Entrada Digital	[0] Sem operação	
27	Parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital	[2] Parada por inércia inversa	
29	Parâmetro 5-13 Terminal 29, Entrada Digital	[14] JOG	Para entrada digital ou saída digital. A configuração padrão é entrada.

Terminais de entrada/saída analógica			
Terminal número	Parâmetro	Configuração padrão	Descrição
39	–	–	Comum para saída analógica.
42	Parâmetro 6-50 Terminal 42 Saída	[0] Sem operação	Saída analógica programável. 0-20 mA ou 4-20 mA com máximo de 500 Ω
50	–	+10 V CC	Tensão de alimentação analógica de 10 V CC para potenciômetro ou termistor. 15 mA máximo.
53	Grupo do parâmetro 6-1* Entrada analógica 1	Referência	Entrada analógica. Para tensão ou corrente. Terminais A53 e A54 selecione mA ou V.
54	Grupo do parâmetro 6-2* Entrada Analógica 2	Feedback	
55	–	–	Comum para entrada analógica.

Tabela 5.3 Descrições de Terminais de Entrada/Saída Analógica

Terminais do relé:



130BF156.10

Ilustração 5.19 Terminais do relé 1 e relé 2

- Relé 1 e relé 2 A localização das saídas depende da configuração do conversor. Consulte *capítulo 3.5 Prateleira de Controle*.
- Terminais no equipamento integrado opcional. Consulte o manual fornecido com o opcional do equipamento.

5.8.3 Fiação para os Terminais de Controle

Os conectores do terminal de controle podem ser desconectados do conversor para facilitar a instalação, como mostrado em *Ilustração 5.20*.

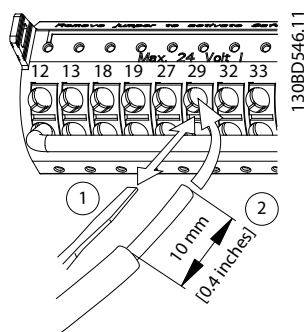


Ilustração 5.20 Conectando os fios de controle

AVISO!

Minimize a interferência mantendo os fios de controle tão curtos quanto possível e separando-os dos cabos de energia alta.

1. Abra o contato introduzindo uma pequena chave de fenda no slot acima do contato e empurre a chave de fenda ligeiramente para cima.
2. Introduza o fio de controle descascado no contato.
3. Remova a chave de fenda para apertar o fio de controle no contato.
4. Certifique-se de que o contato está estabelecido bem firme e não está frouxo. Fiação de controle frouxa pode ser a fonte de falhas do equipamento ou de desempenho reduzido.

Consulte *capítulo 9.5 Especificações de Cabo* para saber os tamanhos dos fios do terminal de controle e

capítulo 7 Exemplos de Configuração da Fiação para conexões da fiação de controle típicas.

5.8.4 Ativando a operação do motor (Terminal 27)

Um fio de jumper é necessário entre o terminal 12 (ou 13) e o terminal 27 para o conversor operar quando usar os valores da programação padrão de fábrica.

- O terminal de entrada digital 27 é projetado para receber comando de bloqueio externo de 24 V CC.
- Quando não for usado um dispositivo de bloqueio, instale um jumper entre o terminal de controle 12 (recomendado) ou 13 e o terminal 27. Esse fio fornece um sinal interno de 24 V no terminal 27.
- Quando a linha de status na parte inferior do LCP indicar *PARADA POR INÉRCIA REMOTA AUTOMÁTICA*, a unidade está pronta para operar, mas há um sinal de entrada ausente no terminal 27.
- Quando um equipamento opcional instalado na fábrica estiver conectado ao terminal 27, não remova essa fiação.

AVISO!

O drive não pode operar sem um sinal no terminal 27, a menos que o terminal 27 seja reprogramado usando *parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital*.

5.8.5 Configurando a comunicação serial RS485

RS485 é uma interface de barramento de par de fios compatível com topologia de rede de perdas múltiplas e contém os seguintes recursos:

- O protocolo de comunicação Modbus RTU ou FC da Danfoss que são internos no conversor de frequência, pode ser usado.
- As funções podem ser programadas remotamente usando o software do protocolo e a conexão RS-485 ou no *grupo do parâmetro 8-** Comunicações e Opcionais*.
- Selecionar um protocolo de comunicação específico altera várias programações de parâmetro padrão para corresponder às especificações do protocolo, tornando disponíveis mais parâmetros específicos do protocolo.
- Cartões opcionais para o conversor estão disponíveis para fornecer mais protocolos de comunicação. Consulte a documentação da placa

opcional para obter instruções de instalação e operação.

- Um interruptor (BUS TER.) é fornecido no cartão de controle para resistência da terminação do bus serial. Consulte *Ilustração 5.22*.

Para setup de comunicação serial básica, execute as seguintes etapas:

1. Conecte a fiação de comunicação serial RS485 aos terminais (+)68 e (-)69.
 - 1a Utilize cabo de comunicação serial blindado (recomendado).
 - 1b Consulte *capítulo 5.6 Conectando ao ponto de aterramento* para obter o aterramento correto.
2. Selecione as seguintes programações do parâmetro:
 - 2a Tipo de protocolo em *parâmetro 8-30 Protocolo*.
 - 2b Endereço do conversor em *parâmetro 8-31 Endereço*.
 - 2c Baud rate em *parâmetro 8-32 Baud Rate da Porta do FC*.

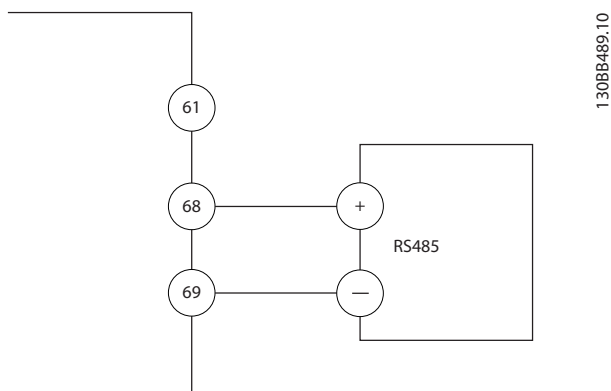


Ilustração 5.21 Diagrama da Fiação de Comunicação Serial

5.8.6 Conectando Safe Torque Off (STO)

A função Safe Torque Off (STO) é um componente em um sistema de controle de segurança. O STO impede a geração da tensão necessária para girar o motor.

Para executar STO é necessário mais fiação para o conversor. Consulte o *Guia de Operação de Safe Torque Off* para obter mais informações.

5.8.7 Conectando o aquecedor de espaço

O aquecedor de espaço é um opcional usado para impedir a formação de condensação dentro do gabinete metálico quando a unidade for desligada. É projetado para ser

conectado no campo e controlado por um sistema de gerenciamento HVAC.

Especificações

- Tensão nominal: 100–240
- Comprimento do fio: 12–24 AWG

5.8.8 Conectando os contatos auxiliares ao desconector

O desconector é um opcional que é instalado na fábrica. Os contatos auxiliares, que são acessórios de sinal usados com o desconector, não são instalados na fábrica para permitir mais flexibilidade durante a instalação. Os contatos encaixam no lugar sem a necessidade de ferramentas.

Os contatos devem ser instalados em locais específicos no desconector dependendo de suas funções. Consulte a folha de dados incluída na sacola de acessórios que acompanha o conversor.

Especificações

- U_i [V]: 690
- U_{imp} [kV]: 4
- Pollution degree: 3
- I_{th} [A]: 16
- Tamanho do cabo: 1...2x0,75...2,5 mm²
- Fusível máximo: 16 A/gG
- NEMA: A600, R300, tamanho do fio: 18–14 AWG, 1(2)

5.8.9 Conectando a Chave de Temperatura do Resistor do Freio

O bloco de terminal do resistor do freio está localizado no cartão de potência e permite a conexão da chave de temperatura do resistor do freio externa. O interruptor pode ser configurado como normalmente fechado ou normalmente aberto. Se a entrada mudar, um sinal desarma o conversor e mostra *alarme 27, Defeito do circuito de frenagem* no display do LCP. Ao mesmo tempo, o conversor para de frear e o motor faz parada por inércia.

1. Localize o bloco de terminal do resistor do freio (terminais 104–106) no cartão de potência. Consulte *Ilustração 3.3*.
2. Remova os parafusos M3 que prendem o jumper no cartão de potência.
3. Remova o jumper e conecte a chave de temperatura do resistor do freio em uma das seguintes configurações:

- 3a **Normalmente fechado.** Conecte aos terminais 104 e 106.
- 3b **Normalmente aberto.** Conecte aos terminais 104 e 105.
- 4. Prenda os fios do interruptor com os parafusos M3. Aplique torque de 0,5-0,6 Nm (5 pol lb).

5.8.10 Selecionando o Sinal de Entrada de Corrente/Tensão

Os terminais de entrada analógica 53 e 54 permitem a configuração do sinal de entrada de tensão (0-10 V) ou de corrente (0/4-20 mA).

Programação do parâmetro padrão:

- Terminal 53: sinal de referência de velocidade em malha aberta (consulte *parâmetro 16-61 Definição do Terminal 53*).
- Terminal 54: sinal de feedback em malha fechada (consulte *parâmetro 16-63 Definição do Terminal 54*).

AVISO!

Desconecte a energia do conversor antes de alterar as posições do interruptor.

1. Remova o LCP (painel de controle local). Consulte *capítulo 6.3 Menu do LCP*.
2. Remova qualquer equipamento opcional que esteja cobrindo os interruptores.
3. Defina os interruptores A53 e A54 para selecionar o tipo de sinal (U = tensão, I = corrente).

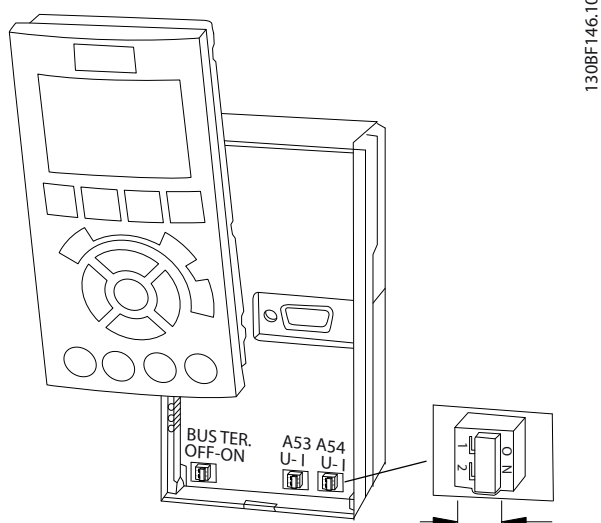


Ilustração 5.22 Localização dos Interruptores dos Terminais 53 e 54

5.9 Lista de Verificação de Pré-partida

Antes de concluir a instalação da unidade, inspecione a instalação por completo, como está detalhado na *Tabela 5.4*. Verifique e marque esses itens quando concluídos.

Inspeccionar	Descrição	<input checked="" type="checkbox"/>
Equipamento auxiliar	<ul style="list-style-type: none"> • Procure equipamento auxiliar, interruptores, desconexões ou fusíveis/disjuntores de entrada que estejam no lado de entrada de energia do conversor ou no lado de saída para o motor. Certifique-se de que estão prontos para operação em velocidade total. • Verifique a função e a instalação dos sensores usados para feedback ao conversor. • Remova os capacitores de correção do fator de potência do motor. • Ajuste os capacitores de correção do fator de potência no lado da rede elétrica e assegure que estejam amortecidos. 	
Disposição dos cabos	<ul style="list-style-type: none"> • Assegure que a fiação do motor, a fiação do freio (se existente) e a fiação de controle estão separadas ou blindadas ou em três conduítes metálicos separados para isolamento de interferência 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 de alta energia para imunidade de ruído. • Verifique a fonte de tensão dos sinais, caso 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 o espaço livre superior para saber se há fluxo de ar adequado para a refrigeração, consulte <i>capítulo 4.5.1 Requisitos de Instalação e Refrigeração</i>. 	
Condições ambiente	<ul style="list-style-type: none"> • Verifique se os requisitos para as condições ambiente foram atendidos. Consulte <i>capítulo 9.4 Condições ambiente</i>. 	
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 (se usados) estão na posição aberta. 	
Aterramento	<ul style="list-style-type: none"> • Verifique se as conexões do terra estão apertadas e sem oxidação. • Ponto de aterramento em conduíte ou montagem do painel traseiro em uma superfície metálica não é ponto de 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. • Verifique se todas as ferramentas de instalação foram removidas do interior da unidade. • Para os gabinetes metálicos E3h e E4h, verifique se a unidade está montada em uma superfície metálica não pintada. 	
Chaves	<ul style="list-style-type: none"> • Garanta que todas as chaves e configurações de desconexão estão nas posições corretas. 	
Vibração	<ul style="list-style-type: none"> • Verifique se a unidade está montada de maneira sólida e se estão sendo usadas montagens de choque, se necessário. • Verifique se há volume incomum de vibração. 	

Tabela 5.4 Lista de Verificação de Pré-partida

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

Se o conversor não estiver devidamente protegido com tampas, podem ocorrer ferimentos pessoais.

- Antes de aplicar potência, assegure que todas as tampas de segurança (porta e painéis) estão no lugar e bem presas. Consulte *capítulo 9.10.1 Características Nominais de Torque do Prendedor*.

6 Colocação em funcionamento

6.1 Instruções de Segurança

Consulte *capítulo 2 Segurança* para saber as instruções de segurança gerais.

⚠️ ADVERTÊNCIA

ALTA TENSÃO

Os conversores contêm alta tensão quando conectados à entrada de energia de rede elétrica CA. A falha em utilizar pessoal qualificado para instalar, inicializar e manter o conversor de frequência pode resultar em morte ou ferimentos graves.

- Somente pessoal qualificado deve instalar, iniciar e manter o conversor.

Antes de aplicar potência:

1. Feche a tampa corretamente.
2. Verifique se todas as buchas de cabo estão apertadas firmemente.
3. Assegure que a potência de entrada da unidade esteja OFF (desligada) e bloqueada. Não confie nas chaves de desconexão do conversor para isolamento da energia de entrada.
4. Verifique se não há tensão nos terminais de entrada L1 (91), L2 (92) e L3 (93), de fase para fase ou de fase para o terra.
5. Verifique se não há tensão nos terminais de saída 96 (U), 97 (V) e 98 (W), de fase para fase e de fase para o terra.
6. Confirme a continuidade do motor medindo os valores ohm em U-V (96-97), V-W (97-98) e W-U (98-96).
7. Verifique o aterramento correto do conversor e do motor.
8. Inspeccione o conversor para verificar se há conexões soltas nos terminais.
9. Confirme se a tensão de alimentação corresponde à tensão do conversor e do motor.

6.2 Aplicando Potência

⚠️ ADVERTÊNCIA

PARTIDA ACIDENTAL

Quando o conversor de frequência estiver conectado à rede elétrica CA, alimentação CC ou load sharing, o motor pode dar partida a qualquer momento. Partida acidental durante a programação, serviço ou serviço de manutenção pode resultar em morte, ferimentos graves ou danos à propriedade. O motor pode dar partida por meio de interruptor externo, comando do fieldbus, sinal de referência de entrada do LCP ou LOP, via operação remota usando o Software de Setup MCT 10 ou após uma condição de falha resolvida.

Para impedir a partida do motor:

- Pressione [Off/Reset] no LCP, antes de programar parâmetros.
- Desconecte o drive da rede elétrica.
- Conecte toda a fiação e monte inteiramente o conversor, o motor e qualquer equipamento acionado antes de conectar o conversor à rede elétrica CA, alimentação CC ou Load Sharing.

1. Confirme se a tensão de entrada entre as fases está balanceada dentro de 3%. Se não estiver, corrija o desbalanceamento da tensão de entrada antes de prosseguir. Repita este 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).
4. Feche todas as portas do painel e aperte bem todas as tampas.
5. Aplique energia à unidade. NÃO dê partida no conversor agora. Para unidades com chave de desconexão, vire a chave para a posição LIGADO para aplicar energia no conversor.

AVISO!

Se a linha de status na parte inferior do LCP indicar **PARADA POR INÉRCIA REMOTA AUTOMÁTICA** ou *alarme 60, Bloqueio externo* estiver exibido, indica que a unidade está pronta para operar, mas há um sinal de entrada ausente no terminal 27. Consulte *capítulo 5.8.4 Ativando a operação do motor (Terminal 27)* para obter mais detalhes.

6.3 Menu do LCP

Para obter instruções mais detalhada dos menus ou parâmetros, consulte o *guia de programação*.

6.3.1.1 Modo Quick Menu

O LCP fornece acesso aos parâmetros por meio dos Quick Menus. Para mostrar a lista de opções no quick menu, pressione [Quick Menus].

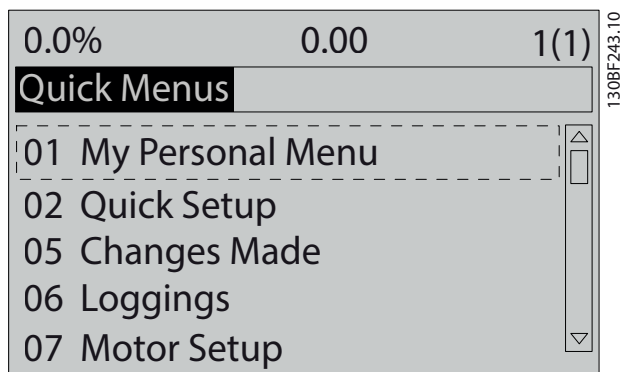


Ilustração 6.1 Visualização do Quick Menu (Menu rápido)

6.3.1.2 Q1 Meu Menu Pessoal

O Menu Pessoal é utilizado para determinar o que é mostrado na área de exibição. Consulte *capítulo 3.6 Painel de Controle Local (LCP)*. Esse menu também pode mostrar até 50 parâmetros pré-programados. Esses 50 parâmetros são inseridos manualmente usando *parâmetro 0-25 Meu Menu Pessoal*.

6.3.1.3 Q2 Setup Rápido

Os parâmetros encontrados no *Q2 Setup Rápido* contêm dados básicos do sistema e do motor que são sempre necessárias para configurar o conversor. Consulte *capítulo 6.4.2 Inserindo informações do sistema* para saber os procedimentos de setup.

6.3.1.4 Q5 - Alterações Feitas

Selecione *Q5 Alterações Feitas* para obter informações sobre:

- As 10 alterações mais recentes.
- Alterações realizadas a partir da configuração padrão.

6.3.1.5 Registros Q6

Use *Registros Q6* para localizar defeitos. Para obter informações sobre a leitura de linha de display, selecione *Registros*. As informações são exibidas na forma de gráfico. Somente os parâmetros selecionados em *parâmetro 0-20 Linha do Display 1.1 Pequeno* a *parâmetro 0-24 Linha do Display 3 Grande* podem ser visualizados. Até 120 amostras podem ser armazenadas na memória para referência posterior.

Registros Q6	
<i>Parâmetro 0-20 Linha do Display 1.1 Pequeno</i>	Velocidade [rpm]
<i>Parâmetro 0-21 Linha do Display 1.2 Pequeno</i>	Corrente do Motor
<i>Parâmetro 0-22 Linha do Display 1.3 Pequeno</i>	Potência [kW]
<i>Parâmetro 0-23 Linha do Display 2 Grande</i>	Frequência
<i>Parâmetro 0-24 Linha do Display 3 Grande</i>	Referência %

Tabela 6.1 Exemplos de Parâmetros de Registro

6.3.1.6 Q7 Setup do Motor

Os parâmetros encontrados no *Q7 Setup do Motor* contêm dados básicos e avançados do motor que são sempre necessárias para configurar o conversor. Essa opção também inclui parâmetros para setup do encoder.

6.3.1.7 Modo Menu Principal

O LCP fornece acesso ao modo *Menu Principal*. Selecione o modo *Menu principal* pressionando a tecla [Main Menu]. A leitura resultante aparece no display do LCP.

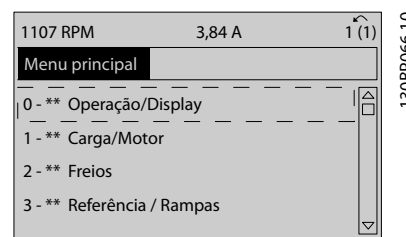


Ilustração 6.2 Vista do Menu principal

As linhas 2 a 5 do display mostram uma lista de grupos do parâmetro que podem ser selecionados com as teclas [▲] e [▼].

Todos os parâmetros podem ser alterados no menu principal. Cartões de opcionais adicionados à unidade ativam parâmetros adicionais associados ao dispositivo opcional.

6.4 Programando o Conversor

Para obter informações detalhadas sobre as funções principais no painel de controle local (LCP), consulte *capítulo 3.6 Painel de Controle Local (LCP)*. Para obter informações sobre programação do parâmetro, consulte o *guia de programação*.

Visão Geral do Parâmetro

As programações do parâmetro controlam a operação do conversor e são acessadas por meio do LCP. Essas programações recebem um valor padrão na fábrica, mas podem ser programadas de acordo com a aplicação específica. Cada parâmetro tem um nome e número, que permanecem os mesmos independentemente dos modos de programação.

No modo *Menu Principal*, os parâmetros estão divididos em grupos. O primeiro dígito do número do parâmetro (da esquerda para a direita) indica o número do grupo do parâmetro. O grupo do parâmetro é dividido em subgrupos, se necessário. Por exemplo:

0-** Operação/Display	Grupo do parâmetro
0-0* Configurações Básicas	Subgrupo do parâmetro
Parâmetro 0-01 Idioma	Parâmetro
Parâmetro 0-02 Unidade da Veloc. do Motor	Parâmetro
Parâmetro 0-03 Definições Regionais	Parâmetro

Tabela 6.2 Exemplo de hierarquia de grupo do parâmetro

Movendo entre parâmetros

Navegue pelos parâmetros utilizando as seguintes teclas do LCP:

- Pressione [▲] [▼] para rolar para cima ou para baixo.
- Pressione [◀] [▶] para avançar um espaço para a esquerda ou para a direita de um ponto decimal ao editar um valor de parâmetro decimal.
- Pressione [OK] para aceitar a modificação.
- Pressione [Cancel] para desconsiderar a alteração e sair do modo de edição.
- Pressione [Back] duas vezes para mostrar a visão de status.
- Pressione [Main Menu] uma vez para voltar ao menu principal.

6.4.1 Exemplo de Programação de uma Aplicação de Malha Aberta

Este procedimento, é usado para configurar uma aplicação de malha aberta típica, programa o conversor para receber um sinal de controle analógico de 0–10 V CC no terminal de entrada 53. O conversor responde fornecendo saída de

20-50 Hz ao motor proporcional ao sinal de entrada (0-10 V CC = 20-50 Hz).

Pressione [Quick Menu] e execute as seguintes etapas:

1. Selecione *Q3 Setups da Função* e pressione [OK].
2. Selecione *Programação de Dados do Parâmetro* e pressione [OK].

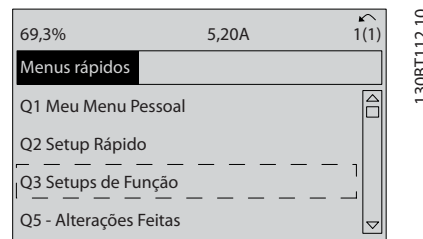


Ilustração 6.3 Q3 Setups de Função

3. Selecione *Q3-2 Definições de Malha Aberta* e pressione [OK].

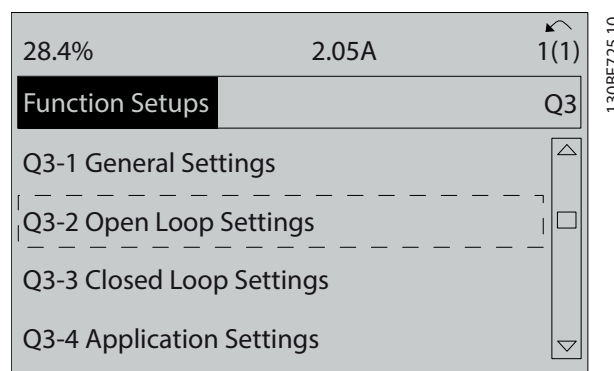


Ilustração 6.4 Q3-2 Configurações de malha aberta

4. Selecione *Q3-21 Referência Analógica* e pressione [OK].

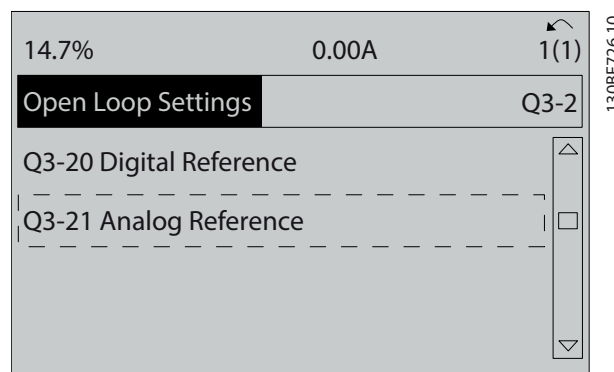


Ilustração 6.5 Q3-21 Referência Analógica

5. Selecione *parâmetro 3-02 Referência Mínima*. Ajuste a referência mínima do conversor interno para 0 Hz e pressione [OK].

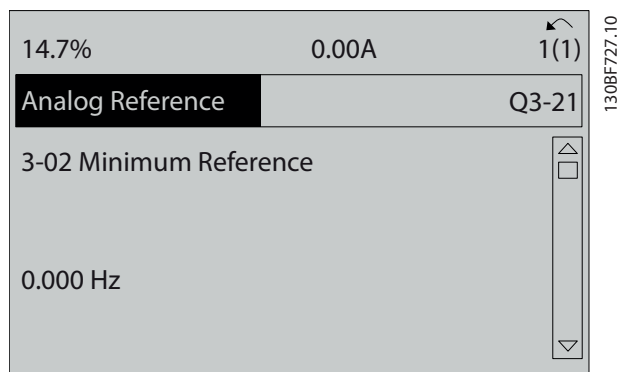


Ilustração 6.6 Parâmetro 3-02 Referência Mínima

8. Selecione *parâmetro 6-11 Terminal 53 Tensão Alta*. Ajuste a referência de tensão externa máxima no terminal 53 para 10 V e pressione [OK].

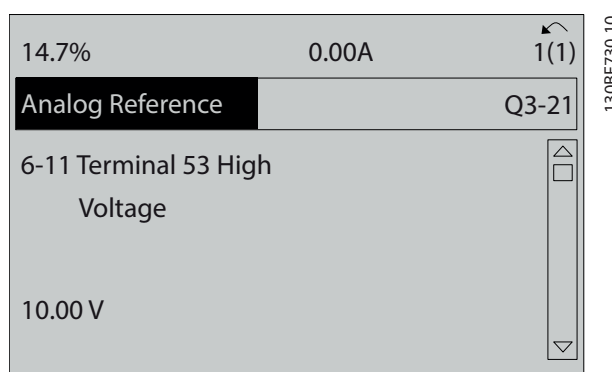


Ilustração 6.9 Parâmetro 6-11 Terminal 53 Tensão Alta

6. Selecione *parâmetro 3-03 Referência Máxima*. Ajuste a referência máxima do conversor interno para 60 Hz e pressione [OK].

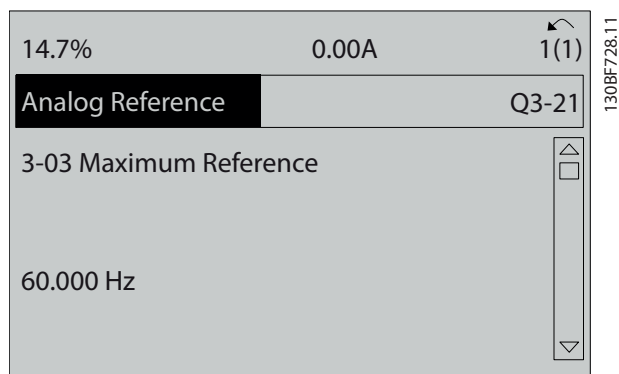


Ilustração 6.7 Parâmetro 3-03 Referência Máxima

9. Selecione *parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo*. Ajuste a referência de velocidade mínima no terminal 53 para 20 Hz e pressione [OK].

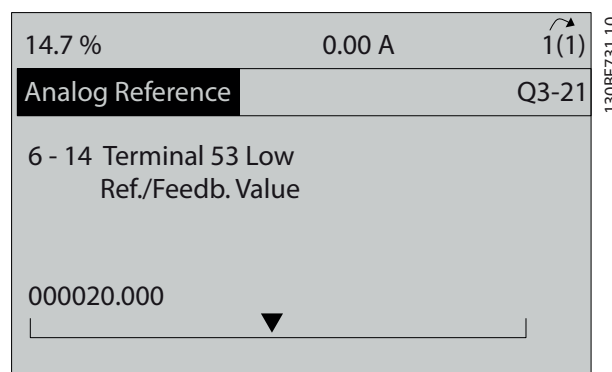


Ilustração 6.10 Parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo

7. Selecione *parâmetro 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa*. Ajuste a referência de tensão externa mínima no terminal 53 para 0 V e pressione [OK].

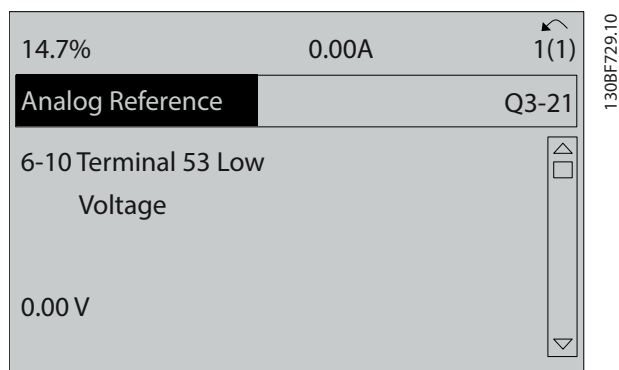


Ilustração 6.8 Parâmetro 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa

10. Selecione *parâmetro 6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto*. Ajuste a referência máxima de velocidade no terminal 53 para 50 Hz e pressione [OK].

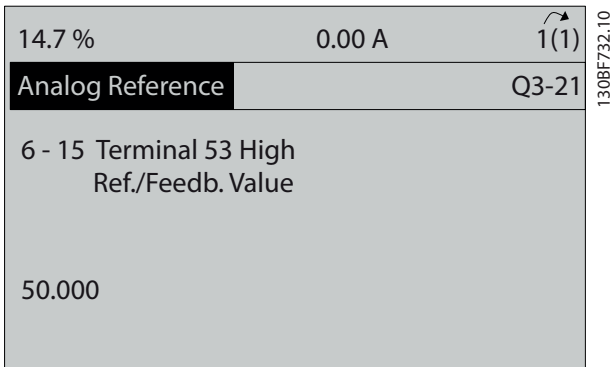


Ilustração 6.11 Parâmetro 6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto

6

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

AVISO!

Em Ilustração 6.11, a barra da rolagem à direita do display está na parte inferior. Essa posição indica que o procedimento está concluído.

Ilustração 6.12 mostra as conexões de fiação usadas para ativar a configuração do dispositivo externo.

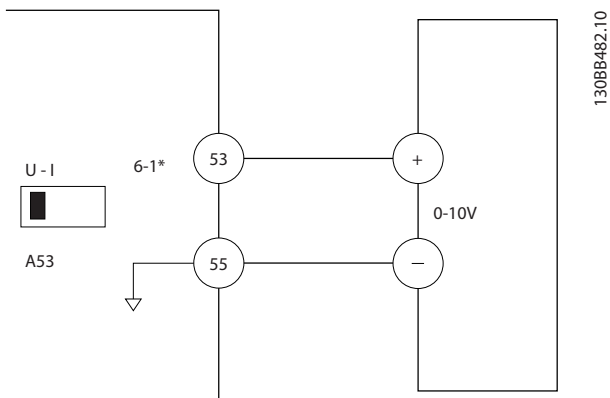


Ilustração 6.12 Exemplo de Fiação para Dispositivo Externo Fornecendo Sinal de Controle de 0-10 V

6.4.2 Inserindo informações do sistema

AVISO!

DOWNLOAD DO SOFTWARE

Para colocação em funcionamento via PC, instale Software de Setup MCT 10. O software está disponível para download (versão básica) ou para solicitação de pedido (versão avançada, número do código 130B1000). Para obter mais informações e downloads, consulte www.drives.danfoss.com/services/pc-tools.

As etapas a seguir são usadas para inserir informações básicas do sistema no conversor. A programação do parâmetro recomendada é para propósitos de partida e verificação. As configurações do aplicativo podem variar.

AVISO!

Embora essas etapas considerem o uso de um motor assíncrono, um motor de ímã permanente pode ser usado. Para obter mais informações sobre tipos de motores específicos, consulte o guia de programação específico do produto.

1. Pressione [Main Menu] no LCP.
2. Selecione 0-** Operação/Display e pressione [OK].
3. Selecione 0-0* Configurações Básicas e pressione [OK].
4. Selecione parâmetro 0-03 Definições Regionais e pressione [OK].
5. Selecione [0] Internacional ou [1] América do Norte conforme a localização e pressione [OK]. (Esta ação altera a configuração padrão de alguns parâmetros básicos).
6. Pressione primeiro [Quick Menus] no LCP e, em seguida, selecione 02 Setup Rápido.
7. Altere as programações dos parâmetros indicados em Tabela 6.3, se necessário. Os dados do motor estão localizados na plaqueta de identificação do motor.

Parâmetro	Configuração padrão
Parâmetro 0-01 Idioma	Inglês
Parâmetro 1-20 Potência do Motor [kW]	4,00 kW
Parâmetro 1-22 Tensão do Motor	400 V
Parâmetro 1-23 Frequência do Motor	50 Hz
Parâmetro 1-24 Corrente do Motor	9,00 A
Parâmetro 1-25 Velocidade nominal do motor	1420 RPM
Parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital	Parada por inércia inversa
Parâmetro 3-02 Referência Mínima	0,000 RPM
Parâmetro 3-03 Referência Máxima	1500,000 RPM
Parâmetro 3-41 Tempo de Aceleração da Rampa 1	3,00 s
Parâmetro 3-42 Tempo de Desaceleração da Rampa 1	3,00 s
Parâmetro 3-13 Tipo de Referência	Encadeado a Manual/Automático
Parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA)	Desligado

Tabela 6.3 Configurações do Setup rápido

AVISO!**SINAL DE ENTRADA AUSENTE**

Quando o LCP indicar **PARADA POR INÉRCIA REMOTA AUTOMÁTICA** ou *alarme 60, Bloqueio Externo*, a unidade está pronta para operar mas há um sinal de entrada ausente. Consulte a *capítulo 5.8.4 Ativando a operação do motor (Terminal 27)*, para obter mais detalhes.

6.4.3 Configurando a Otimização Automática de Energia

A Otimização automática de energia (AEO) é um procedimento que diminui a tensão do motor, reduzindo assim o consumo de energia, o calor e o ruído.

1. Pressione [Main Menu] (Menu Principal).
2. Selecione *1-** Carga e Motor* e pressione [OK].
3. Selecione *1-0* Configurações gerais* e pressione [OK].
4. Selecione *parâmetro 1-03 Características de Torque* e pressione [OK].
5. Selecione *[2] Otimização de energia automática CT* ou *[3] Otimização de energia automática VT* e pressione [OK].

6.4.4 Configurando a Adaptação Automática do Motor

Adaptação automática do motor (AMA) é um procedimento que otimiza a compatibilidade entre o conversor e o motor.

O conversor cria um modelo matemático do motor para regular a corrente do motor de saída. O procedimento também testa o balanço da fase de entrada de energia elétrica. Compara as características do motor com os dados inseridos nos *parâmetros 1-20 a 1-25*.

AVISO!

Se ocorrerem advertências ou alarmes, consulte *capítulo 8.5 Lista das advertências e alarmes*. Alguns motores não podem executar a versão completa do teste. Nesse caso, ou se houver um filtro de saída conectado ao motor, selecione *[2] Ativar AMA reduzida*.

Esse procedimento deve ser executado em um motor frio para se obter os melhores resultados

1. Pressione [Main Menu] (Menu Principal).
2. Selecione *1-** Carga e Motor* e pressione [OK].
3. Selecione *1-2* Dados do Motor* e pressione [OK].

4. Selecione *parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA)* e pressione [OK].
5. Selecione *[1] Ativar AMA completa* e pressione [OK].
6. Pressione [Hand On] (Manual Ligado) e [OK]. O teste executará automaticamente e indicará quando estiver concluído.

6.5 Teste antes da inicialização do sistema

ADVERTÊNCIA**PARTIDA DO MOTOR**

A falha em garantir que o motor, o sistema e qualquer equipamento anexado está pronto para partida pode resultar em ferimentos pessoais ou danos no equipamento. Antes da partida,

- Certifique-se de que o equipamento está seguro para funcionar em qualquer condição.
- Certifique-se de que o motor, o sistema e qualquer equipamento anexado estão prontos para a partida.

6.5.1 Rotação do motor

AVISO!

Se o motor operar no sentido incorreto, poderá danificar o equipamento. Antes de operar a unidade, verifique o sentido de rotação do motor operando brevemente o motor. O motor funciona brevemente a 5 Hz ou na frequência mínima programada em *parâmetro 4-12 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [Hz]*.

1. Pressione [Hand On].
2. Mova o cursor esquerdo para a esquerda do ponto decimal utilizando a tecla de seta para a esquerda e insira um valor de rpm que faça o motor girar lentamente.
3. Pressione [OK].
4. Se o sentido de rotação do motor estiver incorreto, ajuste *parâmetro 1-06 Sentido Horário* para *[1] Inversão*.

6.5.2 Rotação do Encoder

Se o feedback do encoder for usado, execute as seguintes etapas:

1. Selecione *[0] Malha aberta* em *parâmetro 1-00 Modo Configuração*.
2. Selecione *[1] 24 V encoder* em *parâmetro 7-00 Fonte do Feedb. do PID de Veloc.*
3. Pressione [Hand On].

4. Pressione [►] para referência de velocidade positiva (*parâmetro 1-06 Sentido Horário em [0] Normal*).
5. Em *parâmetro 16-57 Feedback [RPM]*, verifique se o feedback é positivo.

Para obter mais informações sobre o opcional do encoder, consulte o manual do opcional.

AVISO!**FEEDBACK NEGATIVO**

Se o feedback for negativo, a conexão do encoder está errada. Use *parâmetro 5-71 Term 32/33 Sentido do Encoder* ou *parâmetro 17-60 Sentido do Feedback* para inversão do sentido ou reversão dos cabos do encoder. *Parâmetro 17-60 Sentido do Feedback* está disponível somente com o opcional VLT® Entrada do encoder MCB 102.

6.6 Partida do Sistema

⚠️ ADVERTÊNCIA**PARTIDA DO MOTOR**

A falha em garantir que o motor, o sistema e qualquer equipamento anexado está pronto para partida pode resultar em ferimentos pessoais ou danos no equipamento. Antes da partida,

- Certifique-se de que o equipamento está seguro para funcionar em qualquer condição.
- Certifique-se de que o motor, o sistema e qualquer equipamento anexado estão prontos para a partida.

O procedimento nesta seção exige que a fiação do usuário e a programação da aplicação estejam concluídos. O procedimento a seguir é recomendado após o setup da aplicação estar concluído.

1. Pressione [Auto On] (Automático ligado).
2. Aplique um comando de execução externo. Exemplos de comando de execução externo são interruptor, botão ou controlador lógico programável (PLC).
3. Ajuste a referência de velocidade em todo o intervalo de velocidade.
4. Certifique-se de que o sistema funciona como desejado verificando o som e o nível de vibração do motor.
5. Remova o comando de execução externo.

Se ocorrerem advertências ou alarmes, consulte *capítulo 8.5 Lista das advertências e alarmes*.

6.7 Programação dos Parâmetros

AVISO!**CONFIGURAÇÕES REGIONAIS**

Alguns parâmetros têm configuração padrão diferente para internacional ou América do Norte. Para obter uma lista dos valores padrão diferentes, consulte *capítulo 10.2 Programações do Parâmetro Padrão Internacional/Norte-americano*.

Estabelecer a programação correta de aplicações exige a configuração de diversas funções de parâmetros. Os detalhes dos parâmetros são fornecidos no *guia de programação*.

As programações dos parâmetros são armazenadas internamente no conversor, fornecendo as seguintes vantagens:

- As programações dos parâmetros podem ser transferidas por upload para a memória do LCP e armazenadas como backup.
- Múltiplas unidades podem ser programadas com rapidez conectando o LCP à unidade e fazendo o download das programações dos parâmetros armazenadas.
- As programações armazenadas no LCP não são alteradas ao restaurar as configurações padrão de fábrica.
- As alterações feitas nas configurações padrão, assim como qualquer programação inserida nos parâmetros são armazenadas e estão disponíveis para visualização no quick menu. Consulte *capítulo 6.3 Menu do LCP*.

6.7.1 Fazendo o upload e download de programações dos parâmetros

O conversor opera usando parâmetros armazenados no cartão de controle, localizado dentro do conversor. As funções de upload e download movem os parâmetros entre o cartão de controle e o LCP.

1. Pressione [Off].
2. Vá para *parâmetro 0-50 Cópia do LCP* e pressione [OK].
3. Selecione um dos seguintes:
 - 3a Para fazer upload de dados do cartão de controle para o LCP, selecione [1] *Tudo para o LCP*.
 - 3b Para fazer download de dados do LCP para o cartão de controle, selecione [2] *Tudo do LCP*.

4. Pressione [OK]. Uma barra de progresso mostra o processo de download ou upload.
5. Pressione [Hand On] (Manual Ligado) ou [Auto On] (Automático Ligado).

1. Remova a energia da unidade e aguarde até o display desligar.
2. Pressione e segure [Status], [Main Menu] e [OK] ao mesmo tempo enquanto aplica potência à unidade (aproximadamente 5 s ou até ouvir um clique e o ventilador ser acionado). A inicialização demora um pouquinho mais que o normal.

6.7.2 Restauração da configuração padrão de fábrica

AVISO!

PERDA DE DADOS

Perdas de programação, dados do motor, localização e registros de monitoramento ocorrem ao realizar a restauração da configuração padrão. Para criar um backup, transfira os dados por upload para o LCP antes da inicialização. Consulte *capítulo 6.7.1 Fazendo o upload e download de programações dos parâmetros*.

Restaure as configurações padrão dos parâmetros inicializando a unidade. A inicialização é executada por meio do *parâmetro 14-22 Modo Operação* ou manualmente.

Parâmetro 14-22 Modo Operação não reinicializa configurações tais como o seguinte:

- Horas de funcionamento
- Opcionais de fieldbus
- Configurações do Menu pessoal
- Registro de falhas, registro de alarme e outras funções de monitoramento

Inicialização recomendada

1. Pressione [Main Menu] duas vezes para acessar os parâmetros.
2. Vá para *parâmetro 14-22 Modo Operação* e pressione [OK].
3. Role até *Inicialização* e pressione [OK].
4. Remova a energia da unidade e aguarde até o display desligar.
5. Aplique energia à unidade. As programações do parâmetro padrão são restauradas durante a partida. A inicialização demora um pouquinho mais que o normal.
6. Após *alarme 80, Conversor inicializado no valor padrão* ser mostrado, pressione [Reset].

Inicialização manual

A inicialização manual reinicializa todas as configurações de fábrica, exceto o seguinte:

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

Para realizar a inicialização manual:

7 Exemplos de Configuração da Fiação

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 *parâmetro 0-03 Definições Regionais*).
- Os parâmetros associados aos terminais e suas configurações estão mostrados ao lado dos desenhos
- Os ajustes de interruptor necessários para os terminais analógicos A53 ou A54 também são mostrados.

7

AVISO!

Se não for usado o recurso de STO opcional, um fio de jumper é necessário entre o terminal 12 (ou 13) e o terminal 37 para o conversor operar com valores de programação padrão de fábrica.

7.1 Fiação para controle da velocidade de malha aberta

	Parâmetros	
	Função	Configuração
+10 V 500 A IN 530 A IN 540 COM 550 A OUT 420 COM 390 U - I A53	Parâmetro 6-10 Terminal 53 Tensão Baixa	0,07 V*
	Parâmetro 6-11 Terminal 53 Tensão Alta	10 V*
	Parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	0 Hz
+10 V 500 A IN 530 A IN 540 COM 550 A OUT 420 COM 390 U - I A53	Parâmetro 6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto	50 Hz
	* = Valor padrão	
Notas/comentários: Considera-se que entrada de 0 V CC = velocidade de 0 Hz e entrada de 10 V CC = velocidade de 50 Hz.		

Tabela 7.1 Referência de Velocidade Analógica (Tensão)

	Parâmetros	
	Função	Configuração
+10 V 500 A IN 530 A IN 540 COM 550 A OUT 420 COM 390 U - I A53	Parâmetro 6-12 Terminal 53 Corrente Baixa	4 mA*
	Parâmetro 6-13 Terminal 53 Corrente Alta	20 mA*
	Parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	0 Hz
+10 V 500 A IN 530 A IN 540 COM 550 A OUT 420 COM 390 U - I A53	Parâmetro 6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto	50 Hz
	* = Valor padrão	
Notas/comentários: Considera-se que entrada de 4 mA = velocidade de 0 Hz e entrada de 20 mA = velocidade de 50 Hz.		

Tabela 7.2 Referência de Velocidade Analógica (Corrente)

	Parâmetros	
	Função	Configuração
+10 V 500 A IN 530 A IN 540 COM 550 A OUT 420 COM 390 U - I A53	Parâmetro 6-12 Terminal 53 Corrente Baixa	4 mA*
	Parâmetro 6-13 Terminal 53 Corrente Alta	20 mA*
	Parâmetro 6-14 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	0 Hz
+10 V 500 A IN 530 A IN 540 COM 550 A OUT 420 COM 390 U - I A53	Parâmetro 6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto	50 Hz
	* = Valor padrão	
Notas/comentários: As suposições são entrada de 0 V CC = 0 rpm e entrada de 10 V CC = 1500 rpm.		

Tabela 7.3 Referência de Velocidade (utilizando um Potenciômetro Manual)

		Parâmetros	
		Função	Configuração
		Parâmetro 5-10 Terminal 18 Entrada Digital	[8] Partida*
		Parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital	[19] Congelar referência
		Parâmetro 5-13 Terminal 29, Entrada Digital	[21] Aceleração
		Parâmetro 5-14 Terminal 32, Entrada Digital	[22] Desaceleração
		* = Valor padrão	
		Notas/comentários:	

Tabela 7.4 Aceleração/desaceleração

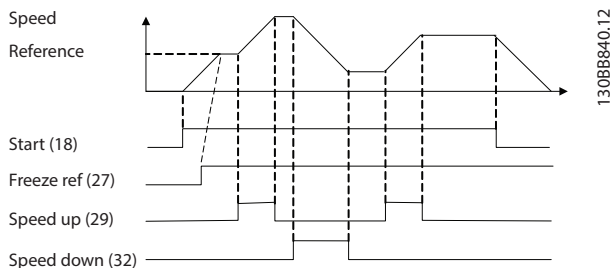


Ilustração 7.1 Aceleração/desaceleração

7.2 Fiação de Partida/Parada

		Parâmetros	
		Função	Configuração
		Parâmetro 5-10 Terminal 18 Entrada Digital	[8] Partida*
		Parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital	[0] Sem operação
		Parâmetro 5-19 Terminal 37 Parada Segura	[1] Alarme Parada Segura
		* = Valor padrão	
		Notas/comentários:	
		Se parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital estiver ajustado para [0] Sem Operação, não é necessário um fio de jumper para o terminal 27.	

Tabela 7.5 Comando de Partida/Parada com Safe Torque Off opcional

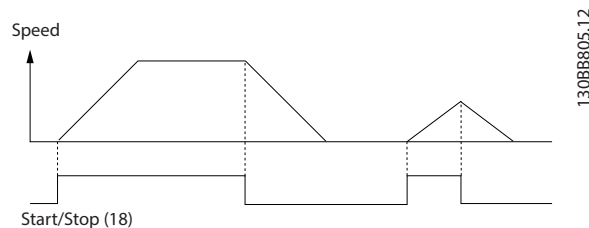


Ilustração 7.2 Comando de Partida/Parada com Safe Torque Off

7

7

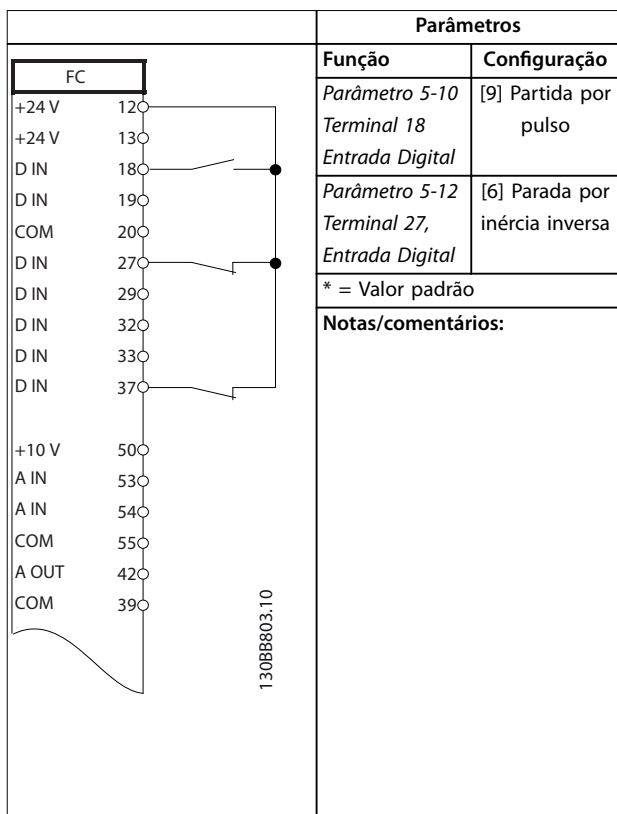
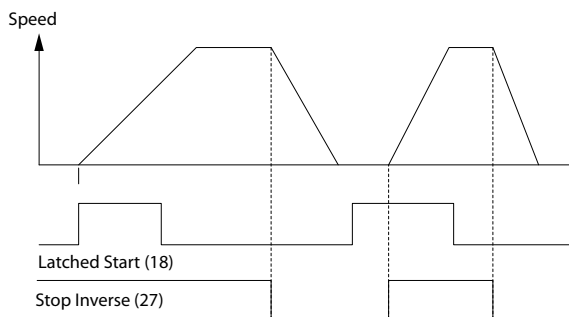


Tabela 7.6 Parada/Partida por Pulso



130BB806.10

Ilustração 7.3 Partida por pulso/parada por inércia inversa

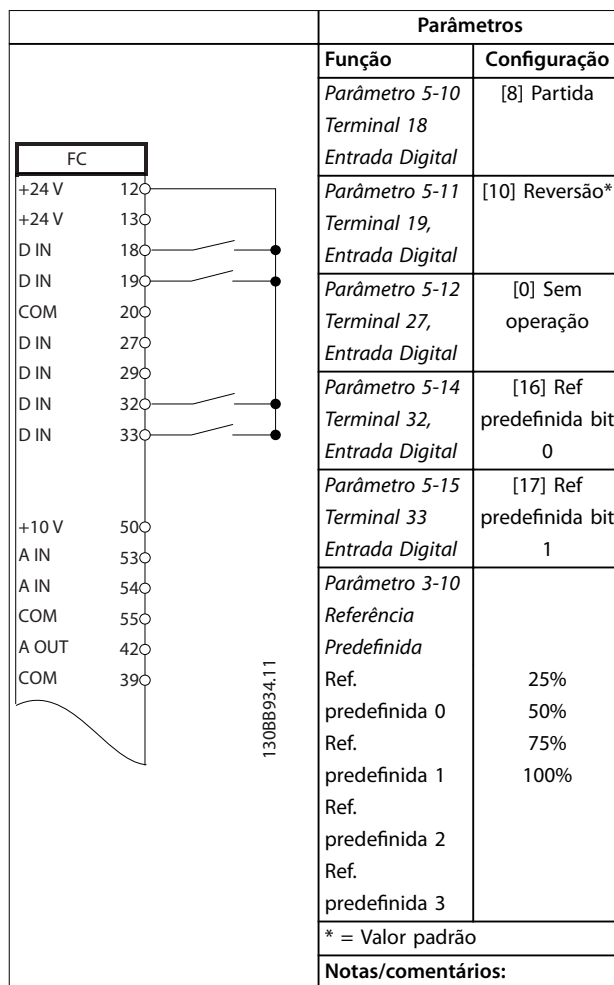


Tabela 7.7 Partida/parada com reversão e 4 velocidades pré-programadas

7.3 Fiação de Reset do Alarme Externo

		Parâmetros	
		Função	Configuração
		<i>Parâmetro 5-11</i> Terminal 19, Entrada Digital	[1] Reinicializar
		* = Valor padrão	
		Notas/comentários:	

Tabela 7.8 Reset do Alarme Externo

7.4 Fiação para Termistor do Motor

⚠️ ADVERTÊNCIA

ISOLAÇÃO DO TERMISTOR

Risco de ferimentos pessoais ou danos ao equipamento.

- Para atender os requisitos de isolamento PELV, use somente termistores com isolamento dupla ou reforçada.

		Parâmetros	
		Função	Configuração
		<i>Parâmetro 1-90</i> Proteção Térmica do Motor	[2] Desarme do termistor
		<i>Parâmetro 1-93</i> Fonte do Termistor	[1] Entrada analógica 53
		* = Valor padrão	
		Notas/comentários:	
		Se somente uma advertência for desejada, programe <i>parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor</i> para [1] Advertência do termistor.	

Tabela 7.9 Termistor do motor

7.5 Fiação para Regeneração

		Parâmetros	
		Função	Configuração
		<i>Parâmetro 1-90</i> Proteção Térmica do Motor	100%*
		* = Valor padrão	
		Notas/comentários:	
		Para desativar a regeneração, diminua <i>parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor</i> to 0%. Se a aplicação usar potência de frenagem do motor e a regeneração não for ativada, a unidade desarma.	

Tabela 7.10 Regeneração

8 Manutenção, diagnósticos e resolução de problemas

8.1 Manutenção e serviço

Este capítulo inclui:

- Orientações de serviço e manutenção.
- Mensagens de status.
- Advertências e alarmes.
- Resolução básica de problemas.

Em condições de operação e perfis de carga normais, o conversor é isento de manutenção durante toda sua vida útil projetada. Para evitar panes, perigos e danos, examine o conversor em intervalos regulares dependendo das condições de operação. As peças gastas ou danificadas devem ser substituídas por peças de reposição originais ou peças padrão. Para suporte e serviço, consulte www.danfoss.com/contact/sales_and_services/.

8

⚠ ADVERTÊNCIA

PARTIDA ACIDENTAL

Quando o conversor de frequência estiver conectado à rede elétrica CA, alimentação CC ou load sharing, o motor pode dar partida a qualquer momento. Partida acidental durante a programação, serviço ou serviço de manutenção pode resultar em morte, ferimentos graves ou danos à propriedade. O motor pode dar partida por meio de interruptor externo, comando do fieldbus, sinal de referência de entrada do LCP ou LOP, via operação remota usando o Software de Setup MCT 10 ou após uma condição de falha resolvida.

Para impedir a partida do motor:

- Pressione [Off/Reset] no LCP, antes de programar parâmetros.
- Desconecte o drive da rede elétrica.
- Conecte toda a fiação e monte completamente o drive, o motor e qualquer equipamento acionado antes de conectar o drive à rede elétrica CA, alimentação CC ou load sharing.

8.2 Painel de Acesso ao Dissipador de Calor

O conversor pode ser encomendado com um painel de acesso opcional na parte traseira da unidade. Esse painel de acesso fornece acesso ao dissipador de calor e permite que o dissipador de calor seja limpo de qualquer acúmulo de poeira.

8.2.1 Removendo o painel de acesso do dissipador de calor

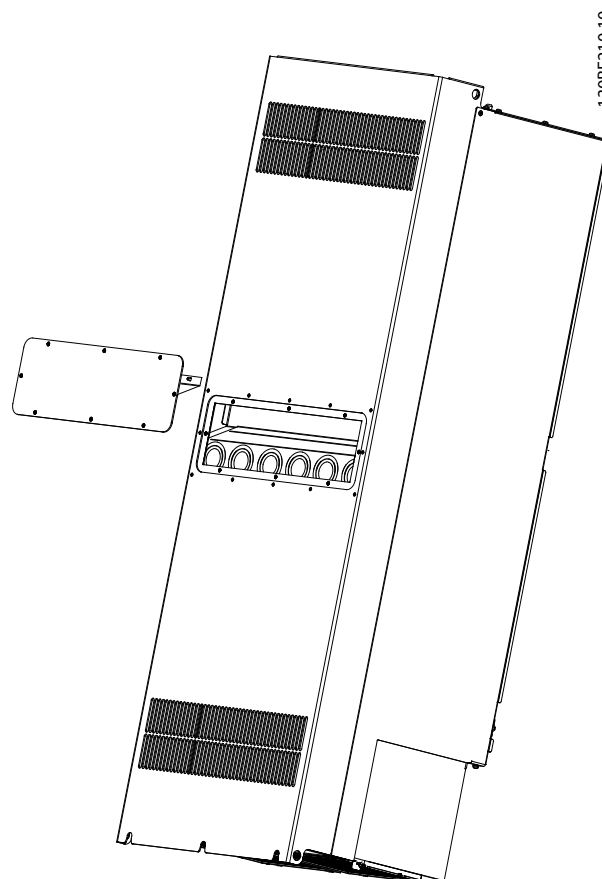


Ilustração 8.1 Painel de acesso ao dissipador de calor removido da parte traseira do conversor

1. Remova a energia do conversor e aguarde 40 minutos para os capacitores descarregarem completamente. Consulte *capítulo 2 Segurança*.
2. Posicione o conversor para que a parte traseira do conversor fique inteiramente acessível.
3. Remova os 8 prendedores M5 que prendem o painel de acesso à parte traseira do conversor usando uma broca sextavada de 3 mm.
4. Inspeccione a borda de ataque do dissipador de calor para verificar se há danos ou fragmentos.
5. Remova o material ou os fragmentos com aspirador.
6. Reinstale o painel e prenda-o na parte traseira do conversor com os oito prendedores. Aperte os prendedores de acordo com

capítulo 9.10.1 Características Nominais de Torque do Prendedor.

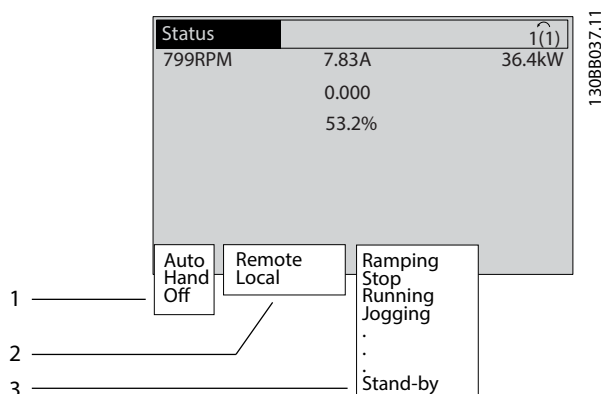
AVISO!

DANOS DO DISSIPADOR DE CALOR

Usar prendedores mais compridos que os fornecidos originalmente com o painel do dissipador de calor danifica as palhetas de resfriamento do dissipador de calor.

8.3 Mensagens de Status

Quando o conversor estiver em modo status, mensagens de status aparecem automaticamente na linha inferior do display do LCP. Consulte *Ilustração 8.2*. Mensagens de status são definidas em *Tabela 8.1* – *Tabela 8.3*.



1	Onde origina o comando de partida/parada. Consulte <i>Tabela 8.1</i> .
2	Onde origina o controle de velocidade. Consulte <i>Tabela 8.2</i> .
3	Indica o status do conversor. Consulte <i>Tabela 8.3</i> .

Ilustração 8.2 Display do Status

AVISO!

No modo automático/remoto, o conversor exige comandos externos para executar funções.

Tabela 8.1 a *Tabela 8.3* definem o significado das mensagens de status mostradas.

Desligado	O conversor não reage a qualquer sinal de controle até [Auto On] ou [Hand On] ser pressionada.
Automática	Os comandos de partida/parada são enviados por meio dos terminais de controle ou da comunicação serial.

Hand (Manual)	As teclas de navegação no LCP podem ser usadas para controlar o conversor. Os comandos de parada, reinicializar, reversão, freio CC e outros sinais aplicados aos terminais de controle substituem o controle local.
---------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

Tabela 8.1 Modo de operação

Remota	A referência de velocidade é dada por <ul style="list-style-type: none"> • sinais externos. • comunicação serial. • referências predefinidas internas.
Local	O conversor utiliza valores de referência do LCP.

Tabela 8.2 Fonte da Referência

Freio CA	Freio CA foi selecionado em <i>parâmetro 2-10 Função de Frenagem</i> . O freio CA sobremagnetiza o motor para conseguir reduzir a velocidade do motor de maneira controlada.
AMA termina OK	A adaptação automática do motor (AMA) foi executada com sucesso.
AMA pronta	AMA está pronta para começar. Para iniciar, pressione [Hand On].
AMA em execução	O processo AMA está em andamento.
Frenagem	O circuito de frenagem está em operação. resistor do freio absorve a energia generativa.
Frenagem máx.	O circuito de frenagem está em operação. O limite de potência do resistor de frenagem, definido no <i>parâmetro 2-12 Limite da Potência de Frenagem (kW)</i> , foi atingido.
Parada por inércia	<ul style="list-style-type: none"> • [2] Parada por inércia inversa foi selecionada como função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente não está conectado. • Parada por inércia ativada pela comunicação serial.
Ctrl. desaceleração	[1] O controle de desaceleração foi selecionado em <i>parâmetro 14-10 Falh red elétr.</i> <ul style="list-style-type: none"> • A tensão de rede está abaixo do valor programado em <i>parâmetro 14-11 Tensã Red na FalhaRed.Elétr.</i> na falha da rede elétrica • O conversor desacelera o motor usando desaceleração controlada.
Corrente alta	A corrente de saída do conversor está abaixo do limite estabelecido em <i>parâmetro 4-51 Advertência de Corrente Alta</i> .
Corrente baixa	A corrente de saída do conversor está abaixo do limite estabelecido em <i>parâmetro 4-52 Advertência de Velocidade Baixa</i> .

Retenção CC	Retenção CC está selecionada no <i>parâmetro 1-80 Função na Parada</i> e um comando de parada está ativo. O motor é contido por uma corrente CC programada no <i>parâmetro 2-00 Corrente de Hold CC</i> .
Parada CC	O motor é contido com uma corrente CC (<i>parâmetro 2-01 Corrente de Freio CC</i>) durante um tempo especificado (<i>parâmetro 2-02 Tempo de Frenagem CC</i>). <ul style="list-style-type: none"> • O Freio CC está ativado em <i>parâmetro 2-03 Veloc.Acion Freio CC [RPM]</i> e um comando de parada está ativo. • O Freio CC (inversão) está selecionado como função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 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>parâmetro 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>parâmetro 4-56 Advert. de Feedb Baixo</i> .
Congelar frequência de saída	A referência remota está ativa, o que mantém a velocidade atual. <ul style="list-style-type: none"> • [20] <i>Congelar frequência de saída</i> foi selecionada como função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 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 por meio da comunicação serial.
Solicitação de Congelar frequência de saída	Um comando de congelar frequência de saída foi dado, mas o motor permanece parado até um sinal de funcionamento permissivo ser recebido.
Congelar ref.	[19] <i>Congelar referência</i> foi selecionada como função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente está ativo. O conversor 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 permanece parado até um sinal de funcionamento permissivo ser recebido por meio de uma entrada digital.

Jog	O motor está funcionando como programado no <i>parâmetro 3-19 Velocidade de Jog [RPM]</i> . <ul style="list-style-type: none"> • [14] <i>Jog</i> foi selecionado como função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente (por exemplo, terminal 29) está ativo. • A função <i>Jog</i> é ativada através da comunicação serial. • A função de jog foi selecionada como reação a uma função de monitoramento (por exemplo, Sem sinal). A função de monitoramento está ativa.
Verificação do motor	Em <i>parâmetro 1-80 Função na Parada</i> , [2] <i>Verificação do motor</i> foi selecionada. Um comando de parada está ativo. Para assegurar que um motor está conectado ao conversor, uma corrente de teste permanente é aplicada ao motor.
Controle OVC	O controle de sobretensão foi ativado em <i>parâmetro 2-17 Controle de Sobretensão</i> , [2] <i>Ativado</i> . O motor conectado está alimentando o conversor com energia regenerativa. O controle de sobretensão ajusta a relação V/Hz para operar o motor em modo controlado e evitar desarme do conversor.
Desligue a unidade	(Somente para conversor com uma fonte de alimentação de 24 V externa instalada). A alimentação de rede elétrica para o conversor é removida, mas o cartão de controle é alimentado pela alimentação de 24 V externa.
Proteção md	O modo de proteção está ativo. A unidade detectou um status crítico (sobrecarga de corrente ou sobretensão). <ul style="list-style-type: none"> • Para evitar desarme, a frequência de chaveamento é reduzida para 1500 kHz se <i>parâmetro 14-55 Filtro Saída</i> estiver programado para [2] <i>Filtro de onda senoidal fixo</i>. Caso contrário, a frequência de chaveamento é reduzida para 1000 Hz. • Se possível, o modo proteção termina depois de aproximadamente 10 s. • O modo de proteção pode ser restringido no <i>parâmetro 14-26 Atraso Desarme-Defeito Inversor</i>.

QStop	O motor está desacelerando usando <i>parâmetro 3-81 Tempo de Rampa da Parada Rápida</i> . <ul style="list-style-type: none"> [4] Parada por inércia inversa rápida foi selecionada como função de uma entrada digital (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). O terminal correspondente não está ativo. A função de 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>parâmetro 4-55 Advert. Refer Alta</i> .
Ref. baixa	A soma de todas as referências ativas está abaixo do limite de referência programado em <i>parâmetro 4-54 Advert. de Refer Baixa</i> .
Funcionar na ref.	O conversor está funcionando 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 conversor está acionando o motor.
Sleep mode	A função de economia de energia está ativada. Essa função estando ativada significa que, no momento, o motor parou mas dará partida automaticamente quando necessário.
Velocidade alta	A velocidade do motor está acima do valor programado no <i>parâmetro 4-53 Advertência de Velocidade Alta</i> .
Velocidade baixa	A velocidade do motor está abaixo do limite estabelecido em <i>parâmetro 4-52 Advertência de Velocidade Baixa</i> .
Prontidão	No modo automático ligado, o conversor dá partida no motor com um sinal de partida de uma entrada digital ou comunicação serial.
Retardo de partida	Em <i>parâmetro 1-71 Atraso da Partida</i> , foi programado um tempo de atraso de partida. Um comando de partida está ativado e o motor partirá após o tempo de retardo da partida expirar.
Partida para frente/ré	[12] Ativar Partida para a Frente e [13] Ativar partida Reversa são selecionadas como funções para 2 entradas digitais diferentes (<i>grupo do parâmetro 5-1* Entradas Digitais</i>). A partida do motor ocorre em avanço ou ré dependendo de qual terminal correspondente for ativado.

Parada	O conversor recebeu um comando de parada de um dos seguintes: <ul style="list-style-type: none"> LCP Entrada digital Comunicação serial
Desarme	Ocorreu um alarme e o motor está parado. Após a causa do alarme ser eliminada, reinicialize o conversor usando um dos seguintes: <ul style="list-style-type: none"> Pressionando [Reset]. Remotamente por terminais de controle. Através da comunicação serial. 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, conecte a energia ao conversor. Reinicialize o conversor manualmente usando um dos seguintes: <ul style="list-style-type: none"> Pressionando [Reset]. Remotamente por terminais de controle. Através da comunicação serial.

Tabela 8.3 Status da Operação

AVISO!

No modo automático/remoto, o conversor exige comandos externos para executar funções.

8.4 Tipos de Advertência e Alarme

Tipo de advertência/ alarme	Descrição
Advertência	Uma advertência indica uma condição de operação anormal que leva a um alarme. A advertência para quando a condição anormal é removida.
Alarme	O alarme indica uma falha que exige atenção imediata. A falha sempre dispara um desarme ou bloqueio por desarme. Reinicialize o conversor após um alarme. Reinicialize o conversor em qualquer de quatro maneiras: <ul style="list-style-type: none"> Pressione [Reset]/[Off/Reset]. Comando de entrada de reinicialização digital. Comando de entrada de reinicialização de comunicação serial. Reinicialização automática.

Desarme

Ao desarmar, o conversor suspende a operação para evitar danos ao conversor e a outros equipamentos. Quando ocorre um desarme, ocorre parada por inércia do motor. A lógica do conversor continua a operar e monitorar o status do conversor. Após a condição de falha ser corrigida, o conversor está pronto para reinicializar.

Bloqueio por desarme

Ao ocorrer bloqueio por desarme, o conversor suspende a operação para impedir danos no conversor e em outro equipamento. Quando ocorre um bloqueio por desarme, ocorre parada por inércia do motor. A lógica do conversor continua a operar e monitorar o status do conversor. O conversor inicia um bloqueio por desarme somente quando ocorrem falhas que podem danificar o conversor ou outros equipamentos. Após a correção das falhas, ative a energia de entrada antes da reinicializar o conversor.

Exibições de advertências e alarmes

- Uma advertência é mostrada no LCP junto com o número da advertência.
- Um alarme pisca junto com o número do alarme.

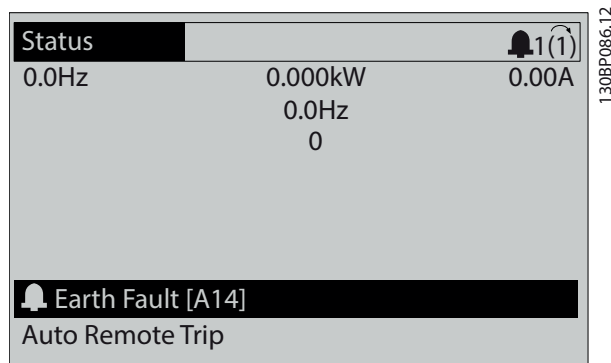
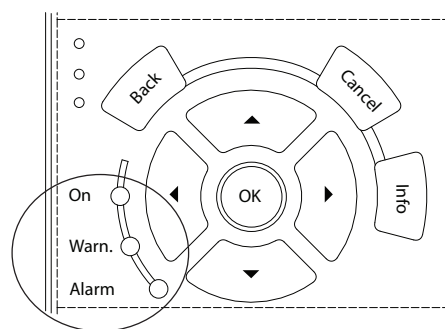


Ilustração 8.3 Exemplo de Alarme

Além do texto e do código do alarme no LCP, existem 3 luzes indicadoras de status.



130BB467.11

	Luz indicadora de advertência	Luz indicadora de alarme
Advertência	On	Desligado
Alarme	Desligado	Ligado (Piscando)
Bloqueio por desarme	On	Ligado (Piscando)

Ilustração 8.4 Luzes indicadoras de status

8.5 Lista das advertências e alarmes

As informações de advertência e alarme a seguir definem cada condição de advertência ou alarme, fornece a causa provável da condição e detalha uma correção ou um procedimento de resolução de problemas.

ADVERTÊNCIA 1, 10 Volts baixo

A tensão do cartão de controle é menos que 10 V do terminal 50.

Remova parte da carga do terminal 50, quando a alimentação de 10 V estiver sobrecarregada. Máximo 15 mA ou mínimo 590 Ω.

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

Resolução de Problemas

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

ADVERTÊNCIA/ALARME 2, Erro de live zero

Esta advertência ou alarme aparece somente se programado em *parâmetro 6-01 Função Timeout do Live Zero*. O sinal em 1 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 um dispositivo defeituoso enviando o sinal.

Resolução de Problemas

- Verifique as conexões em todos os terminais de rede elétrica analógica.

- Terminais 53 e 54 do cartão de controle para sinais, terminal 55 comum.
 - Terminais 11 e 12 para sinais do VLT® General Purpose I/O MCB 101, terminal 10 comum.
 - Terminais 1, 3 e 5 para sinais do VLT® Analog I/O Option MCB 109, terminais 2, 4 e 6 comuns.
- Verifique se a programação do drive e as configurações de chaveamento estão de acordo com o tipo de sinal analógico.
 - Execute um teste de sinal de terminal de entrada.

ADVERTÊNCIA/ALARME 3, Sem Motor

Nenhum motor conectado na saída do drive.

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. Essa mensagem também é exibida para uma falha no retificador de entrada. Os opcionais são programados em *parâmetro 14-12 Função no Desbalanceamento da Rede*.

Resolução de Problemas

- Verifique a tensão de alimentação e as correntes de alimentação para o conversor.

ADVERTÊNCIA 5, Alta tensão do barramento CC

A tensão do barramento CC é maior que o limite de advertência de alta tensão. O limite depende das características nominais de tensão do conversor. A unidade ainda está ativa.

ADVERTÊNCIA 6, Baixa tensão do barramento CC

A tensão (CC) do barramento CC é menor que o limite de advertência de baixa tensão. O limite depende das características nominais de tensão do conversor. A unidade ainda está ativa.

ADVERTÊNCIA/ALARME 7, Sobretensão CC

Se a tensão do barramento CC exceder o limite, o conversor desarma após um tempo.

Resolução de Problemas

- Aumentar o tempo de rampa.
- Mudar o tipo de rampa.
- Aumente *parâmetro 14-26 Atraso Desarme-Defeito Inversor*.
- Verifique se a tensão de alimentação corresponde à tensão do conversor de front-end ativo.
- Execute teste de tensão de entrada.

ADVERTÊNCIA/ALARME 8, Subtensão CC

Se a tensão do barramento CC cair abaixo do limite de subtensão, o conversor verifica a alimentação de backup de 24 V CC. Se não houver alimentação de backup de 24 V CC conectada, o conversor desarma após um atraso de tempo fixo. O atraso de tempo varia com a potência da unidade.

Resolução de Problemas

- Verifique se a tensão de alimentação corresponde à tensão do conversor.
- Execute um teste de tensão de entrada.
- Execute um teste de circuito de carga leve.

ADVERTÊNCIA/ALARME 9, Sobrecarga do inversor

O conversor operou com mais de 100% de sobrecarga durante muito tempo e está prestes a desconectar. O contador de proteção térmica eletrônica do inversor emite uma advertência a 98% e desarma a 100% com um alarme. O conversor não pode ser reinicializado até o contador estar abaixo de 90%.

Resolução de Problemas

- Compare a corrente de saída mostrada no LCP com a corrente nominal do drive.
- Compare a corrente de saída mostrada no LCP com a corrente do motor medida.
- Mostre a carga térmica do conversor no LCP e monitore o valor. Ao funcionar acima das características nominais da corrente contínua do conversor, o contador aumenta. Quando estiver funcionando abaixo das características nominais da corrente contínua do conversor, o contador diminui.

ADVERTÊNCIA/ALARME 10, Temperatura de sobrecarga do motor

De acordo com a proteção térmica eletrônica (ETR), o motor está muito quente.

Selecione uma destas opções:

- O conversor emite uma advertência ou um alarme quando o contador for >90% se *parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor* estiver programado para opcionais de advertência.
- O conversor desarma quando o contador atingir 100% se *parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor* estiver programado para opcionais de desarme.

A falha ocorre quando o motor funcionar com mais de 100% de sobrecarga durante muito tempo.

Resolução de Problemas

- Verifique se o motor está superaquecendo.
- Verifique se o motor está sobrecarregado mecanicamente.
- Verifique se a corrente do motor programada no *parâmetro 1-24 Corrente do Motor* está correta.
- Certifique-se de que os dados do motor nos *parâmetros 1-20 a 1-25* estão programados corretamente.
- Se houver um ventilador externo em uso, verifique em *parâmetro 1-91 Ventilador Externo do Motor* se está selecionado.

- Executar AMA em *parâmetro 1-29 Adaptação Automática do Motor (AMA)* sintoniza o conversor para o motor com mais precisão e reduz a carga térmica.

ADVERTÊNCIA/ALARME 11, Superaquecimento do termistor do motor

Verifique se o termistor está desconectado. Selecione se o conversor emite uma advertência ou um alarme em *parâmetro 1-90 Proteção Térmica do Motor*.

Resolução de Problemas

- Verifique se o motor está superaquecendo.
- Verifique se o motor está sobrecarregado mecanicamente.
- Ao usar o terminal 53 ou 54, 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). Verifique também se o interruptor do terminal 53 ou 54 está ajustado para tensão. Verifique se *parâmetro 1-93 Fonte do Termistor* seleciona o terminal 53 ou 54.
- Ao usar o terminal 18, 19, 31, 32 ou 33 (entradas digitais), verifique se o termistor está conectado corretamente entre o terminal de entrada digital usado (somente entrada digital PNP) e o terminal 50. Selecione o terminal a usar em *parâmetro 1-93 Fonte do Termistor*.

ADVERTÊNCIA/ALARME 12, Limite de torque

O torque excedeu o valor em *parâmetro 4-16 Limite de Torque do Modo Motor* ou o valor em *parâmetro 4-17 Limite de Torque do Modo Gerador*. *Parâmetro 14-25 Atraso do Desarme no Limite de Torque* pode alterar isso de uma condição 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 o limite de torque. Certifique-se de que o sistema pode operar com segurança em torque mais alto.
- Verifique se a aplicação produz arraste excessivo de corrente no motor.

ADVERTÊNCIA/ALARME 13, Sobrecorrente

O limite de corrente de pico do inversor (aprox. 200% da corrente nominal) foi excedido. A advertência dura aprox. 1,5 s, em seguida, o conversor desarma e emite um alarme. Carga de choque ou aceleração rápida com altas cargas de inércia podem causar essa falha. Se a aceleração durante a

rampa for rápida, a falha também pode aparecer após o backup cinético.

Se o controle estendido de freio mecânico estiver selecionado, um desarme pode ser reinicializado externamente.

Resolução de Problemas

- Remova a potência e verifique se o eixo do motor pode ser girado.
- Verifique se a potência do motor corresponde ao conversor.
- Verifique se os dados do motor estão corretos nos *parâmetros 1-20 a 1-25*.

ALARME 14, Falha do ponto de aterramento (terra)

Há corrente da fase de saída para o ponto de aterramento, no cabo entre o conversor e o motor ou no próprio motor. Os transdutores de corrente detectam a falha de aterramento medindo a corrente de saída do conversor e a corrente que vai do motor para o conversor. Uma falha de aterramento é emitida se o desvio de duas correntes for muito grande. A corrente que sai do conversor deve ser a mesma que a corrente que entra no conversor.

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor e repare a falha de aterramento.
- Verifique se existe falha de aterramento no motor medindo a resistência ao ponto de aterramento dos cabos de motor e do motor com um megômetro.
- Reinicialize qualquer offset individual nos três transdutores de corrente do conversor. Execute a inicialização manual ou execute uma AMA completa. Esse método é mais relevante após alteração do cartão de potência.

ALARME 15, Incompatibilidade de hardware

Um opcional instalado não está funcionando com o hardware ou software do cartão de controle atual.

Registre o valor dos seguintes parâmetros e entre em contato com o Danfoss.

- *Parâmetro 15-40 Tipo do FC.*
- *Parâmetro 15-41 Seção de Potência.*
- *Parâmetro 15-42 Tensão.*
- *Parâmetro 15-43 Versão de Software.*
- *Parâmetro 15-45 String de Código Real.*
- *Parâmetro 15-49 ID do SW da Placa de Controle.*
- *Parâmetro 15-50 ID do SW da Placa de Potência.*
- *Parâmetro 15-60 Opcional Montado.*
- *Parâmetro 15-61 Versão de SW do Opcional* (para cada slot de opcional).

ALARME 16, Curto circuito

Há curto-circuito no motor ou na fiação do motor.

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor e repare o curto-circuito.

⚠️ ADVERTÊNCIA**ALTA TENSÃO**

Os conversores de tensão contêm alta tensão quando conectados à entrada da rede elétrica CA, alimentação CC ou Load Sharing. A falha em utilizar pessoal qualificado para instalar, inicializar e manter o conversor de frequência pode resultar em morte ou ferimentos graves.

- Desconecte a energia antes de prosseguir.

ADVERTÊNCIA/ALARME 17, Timeout da control word

Não há comunicação com o conversor.

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

Se parâmetro 8-04 Função Timeout da Control Word estiver programado para [5] Parada e desarme, uma advertência é exibida e o conversor desacelera até parar e mostra um alarme.

Resolução de Problemas

- Verifique as conexões no cabo de comunicação serial.
- Aumente parâmetro 8-03 Tempo de Timeout da Control Word.
- Verifique a operação do equipamento de comunicação.
- Verifique se foi realizada a instalação correta de EMC.

ADVERTÊNCIA/ALARME 20, Erro da entrada de temp.

O sensor de temperatura não está conectado.

ADVERTÊNCIA/ALARME 21, Erro de parâmetro

O parâmetro está fora do intervalo. O número do parâmetro é relatado no display.

Resolução de Problemas

- Programe o parâmetro afetado para um valor válido.

ADVERTÊNCIA 22, Freio mecânico para içamento

0 = A referência de torque não foi alcançada antes do timeout.

1 = Não houve feedback de freio antes do timeout.

ADVERTÊNCIA 23, Falha de ventiladores internos

A função de advertência de ventilador é uma função de proteção que verifica se o ventilador está funcionando/montado. A advertência de ventilador pode ser desabilitada no parâmetro 14-53 Mon.Ventldr ([0] Desativado).

Há um sensor de feedback montado no ventilador. Se o ventilador for comandado para funcionar e não houver feedback do sensor, esse alarme é exibido. Esse alarme também mostra se há um erro de comunicação entre o cartão de potência do ventilador e o cartão de controle.

Verifique o registro de Alarme (consulte capítulo 3.6 Painel de Controle Local (LCP)) para obter o valor de relatório associado a essa advertência.

Se o valor de relatório for 2, existe um problema de hardware com um dos ventiladores. Se o valor de relatório for 12, existe um problema de comunicação entre o cartão de potência do ventilador e o cartão de controle.

Resolução de problemas do ventilador

- Aplique potência ao conversor e verifique se o ventilador opera brevemente na partida.
- Verifique a operação correta do ventilador. Use o grupo do parâmetro 43-** Leituras da Unidade para mostrar a velocidade de cada ventilador.

Resolução de problemas do cartão de potência do ventilador

- Verifique a fiação entre o cartão de potência do ventilador e o cartão de controle.
- Pode ser necessário substituir o cartão de potência do ventilador.
- Pode ser necessário substituir o cartão de controle.

ADVERTÊNCIA 24, Falha de ventiladores externos

A função de advertência de ventilador é uma função de proteção que verifica se o ventilador está funcionando/montado. A advertência de ventilador pode ser desabilitada no parâmetro 14-53 Mon.Ventldr ([0] Desativado).

Há um sensor de feedback montado no ventilador. Se o ventilador for comandado para funcionar e não houver feedback do sensor, esse alarme é exibido. Esse alarme também mostra se há um erro de comunicação entre o cartão de potência e o cartão de controle.

Verifique o registro de Alarme (consulte capítulo 3.6 Painel de Controle Local (LCP)) para obter o valor de relatório associado a essa advertência.

Se o valor de relatório for 1, existe um problema de hardware com um dos ventiladores. Se o valor de relatório for 11, existe um problema de comunicação entre o cartão de potência e o cartão de controle.

Resolução de problemas do ventilador

- Aplique potência ao conversor e verifique se o ventilador opera brevemente na partida.
- Verifique a operação correta do ventilador. Use o grupo do parâmetro 43-** Leituras da Unidade para mostrar a velocidade de cada ventilador.

Resolução de problemas do cartão de potência

- Verifique a fiação entre o cartão de potência e o cartão de controle.
- Pode ser necessário substituir o cartão de potência.
- Pode ser necessário substituir o cartão de controle.

ADVERTÊNCIA 25, Curto-circuito no resistor do freio

O resistor de frenagem é monitorado durante a operação. Se ocorrer um curto-circuito, a função de frenagem é desabilitada e a advertência é exibida. O conversor ainda está operacional, mas sem a função de frenagem.

Resolução de Problemas

- Remova a energia para o conversor e substitua o resistor do freio (consulte *parâmetro 2-15 Verificação do Freio*).

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 do barramento CC e no valor do resistor do freio programado em *parâmetro 2-16 Corr Máx Frenagem CA*. A advertência está ativa quando a energia de frenagem dissipada for maior que 90% da potência do resistor do freio. Se a opção [2] *Desarme* estiver selecionada em *parâmetro 2-13 Monitoramento da Potência d Frenagem*, conversor desarma quando a energia de frenagem dissipada atingir 100%.

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 é desativada e uma advertência é emitida. O conversor ainda está operacional, mas como o transistor do freio está em curto-circuito, uma energia considerável é transmitida para o resistor do freio, mesmo se estiver inativo.

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor e remova o resistor do freio.

ADVERTÊNCIA/ALARME 28, Falha na verificação do freio

O resistor do freio não está conectado ou não está funcionando.

Resolução de Problemas

- Verifique *parâmetro 2-15 Verificação do Freio*.

ALARME 29, Temperatura do dissipador de calor

A temperatura máxima do dissipador de calor foi excedida. Esse alarme baseia-se na temperatura medida pelo sensor do dissipador de calor montado dentro dos módulos do IGBT. A falha de temperatura não é reinicializada até a temperatura cair abaixo de uma temperatura do dissipador de calor definida. Os pontos de desarme e reinicialização são diferentes com base na potência do conversor.

Resolução de Problemas

- Verifique as seguintes condições:
 - Temperatura ambiente muito alta.
 - O cabo de motor é muito longo
 - Espaço livre para fluxo do ar incorreto acima e abaixo do conversor.
 - Fluxo do ar bloqueado ao redor do conversor.
 - Ventilador do dissipador de calor danificado
 - Dissipador de calor sujo
- Verifique a resistência do ventilador.
- Verifique os fusíveis para carga leve.
- Verifique o térmico do IGBT.

ALARME 30, Fase U ausente no motor

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

ADVERTÊNCIA**ALTA TENSÃO**

Os conversores de tensão contêm alta tensão quando conectados à entrada da rede elétrica CA, alimentação CC ou Load Sharing. A falha em utilizar pessoal qualificado para instalar, inicializar e manter o conversor de frequência pode resultar em morte ou ferimentos graves.

- Desconecte a energia antes de prosseguir.

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor e verifique a fase U do motor.

ALARME 31, Fase V ausente no motor

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

ADVERTÊNCIA**ALTA TENSÃO**

Os conversores de tensão contêm alta tensão quando conectados à entrada da rede elétrica CA, alimentação CC ou Load Sharing. A falha em utilizar pessoal qualificado para instalar, inicializar e manter o conversor de frequência pode resultar em morte ou ferimentos graves.

- Desconecte a energia antes de prosseguir.

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor e verifique a fase V do motor.

ALARME 32, Fase W ausente no motor

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

⚠️ ADVERTÊNCIA**ALTA TENSÃO**

Os conversores de tensão contêm alta tensão quando conectados à entrada da rede elétrica CA, alimentação CC ou Load Sharing. A falha em utilizar pessoal qualificado para instalar, inicializar e manter o conversor de frequência pode resultar em morte ou ferimentos graves.

- Desconecte a energia antes de prosseguir.

Resolução de Problemas

- Remova a energia do conversor e verifique a fase W do motor.

ALARME 33, Falha de inrush

Houve excesso de energizações durante um curto intervalo de tempo.

Resolução de Problemas

- Deixe a unidade esfriar até a temperatura de operação.
- Verifique a falha potencial do barramento CC para o ponto de aterramento.

ADVERTÊNCIA/ALARME 34, Falha de comunicação do Fieldbus

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

ADVERTÊNCIA/ALARME 35, Falha do opcional

Um alarme de opcional é recebido. O alarme é específico do opcional. A causa mais provável é uma falha de energização ou de comunicação.

ADVERTÊNCIA/ALARME 36, Falha de rede elétrica

Esta advertência/alarme estará ativa somente se a tensão de alimentação do sistema de conversores for perdida e *parâmetro 14-10 Falh red elétr* não estiver programado para a opção [0] Sem função.

- Verifique os fusíveis do sistema de conversores e a alimentação de rede elétrica para a unidade.
- Verifique se a tensão de rede está em conformidade com as especificações do produto.
- Verifique se as seguintes condições não estão presentes:
Alarme 307, THD(V) excessivo, alarme 321, Desbalanceamento de tensão, advertência 417, Subtensão da rede elétrica ou advertência 418, Sobretensão da rede elétrica é relatado se qualquer das condições indicadas for verdadeira:
 - A magnitude da tensão trifásica cair abaixo de 25% da tensão de rede nominal.
 - Qualquer tensão monofásica excede 10% da tensão de rede nominal.

- A porcentagem do desbalanceamento de fase de magnitude exceder 8%.
- THD de tensão exceder 10%.

ALARME 37, Desbalanceamento da tensão de alimentação

Há um desbalanceamento da corrente entre as unidades de energia.

ALARME 38, Defeito interno

Quando ocorrer um defeito interno, é mostrado um número do código definido em *Tabela 8.4*.

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 do código para outras orientações de resolução de problemas.

Número	Texto
0	A porta de comunicação serial não pode ser inicializada. Entre em contato com o fornecedor Danfoss ou o Departamento de Serviços da Danfoss.
256–259, 266, 268	Os dados da EEPROM de potência estão incorretos ou são muito antigos. Substitua o cartão de potência.
512–519	Defeito interno. Entre em contato com o fornecedor Danfoss ou o Departamento de Serviços da Danfoss.
783	O valor do parâmetro está fora dos limites mínimo/máximo.
1024–1284	Defeito interno. Entre em contato com o fornecedor Danfoss ou o Departamento de serviço da Danfoss.
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).
1360–2819	Defeito interno. Entre em contato com o fornecedor Danfoss ou o Departamento de Serviços da Danfoss.
2561	Substitua o cartão de controle.

Número	Texto
2820	Estouro de empilhamento do LCP.
2821	Estouro da porta serial.
2822	Estouro da porta USB.
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.
5127	Combinação ilegal de opcionais (dois opcionais do mesmo tipo montados ou encoder em E0 e resolver em E1 ou semelhante).
5168	Parada segura/Safe Torque Off foi detectado em um cartão de controle que não tem parada segura/Safe Torque Off.
5376-65535	Defeito interno. Entre em contato com o fornecedor Danfoss ou o Departamento de Serviços da Danfoss.

Tabela 8.4 Códigos de Defeitos Internos

8

ALARME 39, Sensor do dissipador de calor

Sem feedback do sensor de temperatura do dissipador de calor.

O sinal do sensor térmico do IGBT não está disponível no cartão de potência. O problema poderia estar no cartão de potência, no cartão do drive do gate ou no cabo tipo fita entre o cartão de potência e o cartão do drive do gate.

ADVERTÊNCIA 40, Sobrecarga do terminal de saída digital 27

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

ADVERTÊNCIA 41, Sobrecarga do Terminal de Saída digital 29

Verifique a carga conectada ao terminal 29 ou remova a conexão de curto-circuito. Verifique também *parâmetro 5-00 Modo I/O Digital* e *parâmetro 5-02 Modo do Terminal 29*.

ADVERTÊNCIA 42, Sobrecarga da saída digital no X30/6 ou sobrecarga da saída digital no X30/7

Para o terminal X30/6, verifique a carga conectada ao terminal X30/6 ou remova a conexão de curto circuito. Verifique também *parâmetro 5-32 Terminal X30/6 Saída Digital* (VLT® General Purpose I/O MCB 101).

Para o terminal X30/7, verifique a carga conectada ao terminal X30/7 ou remova a conexão de curto-circuito. Verifique *parâmetro 5-33 Terminal X30/7 Saída Digital* (VLT® General Purpose I/O MCB 101).

ALARME 43, Alimentação ext.

O Opcional de Relé Estendido MCB 113 do VLT® é montado sem 24 V CC externo. Conecte uma alimentação de 24 V CC externa ou especifique que não é usada alimentação externa via *parâmetro 14-80 Opc.Suprid p/Fonte 24VCC Extern, [0] Não*. Uma alteração em *parâmetro 14-80 Opc.Suprid p/Fonte 24VCC Extern* requer um ciclo de energização.

ALARME 45, Defeito do terra 2

Falha de aterramento.

Resolução de Problemas

- Verifique o aterramento adequado e se há conexões soltas.
- Verifique o tamanho correto dos fios.
- Verifique se há curto-circuito ou correntes de fuga no cabo de motor.

ALARME 46, Alimentação do cartão de potência

A alimentação do cartão de potência está fora da faixa.

Há três alimentações geradas pela alimentação no modo de chaveamento (SMPS) no cartão de potência:

- 24 V.
- 5 V.
- ± 18 V.

Quando alimentado por uma MCB 107 Fonte de alimentação de 24 V CC VLT®, somente as alimentações de 24 V e de 5 V são monitoradas. Quando energizado com tensão de rede trifásica todas as três alimentações são monitoradas.

Resolução de Problemas

- Verifique se o cartão de potência está com defeito.
- Verifique se o cartão de controle está com defeito.
- Verifique se existe uma placa de opcional com defeito.
- Se for usada alimentação de 24 V CC, verifique se a fonte de alimentação é adequada.

ADVERTÊNCIA 47, Alimentação 24 V baixa

A alimentação do cartão de potência está fora da faixa.

Há três alimentações geradas pela alimentação no modo de chaveamento (SMPS) no cartão de potência:

- 24 V.
- 5 V.
- ± 18 V.

Resolução de Problemas

- Verifique se o cartão de potência está com defeito.

ADVERTÊNCIA 48, Alimentação 1,8 V baixa

A alimentação CC de 1,8 V usada no cartão de controle está fora dos limites permitidos. A alimentação é medida no cartão de controle.

Resolução de Problemas

- Verifique se o cartão de controle está com defeito.
- Se houver um cartão opcional presente, verifique se existe sobretensão.

ADVERTÊNCIA 49, Limite de veloc

A advertência é mostrada quando a velocidade estiver fora da faixa especificada em *parâmetro 4-11 Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]* e *parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]*. Quando a velocidade estiver abaixo do limite especificado em *parâmetro 1-86 Velocidade de Desarme Baixa [RPM]* (exceto ao dar partida ou parar), o conversor desarma.

ALARME 50, Calibração AMA falhou

Entre em contato com o seu fornecedor Danfoss ou o departamento de serviço da Danfoss.

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

As configurações da tensão do motor, corrente do motor e potência do motor estão erradas.

Resolução de Problemas

- Verifique as programações nos *parâmetros 1-20 a 1-25*.

ALARME 52, AMA I_{nom} baixa

A corrente do motor está muito baixa.

Resolução de Problemas

- Verifique as configurações em *parâmetro 1-24 Corrente do Motor*.

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

A AMA não pode ser executada porque os valores de parâmetro do motor estão fora da faixa aceitável.

ALARME 56, AMA interrompida pelo usuário

A AMA é interrompida manualmente.

ALARME 57, Defeito interno da AMA

Tente reiniciar a AMA. Novas partidas repetidas podem superaquecer o motor.

ALARME 58, Defeito interno da AMA

Entre em contato com o fornecedor Danfoss.

ADVERTÊNCIA 59, Limite de Corrente

A corrente está maior que o valor no *parâmetro 4-18 Limite de Corrente*. Certifique-se de que os dados do motor nos *parâmetros 1-20 a 1-25* estão programados corretamente. Aumente o limite de corrente se necessário. Garanta que o sistema pode operar com segurança em um limite mais elevado.

ADVERTÊNCIA 60, Bloqueio externo

Um sinal de entrada digital indica uma condição de falha externa ao conversor. Um bloqueio externo comandou o conversor para desarmar. Elimine a condição de falha externa. Para retomar a operação normal, aplique 24 V CC ao terminal programado para bloqueio externo e reinicialize o conversor.

ADVERTÊNCIA 61, Erro de Tracking

Um erro foi detectado entre a velocidade do motor calculada e a medição da velocidade, a partir do dispositivo de feedback. A função Advertência/Alarme/Desabilitado é programada em *parâmetro 4-30 Função Perda Fdbk do Motor*. Erro de configuração foi localizado em *parâmetro 4-31 Erro Feedb Veloc. Motor*. Erro de tempo permitido é encontrado em *parâmetro 4-32 Timeout Perda Feedb Motor*. Durante o processo de colocação em funcionamento, essa função pode ser útil.

ADVERTÊNCIA 62, Frequência de Saída no Limite Máximo

A frequência de saída atingiu o valor programado em *parâmetro 4-19 Frequência Máx. de Saída*. Verifique as possíveis causas na aplicação. Aumente o limite de frequência de saída. Certifique-se de que o sistema pode operar com segurança com frequência de saída mais alta. A advertência é eliminada quando a saída cair abaixo do limite máximo.

ALARME 63, Freio mecânico baixo

A corrente do motor real não excedeu a corrente de liberação do freio dentro do intervalo de tempo de atraso da partida.

ADVERTÊNCIA 64, Limite de Tensão

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

ADVERTÊNCIA/ALARME 65, Superaquecimento do cartão de controle

A temperatura de desativação do cartão de controle é 85 °C (185 °F).

Resolução de Problemas

- Verifique se a temperatura ambiente operacional está dentro dos limites.
- Verifique se há filtros entupidos.
- Verifique a operação do ventilador.
- Verifique o cartão de controle.

ADVERTÊNCIA 66, Temperatura baixa do dissipador de calor

O conversor está muito frio para operar. Essa advertência baseia-se no sensor de temperatura no módulo de IGBT. Aumente a temperatura ambiente da unidade. Além disso, uma pequena quantidade de corrente pode ser fornecida ao conversor toda vez que o motor for parado programando *parâmetro 2-00 Corrente de Hold CC/Preaquecimento* para 5% e *parâmetro 1-80 Função na Parada*.

ALARME 67, A configuração do módulo opcional foi alterada

Um ou mais opcionais foi acrescentado ou removido, desde o último desligamento. Verifique se a mudança de configuração é intencional e reinicialize a unidade.

ALARME 68, Parada Segura ativada

Safe Torque Off (STO) foi ativado. Para retomar a operação normal, aplique 24 V CC ao terminal 37 e, em seguida, envie um sinal de reinicializar (via barramento, E/S digital ou pressionando [Reset]).

ALARME 69, Temperatura do cartão de potência

O sensor de temperatura no cartão de potência está muito quente ou muito frio.

Resolução de Problemas

- Verifique se a temperatura ambiente operacional está dentro dos limites.
- Verifique se há filtros entupidos.
- Verifique a operação do ventilador.
- Verifique o cartão de potência.

ALARME 70, Configuração ilegal FC

O cartão de controle e o cartão de potência são incompatíveis. Para verificar a compatibilidade, entre em contato com o seu fornecedor Danfoss com o código do tipo na plaqueta de identificação da unidade e os números de peça dos cartões.

ADVERTÊNCIA/ALARME 71, PTC 1 Parada segura

Safe Torque Off (STO) foi ativado do VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 porque o motor está muito quente. Quando o motor esfriar e a entrada digital do MCB 112 estiver desativada, a operação normal pode ser retomada quando o MCB 112 aplicar 24 V CC no terminal 37 novamente. Quando o motor estiver pronto para operação normal, um sinal de reset é enviado (via comunicação serial, E/S digital ou pressionando [Reset] no LCP). Se a nova partida automática estiver ativada, o motor pode dar partida quando a falha for eliminada.

ALARME 72, Defeito Perigosa

Safe Torque Off (STO) com bloqueio por desarme. Níveis de sinal inesperados em safe torque off e na entrada digital do Cartão do Termistor do PTC MCB 112 VLT®.

ADVERTÊNCIA 73, Nova partida automática de parada segura

Safe torque off (STO). Com a nova partida automática ativada, o motor pode dar partida quando a falha for eliminada.

ALARME 74, Termistor PTC

Alarme relacionado ao VLT® PTC Thermistor Card MCB 112. O PTC não está funcionando.

ALARME 75, Sel. de perfil ilegal

Não grave o valor do parâmetro com o motor em funcionamento. Pare o motor antes de gravar o perfil MCO em *parâmetro 8-10 Perfil da Control Word*.

ADVERTÊNCIA 76, Setup da unidade potência

O número de unidades de potência requerido não é igual ao número de unidades de potência ativas detectado. Ao substituir um módulo de gabinete metálico tamanho F, essa advertência ocorre se os dados específicos de potência no cartão de potência do módulo não corresponderem ao restante do conversor. Se a conexão do cartão de potência for perdida, a unidade também aciona essa advertência.

Resolução de Problemas

- Confirme se a peça de reposição e o cartão de potência têm o número de peça correto.
- Garanta que os cabos de 44 pinos entre o MDCIC e cartões de potência estão montados corretamente.

ADVERTÊNCIA 77, Modo de potência reduzida

Esta advertência indica que o drive está funcionando no modo potência reduzida (ou seja, menos que o número de seções de inversor permitido). Esta advertência é gerada no ciclo de energização quando o conversor estiver programado para operar com menos inversores e permanece ativado.

ALARME 78, Erro de tracking

A diferença entre o valor do setpoint e o valor real excede o valor em *parâmetro 4-35 Erro de Tracking*.

Resolução de Problemas

- Desabilite a função ou selecione um alarme/advertência em *parâmetro 4-34 Função Erro de Tracking*.
- Investigue a mecânica em torno da carga e do motor. Verifique as conexões de feedback do encoder do motor para conversor.
- Selecione a função de feedback de motor no *parâmetro 4-30 Função Perda Fdbk do Motor*.
- Ajuste a faixa de erro de tracking no *parâmetro 4-35 Erro de Tracking* e *parâmetro 4-37 Erro de Tracking Rampa*.

ALARME 79, Configuração ilegal da seção de potência

O código de peça do cartão de escala não está correto ou não está instalado. Além disso, não foi possível instalar o conector MK102 no cartão de potência.

ALARME 80, Conversor Inicializado para valor padrão

As programações do parâmetro são inicializadas com as configurações padrão após um reset manual. Para limpar o alarme, reinicialize a unidade.

ALARME 81, CSIV corrupto

O arquivo do CSIV tem erros de sintaxe.

ALARME 82, Erro de Parâmetro CSIV

CSIV falhou ao inicializar um parâmetro.

ALARME 83, Combinação de opcionais ilegal

Os opcionais montados são incompatíveis.

ALARME 84, Sem opcional de segurança

O opcional de segurança foi removido sem aplicar um reset geral. Reconecte o opcional de segurança.

ALARME 85, Falha Perigosa PB

Erro de PROFIBUS/PROFIsafe.

ALARME 88, Detecção de opcionais

Foi detectada uma modificação no layout do opcional. *Parâmetro 14-89 Option Detection* estiver programado para [0] *Configuração congelada* e o layout do opcional foi modificado.

- Para aplicar a mudança, habilite as mudanças de layout do opcional em *parâmetro 14-89 Option Detection*.
- Alternativamente, restaure a configuração correta do opcional.

ADVERTÊNCIA 89, Deslizamento do freio mecânico

O monitor do freio da grua detectou velocidade do motor superior a 10 rpm.

ALARME 90, Monitor de feedback

Verifique a conexão com o opcional de resolver/encoder e, se necessário, substitua o VLT® Entrada do encoder MCB 102 ou o VLT® Resolver Input MCB 103.

ALARME 91, Configurações incorretas da Entrada analógica 54

Programa o interruptor S202 na posição OFF (Desligado) (entrada de tensão) quando um sensor KTY estiver conectado ao terminal de entrada analógica 54.

ALARME 99, Rotor bloqueado

O rotor está bloqueado.

ADVERTÊNCIA/ALARME 104, Falha do ventilador de mistura

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

Resolução de Problemas

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

ADVERTÊNCIA/ALARME 122, Rotação do motor inesperada

O conversor executa uma função que requer que o motor esteja parado, por exemplo, retenção CC para motores PM.

ADVERTÊNCIA 163, ATEX ETR advertência de limite de corrente

O conversor funcionou acima da curva característica durante mais de 50 s. A advertência é ativada a 83% e desativada a 65% da sobrecarga térmica permitida.

ALARME 164, ATEX ETR alarme de limite de corrente

Operando acima da curva característica durante mais de 60 s em um período de 600 s ativa o alarme e o conversor desarma.

ADVERTÊNCIA 165, ATEX ETR advertência de limite de frequência

O conversor está funcionando há mais de 50 s abaixo da frequência mínima permitida (*parâmetro 1-98 ATEX ETR interpol. points freq.*).

ALARME 166, ATEX ETR alarme de limite de frequência

O conversor operou durante mais de 60 s (em um período de 600 s) abaixo da frequência mínima permitida (*parâmetro 1-98 ATEX ETR interpol. points freq.*).

ALARME 244, Temperatura no dissipador de calor

A temperatura máxima do dissipador de calor foi excedida. Não é possível reinicializar a falha de temperatura até a temperatura do dissipador de calor cair abaixo do valor definido. Os pontos de desarme e de reinicialização são diferentes com base na potência. Este alarme é equivalente ao *alarme 29, Temp. do dissipador de calor*.

Resolução de Problemas

Verifique as seguintes condições:

- Temperatura ambiente muito alta.
- Os cabos de motor são muito longos.
- Espaço livre para fluxo de ar incorreto acima ou abaixo do conversor de frequência.
- Fluxo de ar bloqueado ao redor da unidade.
- Ventilador do dissipador de calor danificado.
- Dissipador de calor sujo.

ADVERTÊNCIA 251, Novo código do tipo

O cartão de potência ou outros componentes são substituídos e o código do tipo foi alterado.

ALARME 421, Falha de temperatura

Uma falha causada pelo sensor de temperatura integrado é detectada no cartão de potência do ventilador.

Resolução de Problemas

- Verifique a fiação.
- Verifique o sensor.
- Substitua o cartão de potência do ventilador.

ALARME 423, FPC atualizando

O alarme é gerado quando o cartão de potência do ventilador relatar que possui um PUD inválido. O cartão de controle de tenta atualizar o PUD. Um alarme subsequente pode resultar dependendo da atualização. Ver A424 e A425.

ALARME 424, FPC atualizado com êxito

Esse alarme é gerado quando o cartão de controle tiver atualizado com sucesso o PUD do cartão de potência do ventilador. O conversor deve ser reinicializado para parar o alarme.

ALARME 425, Falha de atualização do FPC

Esse alarme é gerado após o cartão de controle falhar ao atualizar o PUD do cartão de potência do ventilador.

Resolução de Problemas

- Verifique a fiação do cartão de potência do ventilador.
- Substitua o cartão de potência do ventilador.
- Entre em contato com o fornecedor.

ALARME 426, Configuração do FPC

O número de cartões de potência do ventilador encontrados não corresponde ao número de cartões de potência do ventilador configurados. Consulte o grupo do parâmetro *15-6* Ident. do Opcional* para saber o número de cartões de potência do ventilador configurados.

Resolução de Problemas

- Verifique a fiação do cartão de potência do ventilador.
- Substitua o cartão de potência do ventilador.

ALARME 427, Alimentação FPC

É detectada falha da tensão de alimentação (5 V, 24 V ou 48 V) no cartão de potência do ventilador.

Resolução de Problemas

- Verifique a fiação do cartão de potência do ventilador.
- Substitua o cartão de potência do ventilador.

8.6 Resolução de Problemas

Sintoma	Causas prováveis	Teste	Solução
Display escuro/Sem função	Energia de entrada ausente.	Consulte <i>Tabela 5.4</i> .	Verifique a fonte de alimentação de entrada
	Fusíveis abertos ou ausentes.	Ver <i>Fusíveis de potência abertos</i> nesta tabela para saber as possíveis causas.	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 a alimentação de 10 V dos terminais 50-55.	Instale a fiação dos terminais corretamente.
	LCP incompatível (LCP de VLT® 2800 ou 5000/6000/8000/ FCD ou FCM).	–	Use somente LCP 101 (P/N 130B1124) ou LCP 102 (P/N. 130B1107).
	Configuração de contraste errada.	–	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.
Display Intermitente	Alimentação de tensão interna com falha ou SMPS com defeito.	–	Entre em contato com o fornecedor.
	Fonte de alimentação (SMPS) sobrecarregada devido a fiação de controle incorreta ou uma 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 permanecer aceso, o problema está na fiação de controle. Verifique se há curto-circuito na fiação ou conexões incorretas. Se o display continuar tendo interrupções, siga o procedimento de <i>Display escuro/Sem função</i> .

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.
	Parada do LCP.	Verifique se a tecla [Off] foi pressionada.	Pressione [Auto On] ou [Hand On] (dependendo do modo de operação).
	Sinal de partida ausente (Espera).	Verifique <i>parâmetro 5-10 Terminal 18 Entrada Digital</i> para saber a configuração correta do terminal 18. Use a configuração padrão.	Aplique um sinal de partida válido.
	Sinal ativo de parada por inércia do motor (Parada por inércia).	Verifique a <i>parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital</i> para a configuração correta do terminal 27 (use a configuração padrão).	Aplique 24 V no terminal 27 ou programe esse terminal para [0] <i>Sem operação</i> .
	Origem errada do sinal de referência.	Verifique o sinal de referência: <ul style="list-style-type: none"> • Local • Referência 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>parâmetro 3-13 Tipo de Referência</i> . Configure a referência predefinida ativa no grupo do <i>parâmetro 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>parâmetro 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 <i>parâmetro 5-1* Entradas digitais</i> .	Desative o sinal de reversão.
	Conexão errada das fases do motor.	-	Consulte <i>capítulo 6.5.1 Advertência - Partida do Motor</i> .
O motor não está alcançando a velocidade máxima.	Limites de frequência programados errados.	Verifique os limites de saída em <i>parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]</i> , <i>parâmetro 4-14 Lim. Superior da Veloc. do Motor [Hz]</i> e <i>parâmetro 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 no grupo do <i>parâmetro 6-0* Modo E/S Analógica</i> e no grupo do <i>parâmetro 3-1* Referências</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 <i>parâmetro 1-6* Depen. da carga. Configuração</i> . Para operação em malha fechada, verifique as configurações no grupo do <i>parâmetro 20-0* Feedback</i> .
Motor funciona irregularmente	Possível sobremagnetização.	Verifique se há configurações incorretas do motor em todos os parâmetros do motor.	Verifique as configurações do motor nos grupos do <i>parâmetro 1-2* Dados do Motor</i> , <i>1-3* Dados Avanç d Motr</i> e <i>1-5* Prog Indep Carga</i> .
Motor não freia	Possíveis configurações incorretas dos parâmetros do freio. Os tempos de desaceleração podem estar muito curtos.	Verifique os parâmetros do freio. Verifique as configurações do tempo de rampa.	Verifique os grupos de <i>parâmetro 2-0* Freio CC</i> e <i>3-0* Limites de Referência</i> .

Sintoma	Causas prováveis	Teste	Solução
Fusíveis de potência abertos	Curto entre fases.	O motor ou o painel ter curto-circuito entre fases. Verifique se há curto-circuito nas fases do painel e do motor.	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 e procure conexões soltas.	Aperte as conexões soltas.
Desbalanceamento da corrente de rede elétrica maior que 3%	Problema na alimentação de rede elétrica (consulte a descrição <i>alarme 4, Perda de fases de rede elétrica</i>).	Gire os cabos de potência de entrada para a posição 1: A para B, B para C, C para A.	Se a fase desbalanceada seguir o fio, é um problema de energia. Verifique a alimentação de rede elétrica.
	Problema com o conversor de frequência.	Gire os cabos de energia de entrada no conversor de frequência 1 posição: A para B, B para C, C para A.	Se a fase desbalanceada permanecer no mesmo terminal de entrada, trata-se de um problema com o conversor de frequência. 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 motor de saída uma posição: U para V, V para W, W para U.	Se a fase desbalanceada acompanhar o fio, o problema está no motor ou na fiação do motor. Verifique o motor e a fiação do motor.
	Problema com o conversor de frequência.	Gire os cabos de motor de saída uma posição: U para V, V para W, W para U.	Se a fase desbalanceada permanecer no mesmo terminal de saída, o problema está na unidade. Entre em contato com o fornecedor.
Problemas de aceleração do conversor de frequência	Os dados do motor estão inseridos corretamente.	Se ocorrerem advertências ou alarmes, consulte <i>capítulo 8.5 Lista das advertências e alarmes</i> . Verifique se os dados do motor foram inseridos corretamente.	Aumente o tempo de aceleração em <i>parâmetro 3-41 Tempo de Aceleração da Rampa 1</i> . Aumente o limite de corrente em <i>parâmetro 4-18 Limite de Corrente</i> . Aumente o limite de torque em <i>parâmetro 4-16 Limite de Torque do Modo Motor</i> .
Problemas de desaceleração do conversor de frequência.	Os dados do motor estão inseridos corretamente.	Se ocorrerem advertências ou alarmes, consulte <i>capítulo 8.5 Lista das advertências e alarmes</i> . Verifique se os dados do motor foram inseridos corretamente.	Aumente o tempo de desaceleração em <i>parâmetro 3-42 Tempo de Desaceleração da Rampa 1</i> . Ative o controle de sobretensão em <i>parâmetro 2-17 Controle de Sobretensão</i> .

Tabela 8.5 Resolução de Problemas

9 Especificações

9.1 Dados Elétricos

9.1.1 Alimentação de Rede Elétrica 3x380–500 V CA

VLT® AutomationDrive FC 302	N315		N355		N400	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta (Sobrecarga alta=150% da corrente durante 60 s, sobrecarga normal=110% da corrente durante 60 s)						
Potência no Eixo Típica a 400 V [kW]	315	355	355	400	400	450
Potência no eixo típica a 460 V [hp]	450	500	500	600	550	600
Potência no eixo típica a 500 V [kW]	355	400	400	500	500	530
Tamanho do gabinete metálico	E1h/E3h		E1h/E3h		E1h/E3h	
Corrente de saída (trifásica)						
Contínua (a 400 V) [A]	600	658	658	745	695	800
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 400 V) [A]	900	724	987	820	1043	880
Contínua (a 460/500 V) [A]	540	590	590	678	678	730
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 460/500 V) [A]	810	649	885	746	1017	803
KVA contínuo (a 400 V) [kVA]	416	456	456	516	482	554
KVA contínuo (a 460 V) [kVA]	430	470	470	540	540	582
kVA contínuo (a 500 V) [kVA]	468	511	511	587	587	632
Corrente de entrada máxima						
Contínua (a 400 V) [A]	578	634	634	718	670	771
Contínua (a 460/500 V) [A]	520	569	569	653	653	704
Número e tamanho máximo de cabos por fase (E1h)						
- Rede elétrica e motor sem freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	5x240 (5x500 mcm)		5x240 (5x500 mcm)		5x240 (5x500 mcm)	
- Rede elétrica e motor com freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	4x240 (4x500 mcm)		4x240 (4x500 mcm)		4x240 (4x500 mcm)	
- Freio ou regeneração [mm ² (AWG)] ¹⁾	2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)	
Número e tamanho máximo de cabos por fase (E3h)						
- Rede elétrica e motor [mm ² (AWG)] ¹⁾	6x240 (6x500 mcm)		6x240 (6x500 mcm)		6x240 (6x500 mcm)	
- Freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)	
- Divisão da carga ou regeneração [mm ² (AWG)] ¹⁾	4x185 (4x350 mcm)		4x185 (4x350 mcm)		4x185 (4x350 mcm)	
Fusíveis da rede elétrica externos máx. [A] ²⁾	800		800		800	
Perda de energia estimada a 400 V [W] ^{3) 4)}	6178	6928	6851	8036	7297	8783
Perda de energia estimada a 460 V [W] ³⁾⁴⁾	5322	5910	5846	6933	7240	7969
Eficiência ⁴⁾	0,98		0,98		0,98	
Frequência de saída	0–590 Hz		0–590 Hz		0–590 Hz	
Desarme por superaquecimento do dissipador de calor [°C (°F)]	110 (230)		110 (230)		110 (230)	
Desarme por superaquecimento do cartão de controle [°C (°F)]	80 (176)		80 (176)		80 (176)	
Desarme por superaquecimento do cartão de potência [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

VLT® AutomationDrive FC 302	N315		N355		N400	
Sobrecarga normal/alta	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Desarme por superaquecimento do cartão de potência do ventilador [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	
Desarme por superaquecimento do cartão de in-rush ativo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

Tabela 9.1 Especificações Técnicas, Alimentação de Rede Elétrica 3x380-500 V CA

VLT® AutomationDrive FC 302	N450		N500	
Sobrecarga normal/alta	HO	NO	HO	NO
(Sobrecarga alta=150% da corrente durante 60 s, sobrecarga normal=110% da corrente durante 60 s)				
Potência no Eixo Típica a 400 V [kW]	450	500	500	560
Potência no eixo típica a 460 V [hp]	600	650	650	750
Potência no eixo típica a 500 V [kW]	530	560	560	630
Tamanho do gabinete metálico	E2h/E4h		E2h/E4h	
Corrente de saída (trifásica)				
Contínua (a 400 V) [A]	800	880	880	990
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 400 V) [A]	1200	968	1320	1089
Contínua (a 460/500 V) [A]	730	780	780	890
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 460/500 V) [A]	1095	858	1170	979
KVA contínuo (a 400 V) [kVA]	554	610	610	686
KVA contínuo (a 460 V) [kVA]	582	621	621	709
kVA contínuo (a 500 V) [kVA]	632	675	675	771
Corrente de entrada máxima				
Contínua (a 400 V) [A]	771	848	848	954
Contínua (a 460/500 V) [A]	704	752	752	858
Número e tamanho máximo de cabos por fase (E2h)				
- Rede elétrica e motor sem freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	6x240 (6x500 mcm)		6x240 (6x500 mcm)	
- Rede elétrica e motor com freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	5x240 (5x500 mcm)		5x240 (5x500 mcm)	
- Freio ou regeneração [mm ² (AWG)] ¹⁾	2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)	
Número e tamanho máximo de cabos por fase (E4h)				
- Rede elétrica e motor [mm ² (AWG)] ¹⁾	6x240 (6x500 mcm)		6x240 (6x500 mcm)	
- Freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)	
- Divisão da carga ou regeneração [mm ² (AWG)] ¹⁾	4x185 (4x350 mcm)		4x185 (4x350 mcm)	
Fusíveis da rede elétrica externos máx. [A] ²⁾	1200		1200	
Perda de energia estimada a 400 V [W] ³⁾⁴⁾	8352	9473	9449	11102
Perda de energia estimada a 460 V [W] ^{3) 4)}	7182	7809	7771	9236
Eficiência ⁴⁾	0,98		0,98	
Frequência de saída [Hz]	0-590		0-590	
Desarme por superaquecimento do dissipador de calor [°C (°F)]	110 (230)		100 (212)	
Desarme por superaquecimento do cartão de controle [°C (°F)]	80 (176)		80 (176)	
Desarme por superaquecimento do cartão de potência [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)	
Desarme por superaquecimento do cartão de potência do ventilador [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)	
Desarme por superaquecimento do cartão de in-rush ativo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)	

Tabela 9.2 Especificações Técnicas, Alimentação de Rede Elétrica 3x380-500 V CA

1) American Wire Gauge.

2) Para saber as características nominais dos fusíveis, consulte capítulo 9.7 Fusíveis.

3) A perda de energia típica em condições normais é esperada estar dentro de $\pm 15\%$ (a tolerância está relacionada às diversas condições de tensão e cabo). Esses valores são baseados em uma eficiência de motor típica (linha divisória IE/IE3). Os motores com eficiência mais baixa aumentam a perda de energia no conversor. Aplica-se para dimensionamento do resfriamento do conversor. Se a frequência de chaveamento for mais alta que a configuração padrão, as perdas de energia podem aumentar. Os consumos de energia do LCP e do cartão de controle típico estão incluídos. Para saber os dados de perda de energia de acordo com EN 50598-2, consulte www.danfoss.com/vltenergyefficiency. Opcionais e carga do cliente podem acrescentar até 30 W às perdas, embora normalmente um cartão de controle totalmente carregado ou opcionais para o slot A ou slot B cada um adiciona somente 4 W.

4) Medido usando cabos de motor blindados de 5 m (16,4 pés) com carga nominal e frequência nominal. Eficiência medida com corrente nominal. Para saber a classe de eficiência energética, consulte capítulo 9.4 Condições ambiente. Para saber as perdas de carga parcial, consulte www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

9.1.2 Alimentação de Rede Elétrica 3x525–690 V CA

VLT® AutomationDrive FC 302	N355		N400		N500	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta (Sobrecarga alta=150% da corrente durante 60 s, sobrecarga normal=110% da corrente durante 60 s)						
Potência no eixo típica a 550 V [kW]	315	355	315	400	400	450
Potência no eixo típica a 575 V [HP]	400	450	400	500	500	600
Potência no eixo típica a 690 V [kW]	355	450	400	500	500	560
Tamanho do gabinete metálico	E1h/E3h		E1h/E3h		E1h/E3h	
Corrente de saída (trifásica)						
Contínua (a 550 V) [A]	395	470	429	523	523	596
Intermitente (sobrecarga durante 60 s (a 550 V) [A]	593	517	644	575	785	656
Contínua (a 575/690 V) [A]	380	450	410	500	500	570
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 575/690 V) [A]	570	495	615	550	750	627
KVA contínuo (a 550 V) [kVA]	376	448	409	498	498	568
KVA contínuo (a 575 V) [kVA]	378	448	408	498	498	568
KVA contínuo (a 690 V) [kVA]	454	538	490	598	598	681
Corrente de entrada máxima						
Contínua (a 550 V) [A]	381	453	413	504	504	574
Contínua (a 575 V) [A]	366	434	395	482	482	549
Contínua (a 690 V) [A]	366	434	395	482	482	549
Número e tamanho máximo de cabos por fase (E1h)						
- Rede elétrica e motor sem freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	5x240 (5x500 mcm)		5x240 (5x500 mcm)		5x240 (5x500 mcm)	
- Rede elétrica e motor com freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	4x240 (4x500 mcm)		4x240 (4x500 mcm)		4x240 (4x500 mcm)	
- Freio ou regeneração [mm ² (AWG)] ¹⁾	2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)	
Número e tamanho máximo de cabos por fase (E3h)						
- Rede elétrica e motor [mm ² (AWG)] ¹⁾	6x240 (6x500 mcm)		6x240 (6x500 mcm)		6x240 (6x500 mcm)	
- Freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)	
- Divisão da carga ou regeneração [mm ² (AWG)] ¹⁾	4x185 (4x350 mcm)		4x185 (4x350 mcm)		4x185 (4x350 mcm)	
Fusíveis da rede elétrica externos máx. [A] ²⁾	800		800		800	
Perda de energia estimada a 600 V [W] ³⁾⁴⁾	4989	6062	5419	6879	6833	8076
Perda de energia estimada a 690 V [W] ³⁾⁴⁾	4920	5939	5332	6715	6678	7852
Eficiência ⁴⁾	0,98		0,98		0,98	
Frequência de saída [Hz]	0–590		0–590		0–590	

Desarme por superaquecimento do dissipador de calor [°C (°F)]	110 (230)	110 (230)	110 (230)
Desarme por superaquecimento do cartão de controle [°C (°F)]	80 (176)	80 (176)	80 (176)
Desarme por superaquecimento do cartão de potência [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Desarme por superaquecimento do cartão de potência do ventilador [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Desarme por superaquecimento do cartão de in-rush ativo [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)

Tabela 9.3 Especificações Técnicas, alimentação de Rede Elétrica 3x525-690 V CA

VLT® AutomationDrive FC 302	N560		N630		N710	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Sobrecarga normal/alta (Sobrecarga alta=150% da corrente durante 60 s, sobrecarga normal=110% da corrente durante 60 s)						
Potência no eixo típica a 550 V [kW]	450	500	500	560	560	670
Potência no eixo típica a 575 V [HP]	600	650	650	750	750	950
Potência no eixo típica a 690 V [kW]	560	630	630	710	710	800
Tamanho do gabinete metálico	E1h/E3h		E2h/E4h		E2h/E4h	
Corrente de saída (trifásica)						
Contínua (a 550 V) [A]	596	630	659	763	763	889
Intermitente (sobrecarga durante 60 s (a 550 V) [A]	894	693	989	839	1145	978
Contínua (a 575/690 V) [A]	570	630	630	730	730	850
Intermitente (60 s sobrecarga) (a 575/690 V) [A]	855	693	945	803	1095	935
KVA contínuo (a 550 V) [kVA]	568	600	628	727	727	847
KVA contínuo (a 575 V) [kVA]	568	627	627	727	727	847
KVA contínuo (a 690 V) [kVA]	681	753	753	872	872	1016
Corrente de entrada máxima						
Contínua (a 550 V) [A]	574	607	635	735	735	857
Contínua (a 575 V) [A]	549	607	607	704	704	819
Contínua (a 690 V) [A]	549	607	607	704	704	819
Número e tamanho máximo de cabos por fase (E2h)						
- Rede elétrica e motor sem freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	6x240 (6x500 mcm)		6x240 (6x500 mcm)		6x240 (6x500 mcm)	
- Rede elétrica e motor com freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	5x240 (5x500 mcm)		5x240 (5x500 mcm)		5x240 (5x500 mcm)	
- Freio ou regeneração [mm ² (AWG)] ¹⁾	2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)	
Número e tamanho máximo de cabos por fase (E4h)						
- Rede elétrica e motor [mm ² (AWG)] ¹⁾	6x240 (6x500 mcm)		6x240 (6x500 mcm)		6x240 (6x500 mcm)	
- Freio [mm ² (AWG)] ¹⁾	2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)		2x185 (2x350 mcm)	
- Divisão da carga ou regeneração [mm ² (AWG)] ¹⁾	4x185 (4x350 mcm)		4x185 (4x350 mcm)		4x185 (4x350 mcm)	
Fusíveis da rede elétrica externos máx. [A] ²⁾	800		1200		1200	
Perda de energia estimada a 600 V [W] ³⁾⁴⁾	8069	9208	8543	10346	10319	12723
Perda de energia estimada a 690 V [W] ³⁾⁴⁾	7848	8921	8363	10066	10060	12321
Eficiência ⁴⁾	0,98		0,98		0,98	
Frequência de saída [Hz]	0-590		0-590		0-590	

Desarme por superaquecimento do dissipador de calor [°C (°F)]	110 (230)	110 (230)	110 (230)
Desarme por superaquecimento do cartão de controle [°C (°F)]	80 (176)	80 (176)	80 (176)
Desarme por superaquecimento do cartão de potência [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Desarme por superaquecimento do cartão de potência do ventilador [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Desarme por superaquecimento do cartão de in-rush ativo [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)

Tabela 9.4 Especificações Técnicas, alimentação de Rede Elétrica 3x525-690 V CA

1) American Wire Gauge.

2) Para saber as características nominais dos fusíveis, consulte capítulo 9.7 Fusíveis.

3) A perda de energia típica em condições normais é esperada estar dentro de $\pm 15\%$ (a tolerância está relacionada às diversas condições de tensão e cabo). Esses valores são baseados em uma eficiência de motor típica (linha divisória IE/IE3). Os motores com eficiência mais baixa aumentam a perda de energia no conversor. Aplica-se para dimensionamento do resfriamento do conversor. Se a frequência de chaveamento for mais alta que a configuração padrão, as perdas de energia podem aumentar. Os consumos de energia do LCP e do cartão de controle típico estão incluídos. Para saber os dados de perda de energia de acordo com EN 50598-2, consulte www.danfoss.com/vltenergyefficiency. Opcionais e carga do cliente podem acrescentar até 30 W às perdas, embora normalmente um cartão de controle totalmente carregado ou opcionais para o slot A ou slot B cada um adiciona somente 4 W.

4) Medido com cabos de motor blindados de 5 m, com carga nominal e frequência nominal. Eficiência medida com corrente nominal. Para saber a classe de eficiência energética, consulte capítulo 9.4 Condições ambiente. Para saber as perdas de carga parcial, consulte www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

9.2 Alimentação de Rede Elétrica

Alimentação de rede elétrica (L1, L2, L3)

Tensão de alimentação 380–500 V $\pm 10\%$, 525–690 V $\pm 10\%$

Tensão de rede baixa/queda da tensão de rede:

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

Frequência de alimentação 50/60 Hz $\pm 5\%$

Desbalanceamento máximo temporário entre fases de rede elétrica 3,0% da tensão de alimentação nominal¹⁾

Fator de potência real (λ) $\geq 0,9$ nominal com carga nominal

Fator de potência de deslocamento ($\cos \Phi$) próximo de unidade ($> 0,98$)

Ativando a alimentação de entrada L1, L2, L3 (energizações) Máximo 1 vez/2 minutos

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

O conversor está adequado para uso em um circuito capaz de fornecer características nominais da corrente de curto-circuito (SCCR) de até 100 kA a 480/600 V.

1) Cálculos baseados na UL/IEC61800-3.

9.3 Saída do Motor e dados do motor

Saída do Motor (U, V, W)

Tensão de saída 0–100% da tensão de alimentação

Frequência de saída 0–590 Hz¹⁾

Chaveamento na saída Ilimitado

Tempos de rampa 0,01–3600 s

1) Dependente da tensão e da potência.

Características do torque

Torque de partida (torque constante)	Máximo 150% durante 60 s ¹⁾²⁾
Torque de sobrecarga (torque constante)	máximo 150% durante 60 s ¹⁾²⁾

1) A porcentagem está relacionada à corrente nominal do conversor.

2) Uma vez a cada 10 minutos.

9.4 Condições ambiente
Ambiente

Gabinete metálico E1h/E2h	IP21/Tipo 1, IP54/Tipo 12
Gabinete metálico E3h/E4h	IP20/Chassi
Teste de vibração (padrão/reforçado)	0,7 g/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
Gases agressivos (IEC 60721-3-3)	classe 3C3
Método de teste acordo com IEC 60068-2-43	H2S (10 dias)
Temperatura ambiente (no modo de chaveamento SFAVM)	
- com derating	máximo 55 °C (máximo 131 °F) ¹⁾
- com potência de saída total de motores EFF2 típicos (até 90% da corrente de saída)	máximo 50 °C (máximo 122 °F) ¹⁾
- em corrente de saída total do FC	máximo 45 °C (máximo 113 °F) ¹⁾
Temperatura ambiente mínima, durante operação plena	0 °C (32 °F)
Temperatura ambiente mínima em desempenho reduzido	10 °C (50 °F)
Temperatura durante a armazenagem/transporte	-25 a +65/70 °C (13 a 149/158 °F)
Altitude máxima acima do nível do mar, sem derating	1000 m (3281 ft)
Altitude máxima acima do nível do mar, sem derating	3000 m (9842 pés)

1) Para obter mais informações sobre derating, consulte o guia de design específico do produto.

Normas de EMC, Emissão	EN 61800-3
Normas de EMC, Imunidade	EN 61800-3
Classe de eficiência energética ²⁾	IE2

2) Determinada de acordo com EN50598-2 em:

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

9.5 Especificações de Cabo
Comprimentos de cabo e seções transversais de cabos de controle¹⁾

Comprimento de cabo de motor máximo, blindado	150 m (492 pés)
Comprimento de cabo de motor máximo, não blindado	300 m (984 pés)
Seção transversal máxima para o motor, rede elétrica, Load Sharing e freio	Ver capítulo 9.1 Dados Elétricos
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, cabo flexível	1 mm ² /18 AWG
Seção transversal máxima para terminal de controle, cabo com núcleo embutido	0,5 mm ² /20 AWG
Seção transversal mínima para terminais de controle	0,25 mm ² /23 AWG

1) Para cabos de energia, consulte as tabelas de dados elétricos em capítulo 9.1 Dados Elétricos.

9.6 Entrada/Saída de controle e dados de controle

Entradas digitais

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

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

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

Entradas Analógicas

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

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

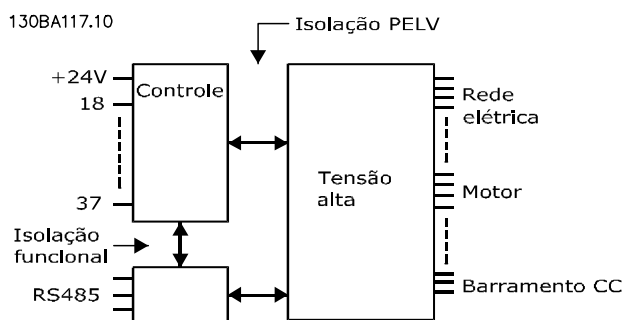


Ilustração 9.1 Isolamento PELV

Entradas de pulso

Entradas de pulso programáveis	2
Número do terminal do pulso	29, 33
Frequência máxima no terminais 29, 33	110 kHz (acionado por push-pull)
Frequência máxima no terminais 29, 33	5 kHz (coletor aberto)
Frequência mínima nos terminais 29, 33	4 Hz
Nível de tensão	Ver Entradas Digitais em capítulo 9.6 Entrada/Saída de controle e dados de controle
Tensão máxima na entrada	28 V CC
Resistência de entrada, R _i	Aproximadamente 4 kΩ
Precisão da entrada de pulso (0,1–1 kHz)	Erro máximo: 0,1% do fundo de escala

Saída analógica

Número de saídas analógicas programáveis	1
Número do terminal	42
Faixa atual na saída analógica	0/4-20 mA
Carga máxima do resistor em relação ao comum na saída analógica	500 Ω
Precisão na saída analógica	Erro máximo: 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 RS485

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

O circuito de comunicação serial RS485 está funcionalmente separado de outros circuitos centrais e isolado galvanicamente da tensão de alimentação (PELV).

Saída digital

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

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

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

Número do terminal	12, 13
Carga máxima	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
Seção transversal máxima para terminais de relé	2,5 mm ² (12 AWG)
Seção transversal mínima para terminais de relé	0,2 mm ² (30 AWG)
Comprimento do fio descascado	8 mm (0,3 pol)
Número do terminal do Relé 01	1-3 (desabilitado), 1-2 (ativado)
Carga do terminal máxima (CA-1) ¹⁾ em 1-2 (NO) (Carga resistiva) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Carga do terminal máxima (CA-15) ¹⁾ em 1-2 (NO) (Carga indutiva @ cosφ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máxima (CC-1) ¹⁾ em 1-2 (NO) (Carga resistiva)	80 V CC, 2 A
Carga do terminal máxima (CC-13) ¹⁾ em 1-2 (NO) (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga do terminal máxima (CA-1) ¹⁾ em 1-3 (NC) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga do terminal máxima (CA-15) ¹⁾ em 1-3 (NO) (Carga indutiva @ cosφ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máxima (CC-1) ¹⁾ em 1-3 (NC) (Carga resistiva)	50 V CC, 2 A
Carga do terminal máxima (CC-13) ¹⁾ em 1-3 (NO) (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga do terminal mínima em 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 (desabilitado), 4-5 (ativado)
Carga do terminal máxima (CA-1) ¹⁾ em 4-5 (NO) (Carga resistiva) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Carga do terminal máxima (CA-15) ¹⁾ em 4-5 (NO) (Carga indutiva @ cosφ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máxima (CC-1) ¹⁾ em 4-5 (NA) (Carga resistiva)	80 V CC, 2 A

Carga do terminal máxima (CC-13) ¹⁾ em 4-5 (NA) (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga do terminal máxima (CA-1) ¹⁾ em 4-6 (NC) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga do terminal máxima (CA-15) ¹⁾ em 4-6 (NO) (Carga indutiva @ $\cos\phi$ 0,4)	240 V CA 0,2 A
Carga do terminal máxima (CC-1) ¹⁾ em 4-6 (NC) (Carga resistiva)	50 V CC, 2 A
Carga do terminal máxima (CC-13) ¹⁾ em 4-6 (NA) (Carga indutiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga do terminal mínima em 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 partes 4 e 5.

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

2) Categoria de sobretensão II.

3) Aplicações UL 300 V CA 2 A.

Cartão de controle, saída +10 V CC

Número do terminal	50
Tensão de saída	10,5 V \pm 0,5 V
Carga máxima	25 mA

A 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	\pm 0,003 Hz
Tempo de resposta do sistema (terminais 18, 19, 27, 29, 32, 33)	\leq 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 \pm 8 RPM

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

Desempenho do cartão de controle

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

Cartão de controle, comunicação serial USB

Padrão USB	1,1 (velocidade total)
Plugue USB	Plugue de dispositivo USB tipo B

AVISO!

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 do terra do USB não está isolada galvanicamente do ponto de aterramento. Utilize somente laptop/PC isolado para conectar à porta USB do conversor ou um cabo/conversor USB isolado.

9.7 Fusíveis

Fusíveis garantem que os possíveis danos no conversor fiquem limitados a danos dentro da unidade. Para estar em conformidade com EN 50178, use fusíveis Bussmann idênticos como substituição. Consulte *Tabela 9.5*.

AVISO!

O uso de fusíveis no lado de alimentação é obrigatório para o IEC 60364 (CE) e instalações de conformidade com a NEC 2009 (UL).

Tensão de entrada (V)	Número da peça Bussmann
380-500	170M7309
525-690	170M7342

Tabela 9.5 Opcionais de fusível

Os fusíveis indicados em *Tabela 9.5* são apropriados para uso em um circuito capaz de fornecer 100000 A_{rms} (simétrico), dependendo das características nominais de tensão do conversor. Com o fusível apropriado, as características nominais da corrente de curto-circuito (SCCR) do conversor são 100000 A_{rms}. Os conversores E1h e E2h são fornecidos com fusíveis

internos do conversor para atender a SCCR de 100 kA. Os conversores E3h e E4h devem ser equipados com fusíveis Tipo aR para atender a SCCR de 100 kA.

AVISO!

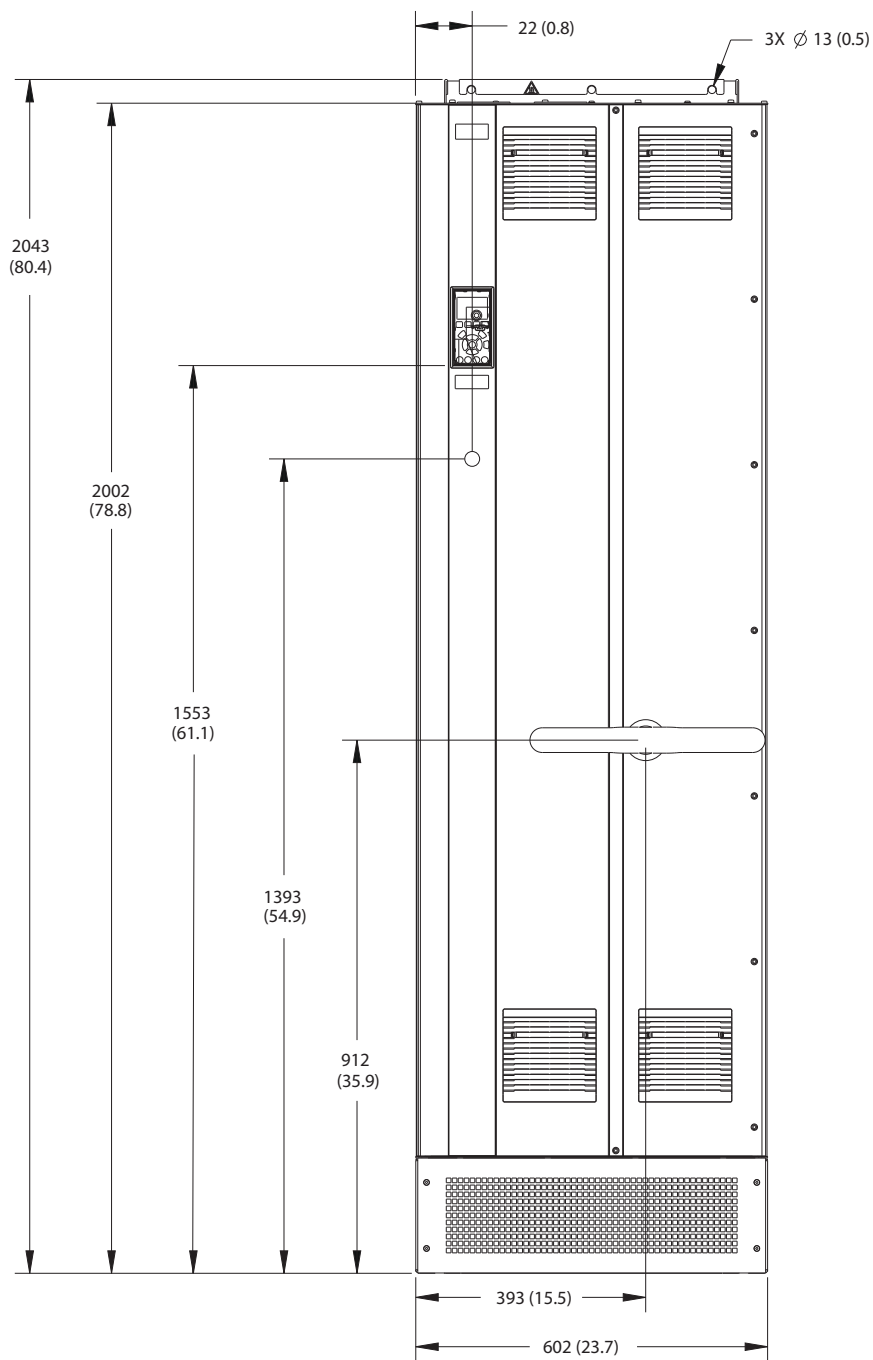
CHAVE DE DESCONEXÃO

Todas as unidades recomendadas e fornecidas com chave de desconexão instalada na fábrica devem ter fusíveis de circuito de derivação Classe L para atender a SCCR de 100 kA do conversor. Se for usado um disjuntor, as características nominais de SCCR são 42 kA. O fusível Classe L específico é determinado pela tensão de entrada e pelo valor nominal da potência do conversor. A tensão de entrada e o valor nominal da potência são encontrados na plaqueta de identificação do produto. Consulte *capítulo 4.1 Itens fornecidos*.

Tensão de entrada (V)	Valor nominal da potência (kW)	Características nominais de curto-circuito (A)	Proteção necessária
380–500	315–400	42000	Disjuntor
		100000	Fusível Classe L, 800 A
380–500	450–500	42000	Disjuntor
		100000	Fusível Classe L, 1200 A
525–690	355–560	40000	Disjuntor
		100000	Fusível Classe L, 800 A
525–690	630–710	42000	Disjuntor
		100000	Fusível Classe L, 1200 A

9.8 Dimensões do Gabinete Metálico

9.8.1 Dimensões Externas do E1h

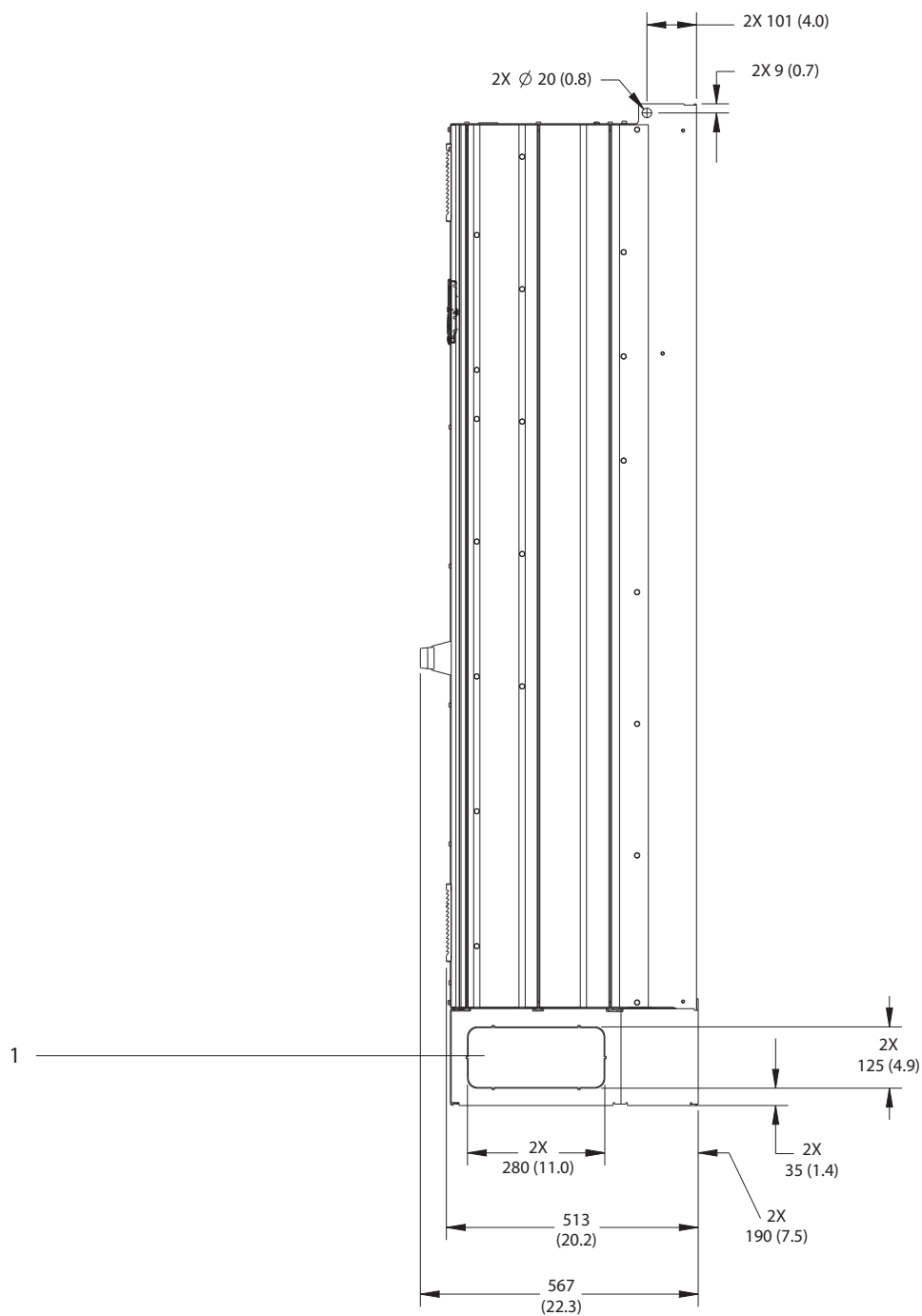


130BF648.10

9

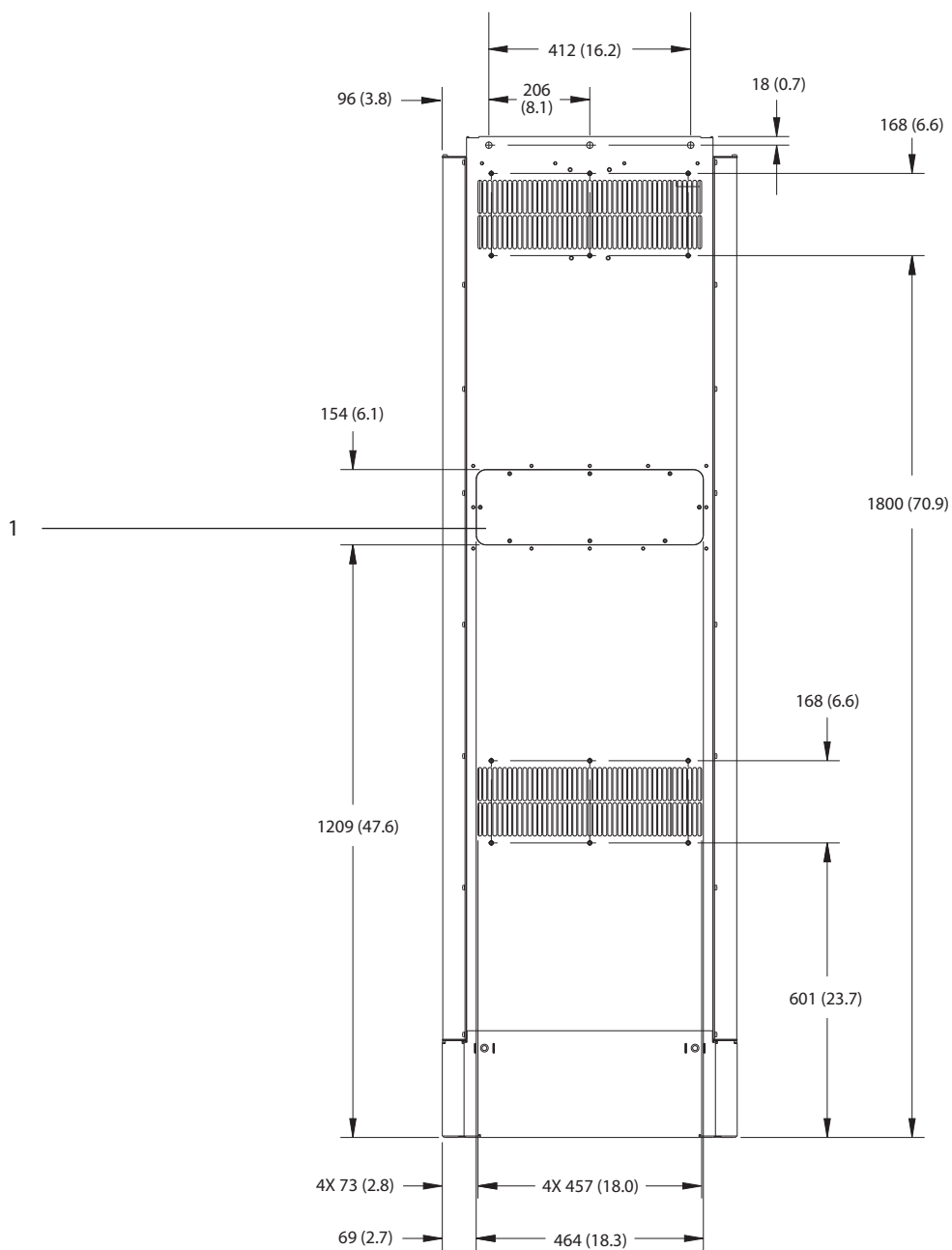
Ilustração 9.2 Vista frontal do E1h

9



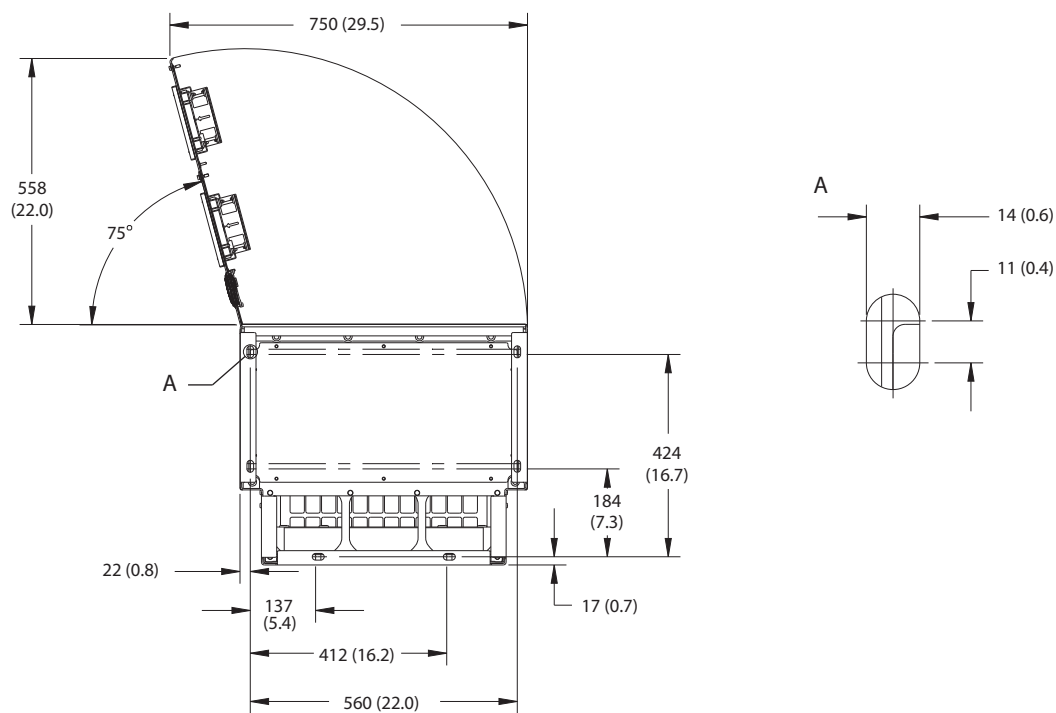
1	Painel de distribuição
---	------------------------

Ilustração 9.3 Vista lateral de E1h

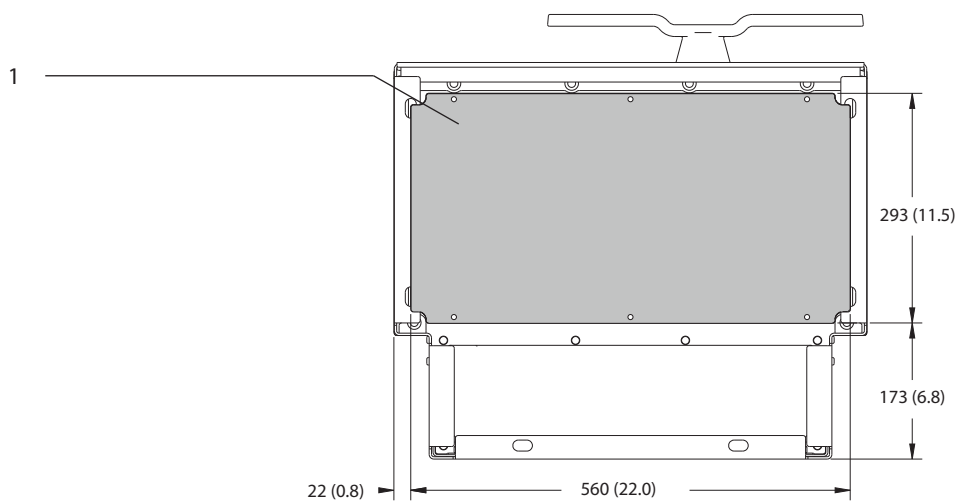


1	Painel de acesso ao dissipador de calor (opcional)
---	----------------------------------------------------

Ilustração 9.4 Vista traseira do E1h



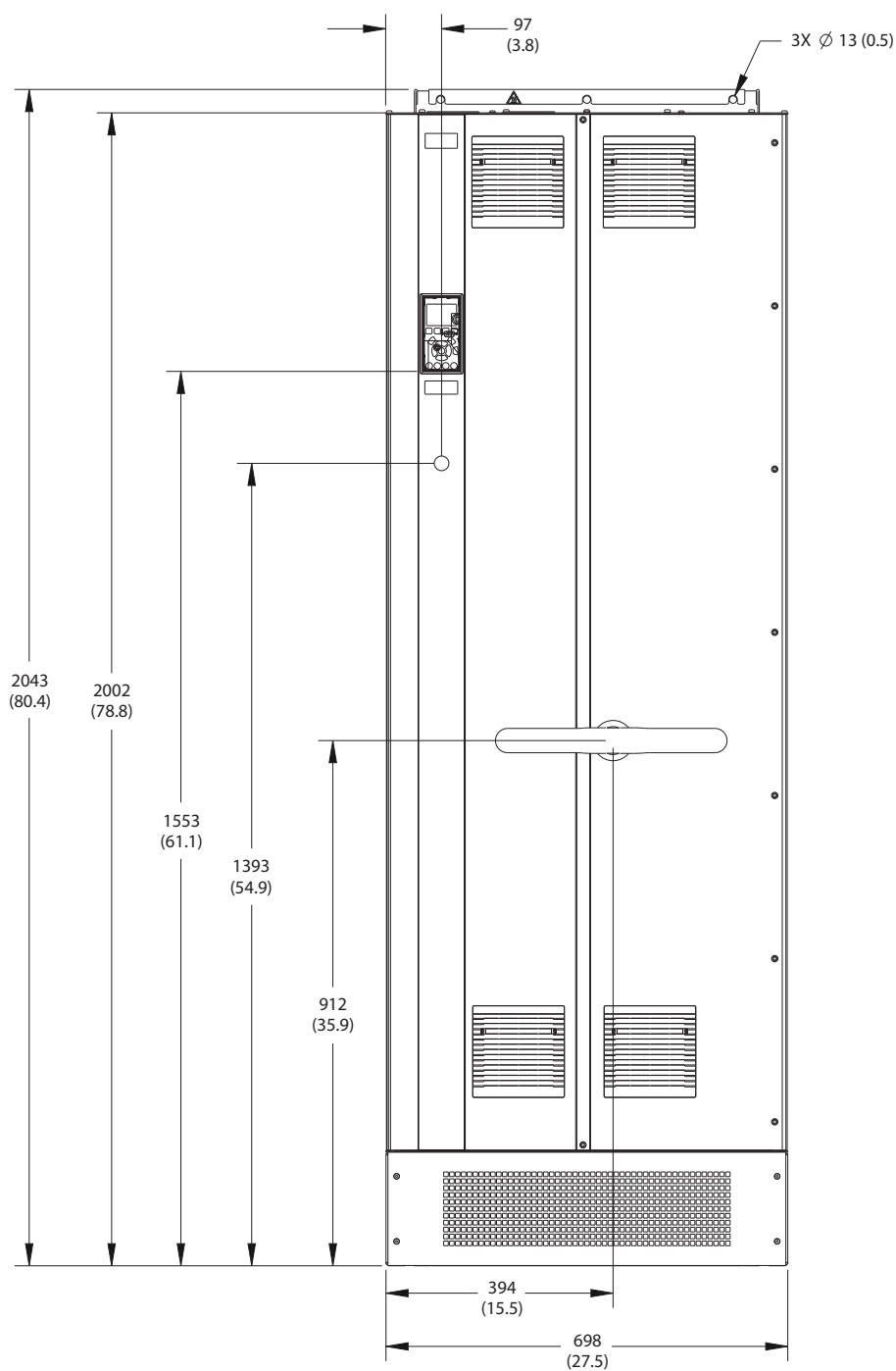
9



1	Chapa para entrada de cabos
---	-----------------------------

Ilustração 9.5 Espaço livre da porta e dimensões da placa para passagem de cabos do E1h

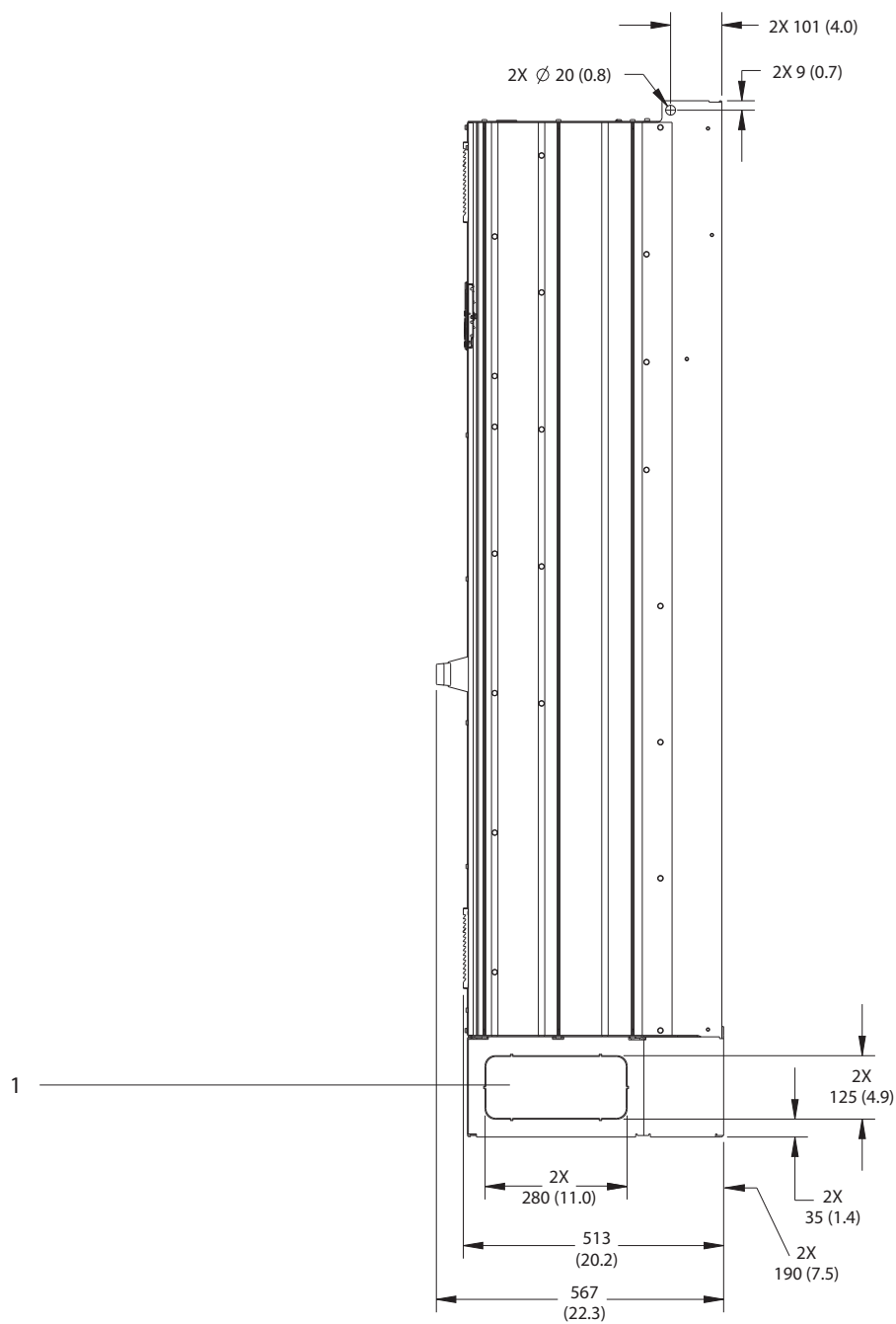
9.8.2 Dimensões Externas do E2h



130BF654.10

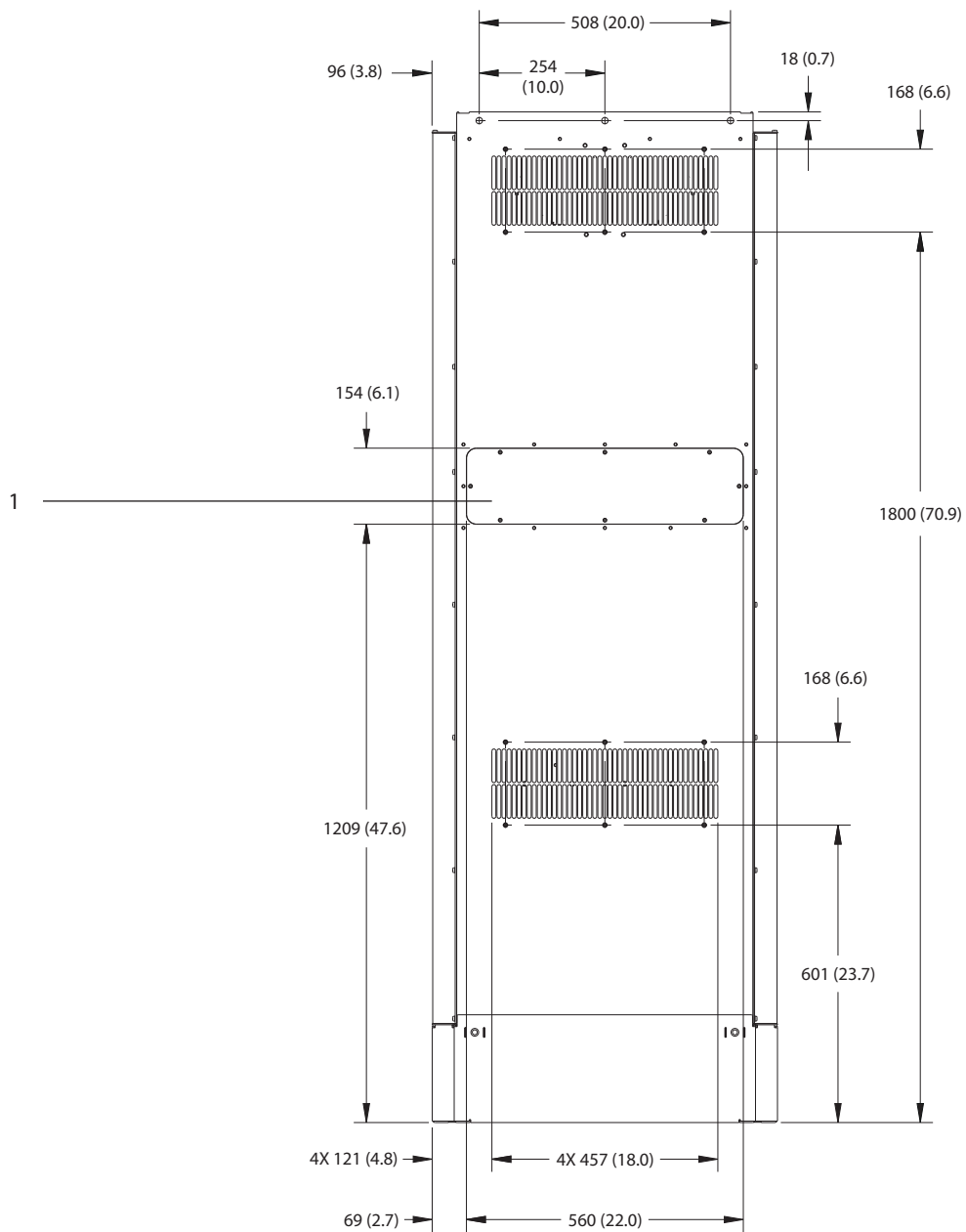
Ilustração 9.6 Vista frontal do E2h

9



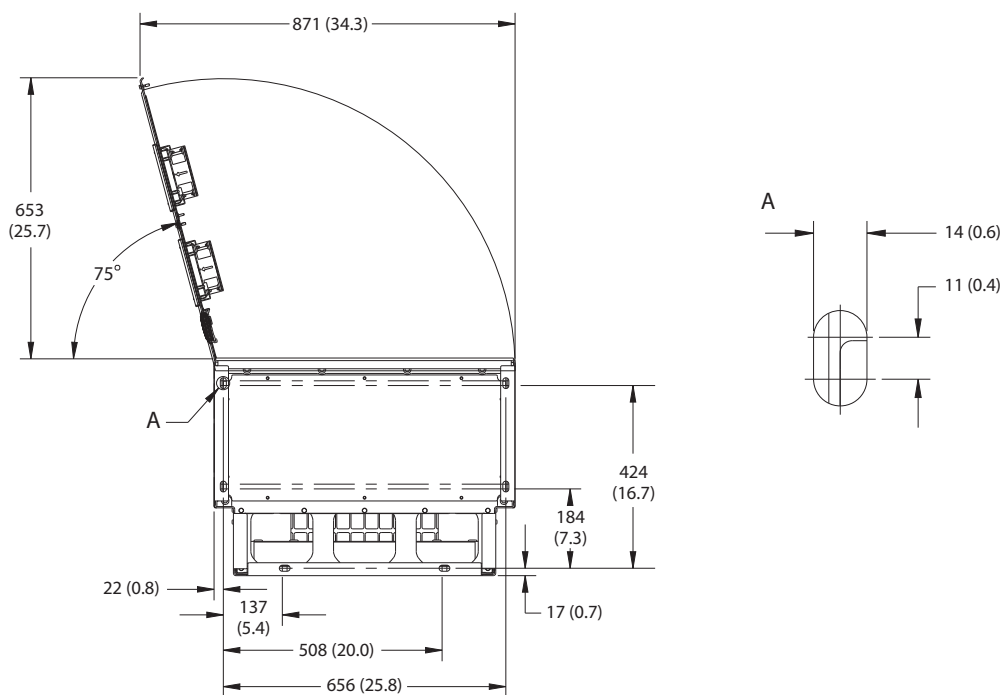
1	Painel de distribuição
---	------------------------

Ilustração 9.7 Vista lateral do E2h

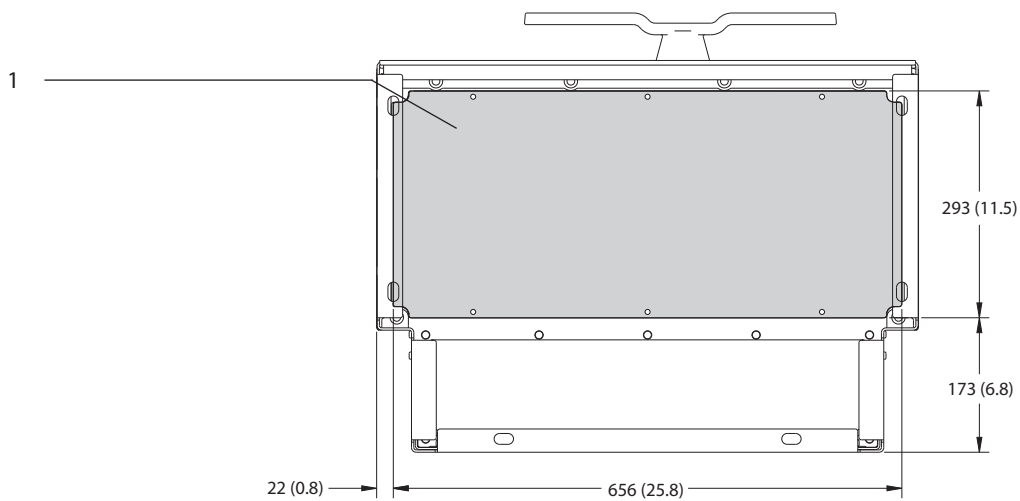


1	Painel de acesso ao dissipador de calor (opcional)
---	----------------------------------------------------

Ilustração 9.8 Vista traseira do E2h



9



1	Chapa para entrada de cabos
---	-----------------------------

Ilustração 9.9 Espaço livre da porta e dimensões da placa para passagem de cabos do E2h

9.8.3 Dimensões Externas do E3h

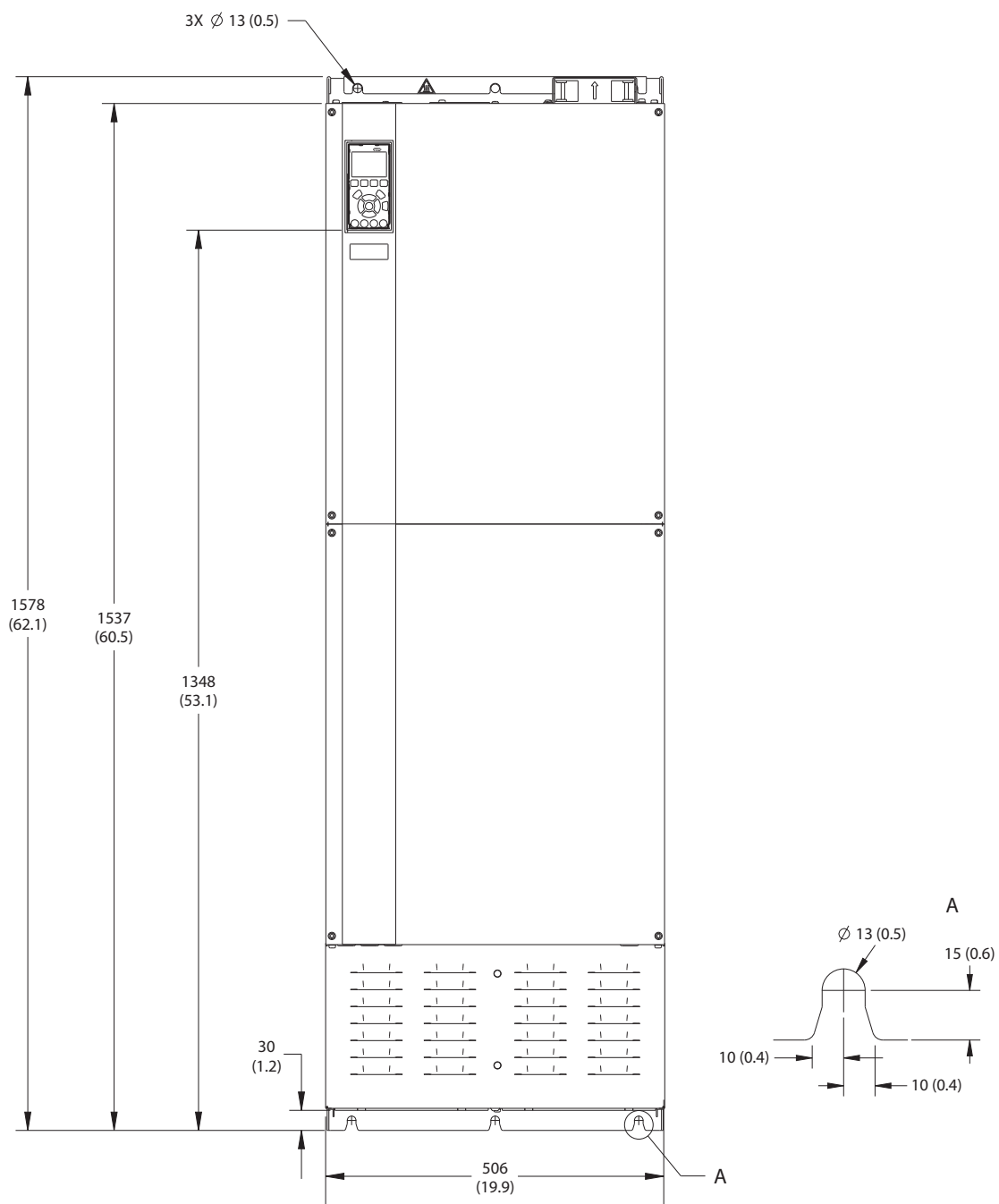
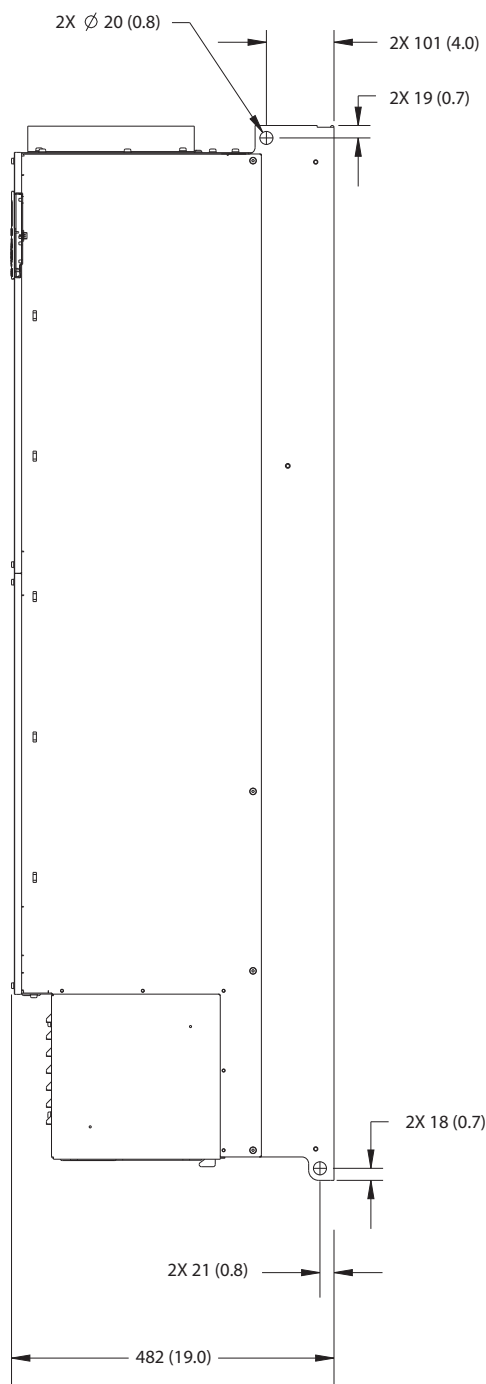
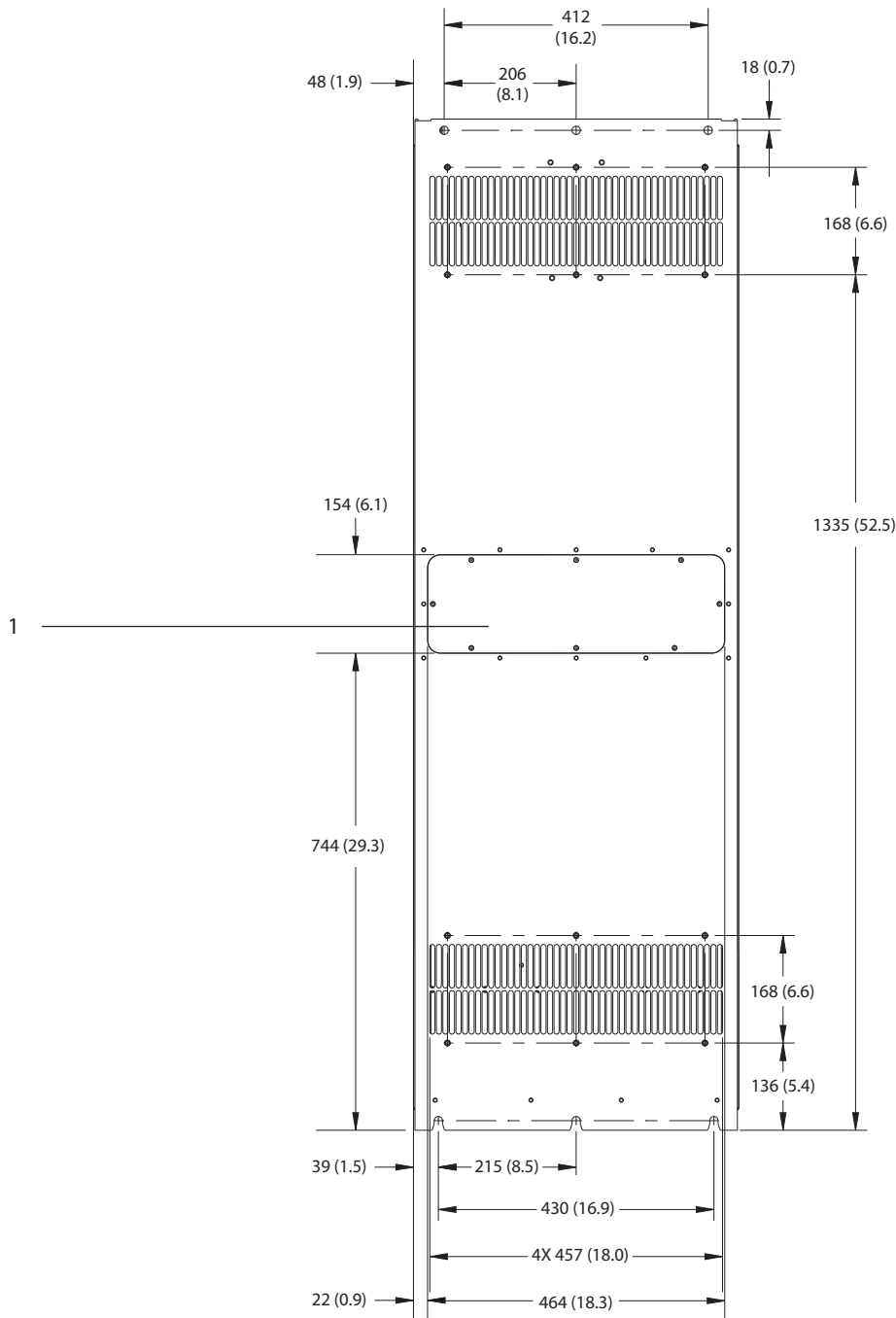


Ilustração 9.10 Vista frontal do E3h



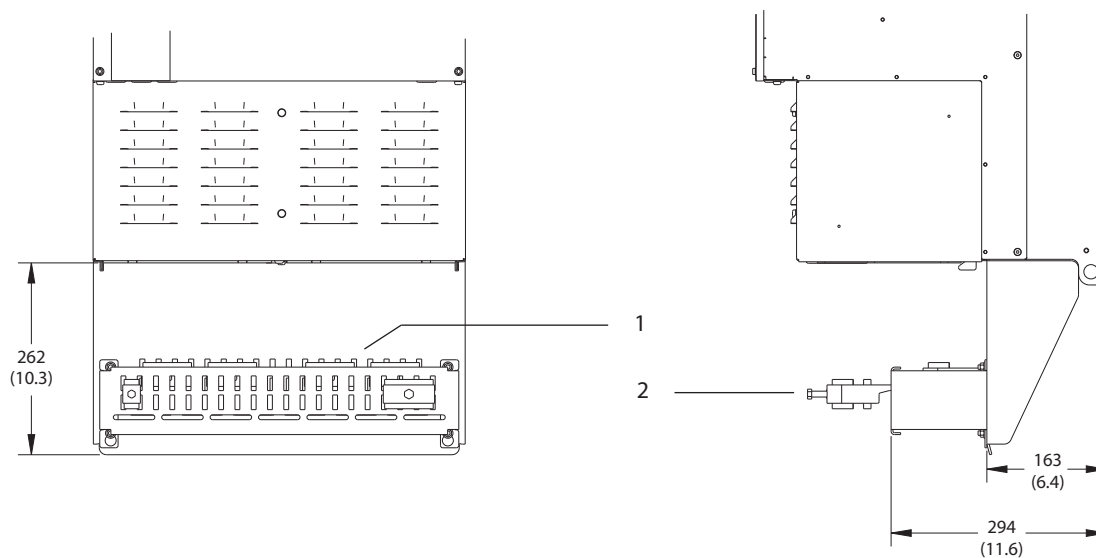
9

Ilustração 9.11 Vista lateral de E3h

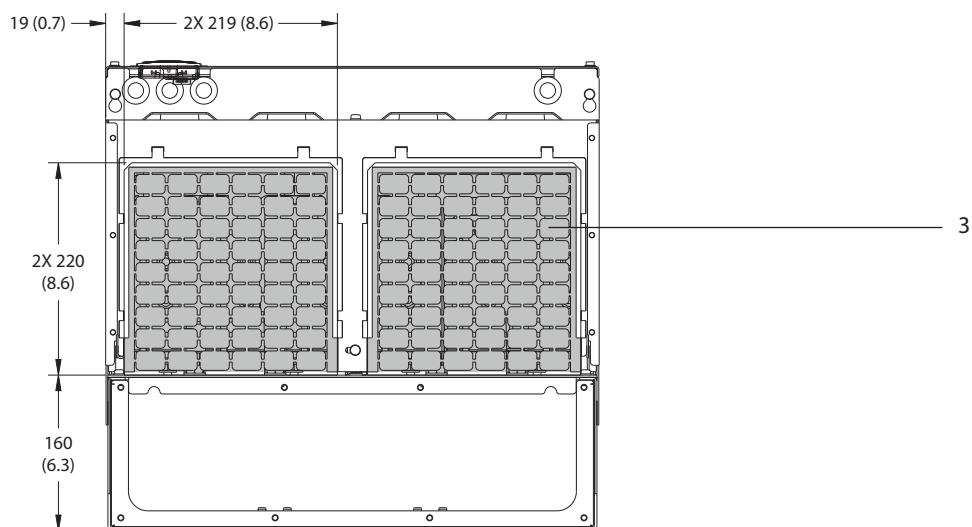


1	Painel de acesso ao dissipador de calor (opcional)
---	----------------------------------------------------

Ilustração 9.12 Vista traseira do E3h



9



1	Terminação de blindagem de RFI (padrão com opcional de RFI)
2	Cabo/braçadeira de EMC
3	Chapa para entrada de cabos

Ilustração 9.13 Terminação de blindagem de RFI e dimensões da chapa para entrada de cabos do E3h

9.8.4 Dimensões Externas do E4h

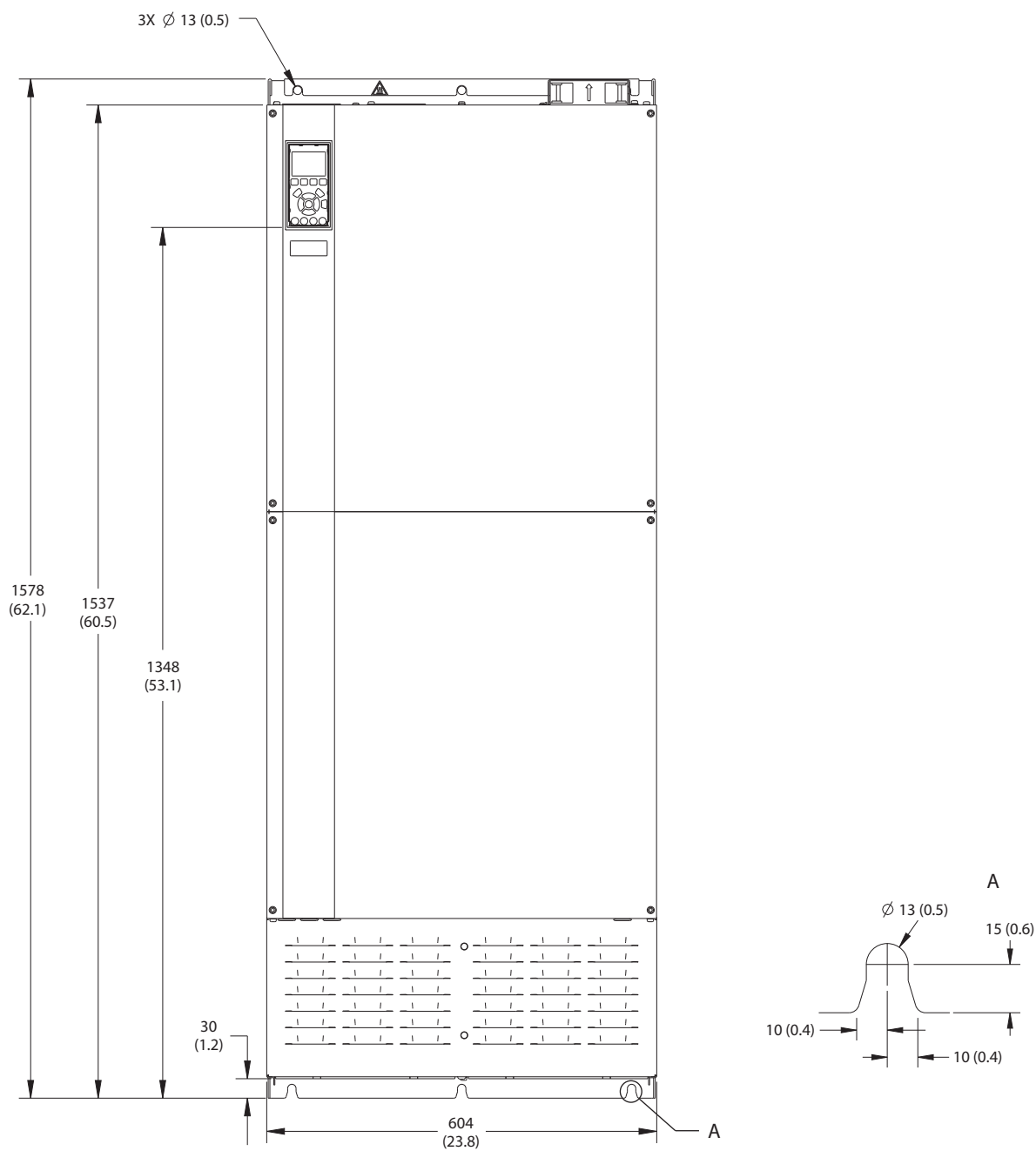
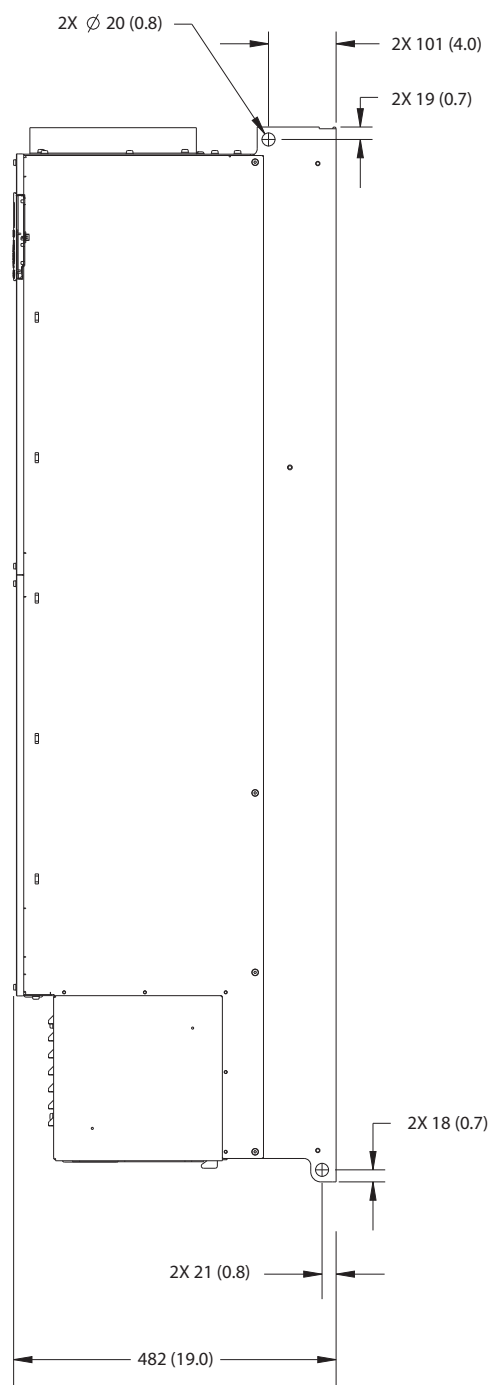


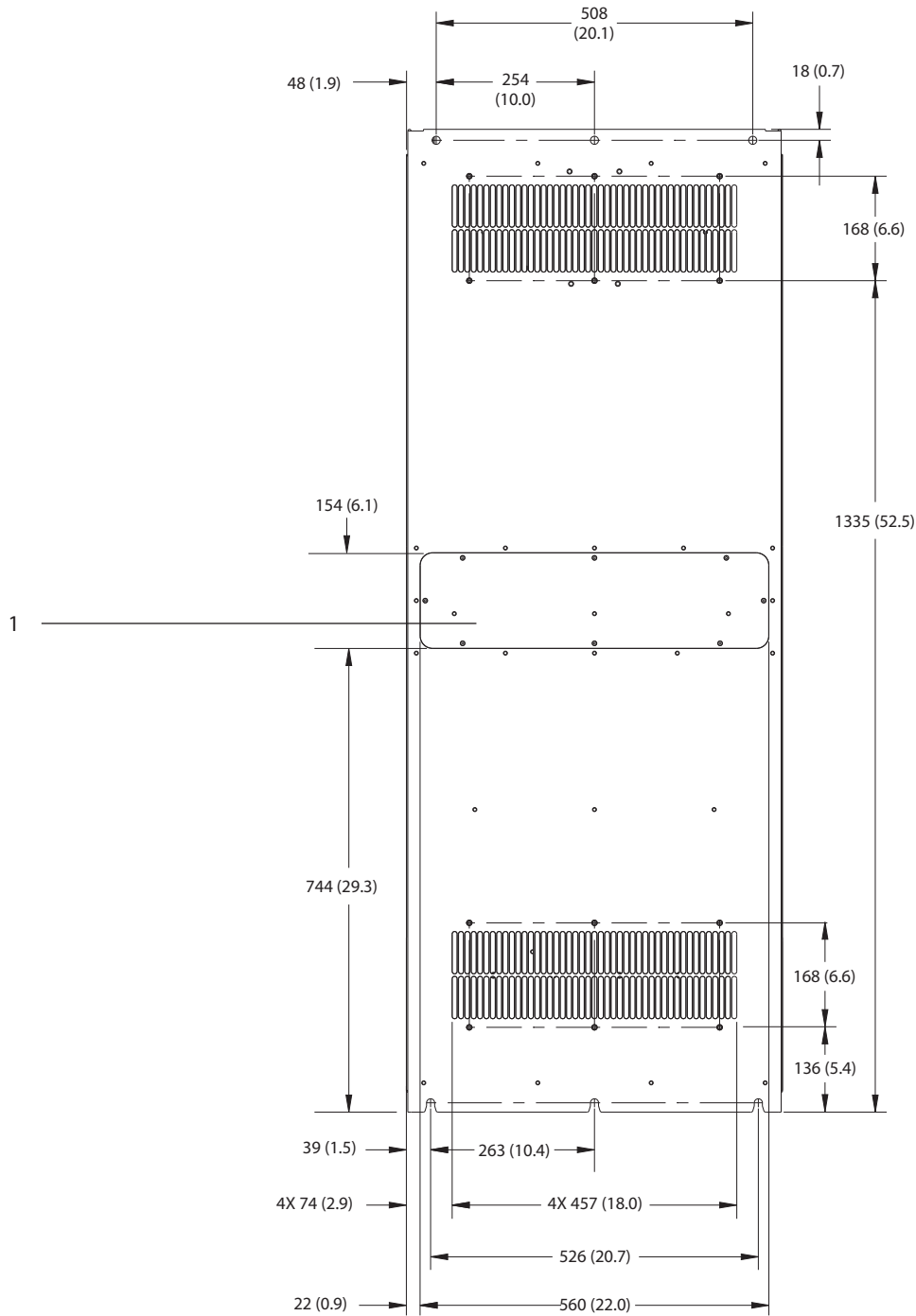
Ilustração 9.14 Vista frontal do E4h



9

Ilustração 9.15 Vista lateral do E4h

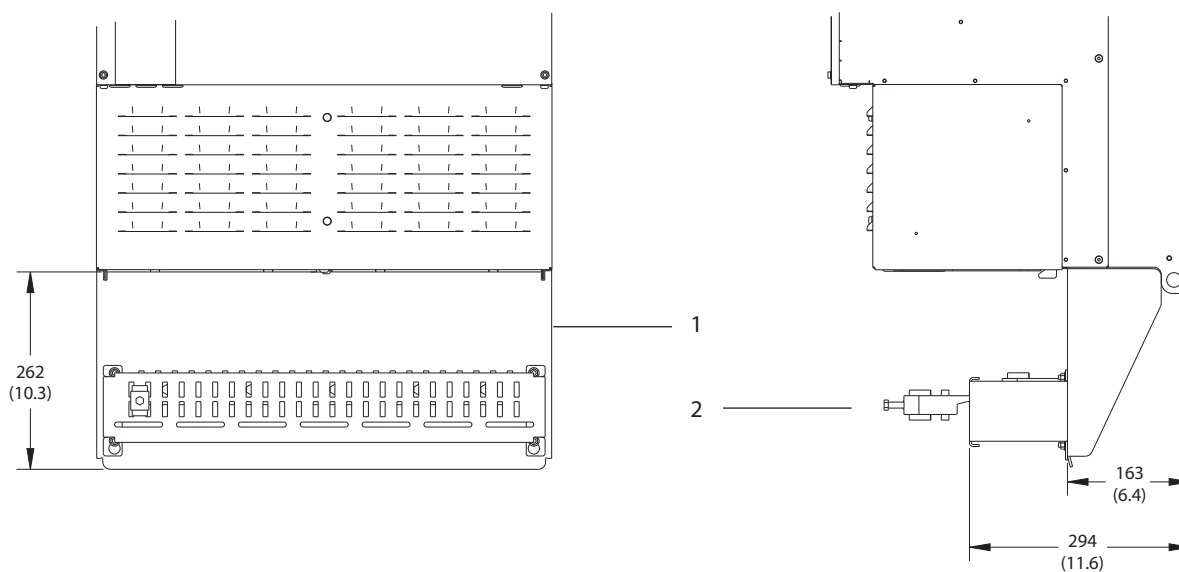
130BF665.10



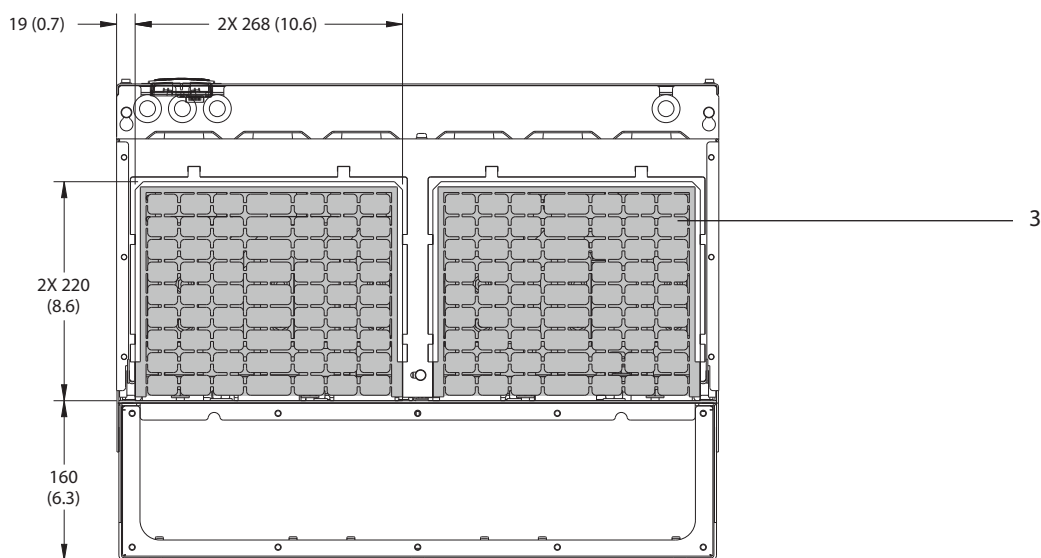
9

1	Painel de acesso ao dissipador de calor (opcional)
---	----------------------------------------------------

Ilustração 9.16 Vista traseira do E4h



9



1	Terminação de blindagem de RFI (padrão com opcional de RFI)
2	Cabo/braçadeira de EMC
3	Chapa para entrada de cabos

Ilustração 9.17 Terminação de blindagem de RFI e dimensões da chapa para entrada de cabos do E4h

9.9 Fluxo de ar do gabinete metálico

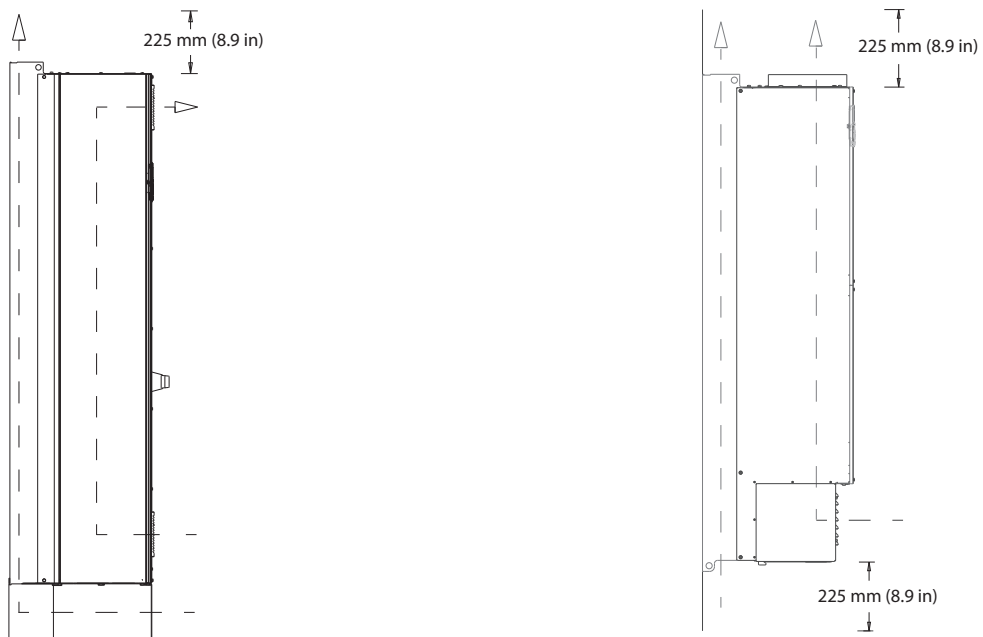


Ilustração 9.18 Fluxo de ar do E1h/E2h (esquerda) e E3h/E4h (direita)

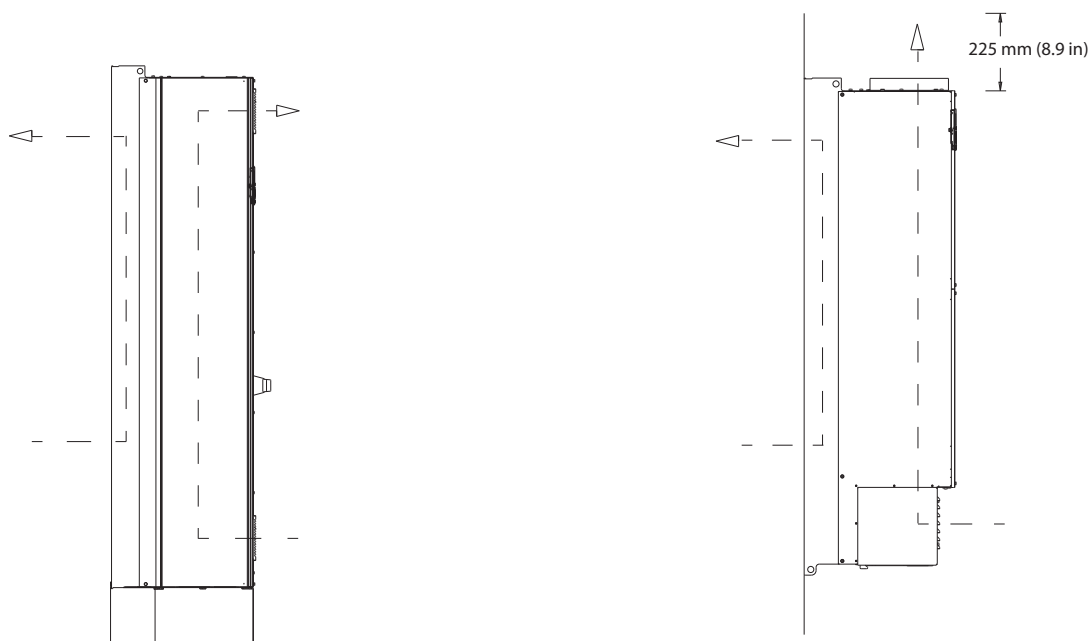


Ilustração 9.19 Fluxo de ar usando os kits de resfriamento da parede traseira no E1h/E2h (esquerda) e E3h/E4h (direita)

9.10 Características Nominais de Torque do Prendedor

Aplique o torque correto ao apertar prendedores nos locais que estão relacionados em *Tabela 9.6*. Torque muito baixo ou muito alto ao apertar uma conexão elétrica resulta em conexão elétrica ruim. Para garantir o torque correto, use uma chave torquimétrica.

Localização	Tamanho do parafuso	Torque [Nm (pol-lb)]
Terminais da rede elétrica	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Terminais do motor	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Terminais do ponto de aterramento	M8/M10	9,6 (84)/19,1 (169)
Terminais do freio	M8	9,6 (84)
Terminais de load sharing	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Terminais de regeneração (gabinetes metálicos E1h/E2h)	M8	9,6 (84)
Terminais de regeneração (gabinetes metálicos E3h/E4h)	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Terminais do relé	–	0,5 (4)
Tampa do painel/porta	M5	2,3 (20)
Chapa para entrada de cabos	M5	2,3 (20)
Painel de acesso ao dissipador de calor	M5	3,9 (35)
Tampa de comunicação serial	M5	2,3 (20)

Tabela 9.6 Características Nominais de Torque do Prendedor

10 Apêndice

10.1 Abreviações e Convenções

°C	Graus Celsius
°F	Graus Fahrenheit
Ω	Ohm
CA	Corrente alternada
AEO	Otimização Automática de Energia
ACP	Processador de controle da aplicação
AMA	Adaptação automática do motor
AWG	American wire gauge
CPU	Unidade de processamento central
CSIV	Valores de inicialização específicos do cliente
TC	Transformador de corrente
CC	Corrente contínua
DVM	Voltímetro digital
EEPROM	Memória somente leitura programável que pode ser apagada eletricamente
EMC	Compatibilidade eletromagnética
EMI	Interferência eletromagnética
ESD	Descarga eletrostática
ETR	Relé térmico eletrônico
f _{M,N}	Frequência do motor nominal
HF	Frequência alta
HVAC	Aquecimento, ventilação e ar condicionado
Hz	Hertz
I _{LIM}	Limite de Corrente
I _{INV}	Corrente nominal de saída do inversor
I _{M,N}	Corrente nominal do motor
I _{VLT,MAX}	Corrente de saída máxima
I _{VLT,N}	Corrente de saída nominal fornecida pelo conversor
IEC	Comissão Eletrotécnica Internacional
IGBT	Transistor bipolar de porta isolada
I/O	Entrada/saída
IP	Proteção de entrada
kHz	kiloHertz
kW	Quilowatt
L _d	Indutância do eixo-d do motor
L _q	Indutância do eixo-q do motor
LC	Capacitor do indutor
LCP	Painel de controle local
LED	Diodo emissor de luz
LOP	Teclado de operação local
mA	Miliamp
MCB	Disjuntores em miniatura
MCO	Opcional de controle de movimentos
MCP	Processador de controle do motor
MCT	Motion Control Tool
MDCIC	Cartão de interface de controle de múltiplos conversores

mV	Milivolts
NEMA	NEMA (National Electrical Manufacturers Association) nos Estados Unidos
NTC	Coefficiente de temperatura negativo
P _{M,N}	Potência do motor nominal
PCB	Placa de circuito Impresso
PE	Ponto de aterramento de proteção
PELV	Tensão extra baixa protetiva
PID	Proporcional integral derivativo
PLC	Programmable Logic Controller (Logic Controller Programável)
P/N	Número da peça
PROM	Memória somente leitura programável
PS	Seção de potência
PTC	Coefficiente de temperatura positivo
PWM	Modulação por largura de pulso
R _s	Resistência do estator
RAM	Memória de acesso aleatório
RCD	Dispositivo de corrente residual
Regenerativo	Terminais regenerativos
RFI	Interferência de radiofrequência
RMS	Raiz quadrada da média dos quadrados (corrente elétrica alternada ciclicamente)
RPM	Rotações por minuto
SCR	Retificador controlado por silicone
SMPS	Fonte de alimentação com modo de comutação
S/N	Número de série
STO	Safe Torque Off
T _{LIM}	Limite de torque
U _{M,N}	Tensão do motor nominal
V	Volt
VVC ⁺	Controle vetorial de tensão
X _h	Reatância principal do motor

Tabela 10.1 Abreviações, acrônimos e símbolos

Convenções

- Listas numeradas indicam os procedimentos.
- Listas de itens indicam outras informações e a descrição das ilustrações.
- O texto em *itálico* indica:
 - Referência cruzada
 - Link
 - Rodapé
 - Nome do parâmetro
 - Nome do grupo do parâmetro
 - Opcional de parâmetro
- Todas as dimensões são em mm (polegada).

10.2 Programações do Parâmetro Padrão Internacional/Norte-americano

Programar *parâmetro 0-03 Definições Regionais* para [0] *Internacional* ou [1] *América do Norte* altera a configuração padrão de alguns parâmetros. *Tabela 10.2* relaciona os parâmetros que são afetados.

Parâmetro	Valor de parâmetro padrão internacional	Valor de parâmetro padrão norte-americano
<i>Parâmetro 0-03 Definições Regionais</i>	Internacional	América do Norte
<i>Parâmetro 0-71 Formato da Data</i>	DD-MM-AAAA	MM/DD/AAAA
<i>Parâmetro 0-72 Formato da Hora</i>	24 h	12 h
<i>Parâmetro 1-20 Potência do Motor [kW]</i>	1)	1)
<i>Parâmetro 1-21 Potência do Motor [HP]</i>	2)	2)
<i>Parâmetro 1-22 Tensão do Motor</i>	230 V/400 V/575 V	208 V/460 V/575 V
<i>Parâmetro 1-23 Freqüência do Motor</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parâmetro 3-03 Referência Máxima</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parâmetro 3-04 Função de Referência</i>	Soma	Externa/Predefinida
<i>Parâmetro 4-13 Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]³⁾</i>	1500 rpm	1.800 RPM
<i>Parâmetro 4-14 Lim. Superior da Veloc. do Motor [Hz]⁴⁾</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parâmetro 4-19 Freqüência Máx. de Saída</i>	100 Hz	120 Hz
<i>Parâmetro 4-53 Advertência de Velocidade Alta</i>	1500 rpm	1.800 RPM
<i>Parâmetro 5-12 Terminal 27, Entrada Digital</i>	Parada por inércia inversa	Bloqueio externo
<i>Parâmetro 5-40 Função do Relé</i>	Alarme	Sem alarme
<i>Parâmetro 6-15 Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto</i>	50	60
<i>Parâmetro 6-50 Terminal 42 Saída</i>	Velocidade 0-Limite Superior	Velocidade 4-20 mA
<i>Parâmetro 14-20 Modo Reset</i>	Reset manual	Reset automático infinito
<i>Parâmetro 22-85 Velocidade no Ponto projetado [RPM]³⁾</i>	1500 rpm	1.800 RPM
<i>Parâmetro 22-86 Velocidade no Ponto projetado [Hz]</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parâmetro 24-04 Referência Máx do Fire Mode</i>	50 Hz	60 Hz

Tabela 10.2 Programações do Parâmetro Padrão Internacional/Norte-americano

1) *Parâmetro 1-20 Potência do Motor [kW]* é visível somente quando *parâmetro 0-03 Definições Regionais* estiver programado para [0] *Internacional*.

2) *Parâmetro 1-21 Potência do Motor [HP]* é visível somente quando *parâmetro 0-03 Definições Regionais* estiver programado para [1] *América do Norte*.

3) *Este parâmetro será visível somente quando parâmetro 0-02 Unidade da Veloc. do Motor* estiver programado para [0] *RPM*.

4) *Este parâmetro estará ativo somente quando parâmetro 0-02 Unidade da Veloc. do Motor* estiver programado para [1] *Hz*.

10.3 Estrutura de Menu dos Parâmetros

0-0*	Operação/Display	Sentido Horário	1-64	Amortecimento da Ressonância	2-26	Ref. de Torque	3-8*	Outras Rampas
0-0*	Motor Angle Offset Adjust	Seleção do Motor	1-65	Const Tempo Amortec Ressonanc	2-27	Tempo da Rampa de Torque	3-80	Tempo de Rampa do Jog
0-01	Idioma	Construção do Motor	1-66	Corrente Min. em Baixa Velocidade	2-28	Fator de Ganho do Boost	3-81	Tempo de Rampa da Parada Rápida
0-02	Unidade da Veloc. do Motor	Modelo do motor	1-67	Tipo de Carga	2-29	Torque Ramp Down Time	3-82	Tipo de Rampa da Parada Rápida
0-03	Definições Regionais	Modulo do motor	1-68	Inércia Mínima	2-30	Adv. Mech Brake	3-83	ParadRápid Rel.S-ramp na Decel.
0-04	Estado Operacion. na Energiz.(Manual)	Fator de Ganho de Amortecimento	1-69	Inércia Máxima	2-31	Position P Start Proportional Gain	3-84	ParadRápid Rel.S-ramp na Decel. Final
0-09	Monitor de Performance	Const. de Tempo do Filtro de Baixa Veloc	1-70	Ajustes da Partida	2-32	Speed PID Start Integral Time	3-89	Ramp Lowpass Filter Time
0-10	Setup Ativo	Const. de Tempo do Filtro de Alta Veloc.	1-71	Atraso da Partida	2-33	Speed PID Start Lowpass Filter Time	3-9*	Potenciôm. Digital
0-11	Editador SetUp	Const. de tempo do filtro de tensão	1-72	Função de Partida	3-0*	Referência/Rampas	3-90	Tamanho do Passo
0-12	Este Set-up é dependente de	Min. Current at No Load	1-73	Flying Start	3-0*	Limits de Referência	3-91	Tempo de Rampa
0-13	Leitura: Setups Conectados	Dados do Motor	1-74	Velocidade de Partida [RPM]	3-00	Intervalo de Referência	3-92	Restabelecimento da Energia
0-14	Leitura: Editor Setups/ Canal	Potência do Motor [kW]	1-75	Velocidade de Partida [Hz]	3-01	Unidade da Referência/Feedback	3-93	Limite Máximo
0-15	Readout: actual setup	Potência do Motor [HP]	1-76	Corrente de Partida [Hz]	3-02	Referência Mínima	3-94	Limite Mínimo
0-2*	Display do LCP	Tensão do Motor	1-8*	Ajustes de Parada	3-03	Referência Máxima	3-95	Atraso da Rampa de Velocidade
0-20	Linha do Display 1.1 Pequeno	Frequência do Motor	1-80	Função na Parada	3-04	Função de Referência	4-1*	Limits/Advertências
0-21	Linha do Display 1.2 Pequeno	Corrente do Motor	1-81	Veloc.Min./Funcão na Parada[RPM]	3-1*	Referências	4-1*	Limits do Motor
0-22	Linha do Display 1.3 Pequeno	Velocidade nominal do motor	1-82	Veloc. Min p/ Funcionar na Parada [Hz]	3-10	Referência Predefinida	4-10	Sentido de Rotação do Motor
0-23	Linha do Display 2 Grande	Torque nominal do Motor	1-83	Função de Parada Precisa	3-11	Velocidade de Jog [Hz]	4-11	Lim. Inferior da Veloc. do Motor [RPM]
0-24	Linha do Display 3 Grande	Adaptação Automática do Motor (AMA)	1-84	Valor Contador de Parada Precisa	3-12	Veloc. de Catch Up/Slow Down	4-12	Lim. Inferior da Veloc. do Motor [Hz]
0-25	Meu Menu Pessoal	DadosAvanç d Motr	1-85	Atraso Comp. Veloc Parada Precisa	3-13	Tipo de Referência	4-13	Lim. Superior da Veloc. do Motor [RPM]
0-3*	Leitura do LCP	Resistência do Estator (Rs)	1-9*	Temper. do Motor	3-14	Referência Relativa Pré-definida	4-14	Lim. Superior da Veloc do Motor [Hz]
0-30	Unid p/ parâm def p/ usuário	Resistência do Rotor (Rr)	1-90	Proteção Térmica do Motor	3-15	Fonte da Referência 1	4-16	Limite de Torque do Modo Motor
0-31	Valor Mín da Leitura Def p/usuário	Retância Parasita do Estator (X1)	1-91	Ventilador Externo do Motor	3-16	Fonte da Referência 2	4-17	Limite de Torque do Modo Gerador
0-32	Vlr máx d leitor definid p/usuário	Retância Parasita do Rotor (X2)	1-93	Fonte do Termistor	3-17	Fonte da Referência 3	4-18	Limite de Corrente
0-33	Source for User-defined Readout	Retância Principal (Xh)	1-94	ATEX ETR curlim. speed reduction	3-18	Fonte d Referência Relativa Escalonada	4-19	Frequência Máx. de Saída
0-37	Texto de Display 1	Indutância do eixo-q (Lq)	1-95	Sensor Tipo KTY	3-19	Velocidade de Jog [RPM]	4-2*	Fator Limite
0-38	Texto de Display 2	Indutância do eixo-d (Ld)	1-96	Recurso Termistor KTY	3-4*	Rampa de velocidade 1	4-20	Fte Fator de Torque Limite
0-39	Texto de Display 3	Pólos do Motor	1-97	Nível Limiar d KTY	3-40	Tipo de Rampa 1	4-21	Fte Fator Limite de veloc
0-4*	Teclado do LCP	Força Contra Eletromotriz em 1000RPM	2-*	Fiebs	3-42	Tempo de Aceleração da Rampa 1	4-23	Brake Check Limit Factor Source
0-40	Tecla [Hand on] (Manual ligado) do LCP	Off Set do Ângulo do Motor	2-0*	Frenagem CC	3-45	Tempo de Desaceleração da Rampa 1	4-24	Brake Check Limit Factor
0-41	Tecla [Off] do LCP	d-axis Inductance Sat. (LdSat)	2-00	Corrente de Hold CC	3-46	Rel. Rampa 1 Rampa-S Final Acel.	4-3*	Mon. Veloc.Motor
0-42	Tecla [Auto on] (Automát. ligado) do LCP	q-axis Inductance Sat. (LqSat)	2-01	Corrente de Freio CC	3-47	Rel. Rampa 1 Rampa-S Início Desac.	4-30	Função Perda Fdbk do Motor
0-43	Tecla [Reset] do LCP	Calibração de Torque em Baixa Velocidade	2-02	Tempo de Frenagem CC	3-48	Rel. Rampa 1 Rampa-S Final Desac.	4-31	Erro Feedb Veloc. Motor
0-44	Tecla [Off/Reset]-LCP	Inductance Sat. Point	2-03	Veloc.Acion.d FreioCC [Hz]	3-5*	Rampa de velocidade 2	4-32	Timeout Perda Feedb Motor
0-45	Tecla [Drive Bypass] LCP	Prog Indep Carga	2-04	Veloc.Acion.d FreioCC [Hz]	3-50	Tipo de Rampa 2	4-34	Função Erro de Tracking
0-5*	Copiar/Salvar	Magnetização do Motor a 0 Hz [RPM]	2-05	Referência Máxima	3-51	Tempo de Aceleração da Rampa 2	4-35	Erro de Tracking
0-50	Cópia do LCP	Redução d tensão no enfraquecimento do campo	2-06	Corrente de Estacionamento	3-52	Tempo de Desaceleração da Rampa 2	4-36	Erro de Tracking Timeout
0-51	Cópia do Set-up	Características U/f - U	2-07	Funções do Freio	3-55	Rel. Rampa 2 Rampa-S Início Acel.	4-37	Erro de Tracking Rampa
0-6*	Senha	Características U/f - F	2-1*	Funções do Freio	3-56	Rel. Rampa 2 Rampa-S Final Acel.	4-38	Erro de Tracking Timeout Rampa
0-60	Senha do Menu Principal	Corrente de Pulsos de Teste Flystart	2-10	Função de Frenagem	3-57	Rel. Rampa 2 Rampa-S Início Desac.	4-39	Erro de Tracky pós Timeout Rampa
0-61	Acesso ao Menu Principal s/ Senha	Compensação de Carga em Baix Velocid	2-11	Resistor de Freio (ohm)	3-58	Rel. Rampa 2 Rampa-S Final Desacel.	4-4*	Speed Monitor
0-65	Senha do Quick Menu (Menu Rápido)	Compensação de Carga em Alta Velocid	2-12	Limite da Potência de Frenagem (kW)	3-6*	Rampa 3	4-43	Motor Speed Monitor Function
0-66	Acesso QuickMenu(MenuRápidos)/senha	Compensação de Carga em Baixa Velocid	2-13	Monitoramento da Potência d Frenagem	3-60	Tipo de Rampa 3	4-44	Motor Speed Monitor Max
0-67	Acesso à Senha do Bus	Compensação de Carga em Alta Velocid	2-15	Frenagem	3-61	Tempo de Aceleração da Rampa 3	4-45	Motor Speed Monitor Timeout
0-68	Safety Parameters Password	Compensação de Carga em Baixa Velocid	2-16	Verificação do Freio	3-62	Tempo de Desaceleração da Rampa 3	4-5*	Ajuste Advertência
0-69	Password Protection of Safety Parameters	Compensação de Carga em Alta Velocid	2-17	Corr Máx Frenagem CA	3-65	Rel. Rampa 3 Rampa-S Início Acel.	4-50	Advertência de Corrente Baixa
1-1*	Carga e Motor	Compensação de Carga em Baixa Velocid	2-18	Control de Sobretenção	3-66	Rel. Rampa 3 Rampa-S Final Acel.	4-51	Advertência de Corrente Alta
1-00	Modo Configuração	Compensação de Carga em Alta Velocid	2-19	Verificação da Condição do Freio	3-67	Rel. Rampa 3 Rampa-S Inic Desac	4-52	Advertência de Velocidade Baixa
1-01	Princípio de Controle do Motor	Compensação de Carga em Alta Velocid	2-2*	Ganho de Sobretenção	3-68	Rel. Rampa 3 Rampa-S Final Desac.	4-53	Advertência de Velocidade Alta
1-02	Fonte Feedback.Flux Motor	Compensação de Carga em Baixa Velocid	2-20	Freio Mecânico	3-70	Rampa 4	4-54	Advert. de Refer Baixa
1-03	Características de Torque	Compensação de Carga em Alta Velocid	2-21	Corrente de Liberação do Freio	3-71	Tipo de Rampa 4	4-55	Advert. Refer Alta
1-04	Modo Sobrecarga	Compensação de Carga em Baixa Velocid	2-22	Velocidade de Ativação do Freio [RPM]	3-72	Tempo de Aceleração da Rampa 4	4-56	Advert. de Feedb Baixo
1-05	Config. Modo Local	Compensação de Carga em Alta Velocid	2-23	Velocidade de Ativação do Freio [Hz]	3-75	Tempo de Desaceleração da Rampa 4	4-57	Advert. de Feedb Alto
		Compensação de Carga em Baixa Velocid	2-24	Velocidade de Ativação do Freio [Hz]	3-76	Rel. Rampa 4 Rampa-S Início Aceler.	4-58	Função de Fase do Motor Ausente
		Compensação de Carga em Alta Velocid	2-25	Atraso da Parada	3-77	Rel. Rampa 4 Rampa-S Final Aceler.	4-59	Motor Check At Start
		Compensação de Carga em Baixa Velocid		Tempo de Liberação do Freio	3-78	Rel. Rampa 4 Rampa-S Início Desac.	4-6*	Bypass de Velocidd
		Compensação de Carga em Alta Velocid		Tempo de Liberação do Freio		Rel. Rampa 4 Rampa-S no Final Desac.	4-60	Bypass de Velocidade de [RPM]

4-61	Bypass de Velocidade de [Hz]	5-90	Controle Bus Digital & Relé	6-74	Terminal X45/1 Prefeet. Timeout Saída	7-57	PID de processo Fb. Tempo Filtro	9-18	Node Address
4-62	Bypass de Velocidade até [RPM]	5-93	Saída de Pulso #27 Ctrl. Bus	6-8*	Saída Analógica 4	8-5*	Com. e Opcionais	9-19	Drive Unit System Number
4-63	Bypass de Velocidade até [Hz]	5-94	Saída de Pulso #27 Timeout Prefeet.	6-80	Terminal X45/3 Saída	8-0*	Programaç Gerais	9-22	Telegram Selection
5-0*	Entrad/Saíd Digital	5-95	Saída de Pulso #29 Ctrl Bus	6-81	Terminal X45/3 Min Escala	8-01	Tipo de Controle	9-23	Parameter for Signals
5-00	Modo I/O Digital	5-96	Saída de Pulso #29 Timeout Prefeet.	6-82	Terminal X45/3 Máx Escala	8-02	Origem da Control Word	9-27	Parameter Edit
5-01	Modo do Terminal 27	5-97	Saída de Pulso #X30/6 Controle de Bus	6-83	Terminal X45/3 Ctrl de Bus	8-03	Tempo de Timeout da Control Word	9-28	Process Control
5-02	Modo do Terminal 29	5-98	Saída de Pulso #30/6 Timeout Prefeet.	6-84	Terminal X45/3 Prefeet. Timeout Saída	8-04	Função Final do Timeout	9-44	Fault Message Counter
5-1*	Entradas Digitais	6-0*	Modo E/S Analógico	7-0*	Control. PID de Veloc	8-05	Reset do Timeout da Control Word	9-45	Fault Code
5-10	Terminal 18 Entrada Digital	6-00	Timeout do Live Zero	7-00	Fonte do Feedb. do PID de Veloc.	8-06	Triggrer de Diagnóstico	9-47	Fault Number
5-11	Terminal 19 Entrada Digital	6-01	Função Timeout do Live Zero	7-01	Speed PID Droop	8-07	Filteragem de leitura	9-52	Fault Situation Counter
5-12	Terminal 27, Entrada Digital	6-1*	Entrada Analógica 1	7-02	Ganho Proporcional do PID de Velocidade	8-08	Prog. Ctrl. Word	9-53	Profibus Warning Word
5-13	Terminal 29, Entrada Digital	6-10	Terminal 53 Tensão Baixa	7-03	Tempo de Integração do PID de Velocid.	8-1*	Perfil da Control Word	9-63	Actual Baud Rate
5-14	Terminal 32, Entrada Digital	6-11	Terminal 53 Tensão Alta	7-04	Tempo de Diferenciação do PID de Veloc	8-10	Status Word STW Configurável	9-64	Device Identification
5-15	Terminal 33 Entrada Digital	6-12	Terminal 53 Corrente Baixa	7-05	Lim do Ganho Diferencial do PID de Veloc	8-13	Control Word STW Configurável	9-65	Profile Number
5-16	Terminal X30/2 Entrada Digital	6-13	Terminal 53 Corrente Alta	7-06	Tempo de Integração do PID d	8-14	Control Word Configurável CTW	9-67	Control Word 1
5-17	Terminal X30/3 Entrada Digital	6-14	Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Baixo	7-07	Tempo de Integração do PID d	8-17	Product Code	9-68	Status Word 1
5-18	Terminal X30/4 Entrada Digital	6-15	Terminal 53 Ref./Feedb. Valor Alto	7-08	Tempo de Integração do PID d	8-19	Configurable Alarm and Warningword	9-70	Edit Set-up
5-19	Terminal 37 Parada Segura	6-16	Terminal 53 Const. de Tempo do Filtro	7-09	Tempo de Integração do PID de Torque	8-3*	Config Port de Com	9-71	Profibus Save Data Values
5-20	Terminal X46/1 Entrada Digital	6-2*	Entrada Analógica 2	7-10	Tempo de FiltrPassabaixa d PID d veloc	8-30	Protocolo	9-72	ProfibusDriverReset
5-21	Terminal X46/3 Entrada Digital	6-20	Terminal 54 Tensão Baixa	7-11	Veloc.PID Fdbck Rel.Engrenag	8-31	Endereço	9-75	DO Identification
5-22	Terminal X46/5 Entrada Digital	6-21	Terminal 54 Tensão Alta	7-12	Fator Feed Forward PID Veloc	8-32	Baud Rate da Porta do FC	9-80	Defined Parameters (1)
5-23	Terminal X46/7 Entrada Digital	6-22	Terminal 54 Corrente Baixa	7-13	Speed PID Error Correction w/ Ramp	8-33	Bits Parid./Parad	9-81	Defined Parameters (2)
5-24	Terminal X46/9 Entrada Digital	6-23	Terminal 54 Corrente Alta	7-1*	Torque PI Ctrl.	8-34	Tempo de ciclo estimado	9-82	Defined Parameters (3)
5-25	Terminal X46/11 Entrada Digital	6-24	Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Baixo	7-10	Torque PI Feedback Source	8-35	Atraso Mínimo de Resposta	9-83	Defined Parameters (4)
5-26	Terminal X46/13 Entrada Digital	6-25	Terminal 54 Ref./Feedb. Valor Alto	7-12	Ganho Proporcional do PI de Torque	8-36	Atraso Máx de Resposta	9-84	Defined Parameters (5)
5-3*	Saídas Digitais	6-26	Terminal 54 Const. de Tempo do Filtro	7-13	Tempo de Integração do PI de Torque	8-37	FC Conj. Protocolo MC do	9-85	Defined Parameters (6)
5-30	Terminal 27 Saída Digital	6-3*	Entrada Analógica 3	7-16	Torque PI Lowpass Filter Time	8-4*	Seleção do telegrama	9-90	Changed Parameters (1)
5-31	Terminal 29 Saída Digital	6-30	Terminal X30/11 Tensão Baixa	7-18	Torque PI Feed Forward Factor	8-40	Parameters for Signals	9-91	Changed Parameters (2)
5-32	Terminal X30/6 Saída Digital	6-31	Terminal X30/11 Tensão Alta	7-19	Current Controller Rise Time	8-41	Configuração de gravação do PCD	9-92	Changed Parameters (3)
5-33	Terminal X30/7 Saída Digital	6-34	Term. X30/11 Ref./Feedb. Valor Baixo	7-20	Feedb Ctrl. Process	8-42	Configuração de Leitura do PCD	9-93	Changed Parameters (4)
5-4	Relés	6-35	Term. X30/11 Ref./Feedb. Valor Alto	7-22	Fonte de Feedback 1 PID de Processo	8-43	BTM Transaction Command	9-94	Changed Parameters (5)
5-40	Função do Relé	6-36	Term. X30/11 Constante Tempo do Filtro	7-22	Fonte de Feedback 2 PID de Processo	8-46	BTM Transaction Status	9-99	Profibus Revision Counter
5-41	Atraso de Ativação do Relé	6-4*	Entrada Analógica 4	7-30	Ctrl. PID Processos	8-47	BTM Timeout	10-0*	Fieldbus CAN
5-42	Atraso de Desativação do Relé	6-40	Terminal X30/12 Tensão Baixa	7-31	Anti Windup PID de Proc	8-48	BTM Maximum Errors	10-00	Protocolo CAN
5-5*	Entrada de Pulso	6-41	Terminal X30/12 Tensão Alta	7-32	Velocidade Inicial do PID do Processo	8-49	BTM Error Log	10-01	Seleção de Baud Rate
5-50	Term. 29 Baixa Freqüência	6-44	Term. X30/12 Ref./Feedb. Valor Baixo	7-33	Ganho Proporc. do PID de Processo	8-5*	Digital/Bus	10-02	MAC ID
5-51	Term. 29 Alta Freqüência	6-45	Term. X30/12 Ref./Feedb. Valor Alto	7-34	Tempo de Integr. do PID de Velocid.	8-50	Seleção de Parada por Inércia	10-05	Leitura do Contador de Erros d Transm
5-52	Term. 29 Ref./Feedb. Valor Baixo	6-46	Term. X30/12 Constante Tempo do Filtro	7-35	Tempo de Difer. do PID de veloc	8-51	Seleção de Parada Rápida	10-06	Leitura do Contador de Erros d Recepç
5-53	Term. 29 Ref./Feedb. Valor Alto	6-5*	Saída Analógica 1	7-36	Dif.do PID de Proc.- Lim. de Ganho	8-52	Seleção de Frenagem CC	10-07	Leitura do Contador de Bus off
5-54	Const de Tempo do Filtro de Pulso #29	6-50	Terminal 42 Saída	7-38	Fator do Feed Forward PID de Proc.	8-53	Seleção da Partida	10-1*	DeviceNet
5-55	Term. 33 Baixa Freqüência	6-51	Terminal 42 Saída	7-39	Larg Banda Na Refer.	8-54	Seleção da Reversão	10-10	Seleção do Tipo de Dados de Processo
5-56	Term. 33 Alta Freqüência	6-52	Terminal 42 Escala Mínima de Saída	7-40	Process PID i-part Reset	8-55	Seleção do Set-up	10-11	GravaçãoConfig dos Dados de Processo
5-57	Term. 33 Ref./Feedb.Valor Baixo	6-53	Terminal 42 Escala Máxima de Saída	7-41	PID de Proc. Av. I	8-56	Seleção da Referência Pré-definida	10-12	Leitura da Config dos Dados d Processo
5-58	Term. 33 Ref./Feedb. Valor Alto	6-54	Terminal 42 Ctrl Saída Bus	7-42	Process PID i-part Reset	8-57	Seleção Profidrive OFF2	Processo	
5-59	Const de Tempo do Filtro de Pulso #33	6-55	Terminal 42 Prefeet. Timeout Saída	7-43	Process PID Saída Neg. Clamp	8-58	Seleção Profidrive OFF3	10-13	Parâmetro de Advertência
5-6*	Saída de Pulso	6-56	Terminal 42 Filtro de Saída	7-44	Process PID Saída Pos. Clamp	8-8*	Diagn.Porta do FC	10-14	Referência da Rede
5-60	Terminal 27 Variável da Saída d Pulso	6-57	Terminal X30/8 Saída	7-45	Process PID Esc Min. do PID de Proc Ref.	8-80	Contagem de Mensagens do Bus	10-15	Referência da Rede
5-62	Freq Máx da Saída de Pulso #27	6-6*	Saída Analógica 2	7-46	Process PID Gain Scale at Max. Ref.	8-81	Contagem de Erros do Bus	10-2*	Filtros COS
5-63	Terminal 29 Variável da Saída d Pulso	6-60	Terminal X30/8 Saída	7-47	Process PID Feed Fwd Resource	8-82	Mensagem Receb. do Escravo	10-20	Filtro COS 1
5-65	Freq Máx da Saída de Pulso #29	6-61	Terminal X30/8 Escala mín	7-48	Proc.PID FeedFwd Normal/Invers. Ctrl.	8-83	Contagem de Erros do Escravo	10-21	Filtro COS 2
5-66	Terminal X30/6 Saída de Pulso Variável	6-62	Terminal X30/8 Escala máx.	7-49	Proc.PID Saída Normal/Invers. Ctrl.	8-9*	Jog do Bus	10-22	Filtro COS 3
5-68	Freq Máx do Pulso Saída #X30/6	6-63	Terminal X30/8 Controle de Bus	7-50	PID de Proc. Av. II	8-90	Velocidade de Jog 1 via Bus	10-23	Filtro COS 4
5-7*	Entrad d Encdr-24V	6-64	Terminal X30/8 Prefeet. Timeout Saída	7-51	PID de processo Extended PID	8-91	Velocidade de Jog 2 via Bus	10-3*	Acesso ao Parâim.
5-70	Term 32/33 Pulsos Por Revolução	6-7*	Saída Analógica 3	7-52	Process PID Feed Fwd Gain	9-00	Setpoint	10-30	Índice da Matriz
5-71	Term 32/33 Sentido do Encoder	6-70	Terminal X45/1 Saída	7-53	Process PID Feed Fwd Ramp up	9-07	Actual Value	10-31	Armazenar Valores dos Dados
5-8*	Saída do encoder	6-71	Terminal X45/1 Min Escala	7-54	Process PID Feed Fwd Ramp down	9-15	PCD Write Configuration	10-32	Revisão da DeviceNet
5-80	Atraso de Reconexão da Tampa AHF	6-72	Terminal X45/1 Máx. Escala	7-56	PID de processo Ref. Tempo Filtro	9-16	PCD Read Configuration	10-33	Gravar Sempre
5-9*	Bus Controlado	6-73	Terminal X45/1 Ctrl de Bus					10-34	Cód Produto DeviceNet

10-39	Parâmetros F do Devicenet	12-69	Ethernet PowerLink Status	14-2*	Reset do desarme	15-20	Registro do Histórico: Evento	16-13	Frequência
10-5*	CANopen	12-8*	OutrosServEthernet	14-20	Modo Reset	15-21	Registro do Histórico: Valor	16-14	Corrente do motor
10-50	Gravação Config. Dados Processo	12-80	Servidor de FTP	14-21	Modo para Nova Partida Automática	15-22	Registro do Histórico: Tempo	16-15	Frequência [%]
10-51	Leitura Config. Dados Processo.	12-81	Servidor HTTP	14-22	Modo Operação	15-3*	Registro de Falhas	16-16	Torque [Nm]
12-2*	Ethernet	12-82	Servidor SMTP	14-23	Prog. CódigoTipo	15-30	Registro de Falhas: Código da Falha	16-17	Velocidade [RPM]
12-0*	Config. IP	12-83	SNMP Agent	14-24	AtrasoDesarmLimCorrente	15-31	Reg. de Falhas/Valor	16-18	Térmico Calculado do Motor
12-00	Alocação do Endereço IP	12-84	Address Conflict Detection	14-25	Atraso do Desarme no Limite de Torque	15-32	Registro de Falhas: Tempo	16-19	Temperatura Sensor KTY
12-01	Endereço IP	12-85	ACD Last Conflict	14-26	Atraso Desarme-Defeito Inversor	15-4*	Identific. do VLT	16-20	Ângulo do Motor
12-02	Máscara da Subnet	12-89	Porta do Canal de Soquete Transparente	14-28	Programações de Produção	15-40	Tipo do FC	16-21	Reset alta torque [%]
12-03	Gateway Padrão	12-9*	Serv Ethernet Avançado	14-29	Código de Serviço	15-41	Seção de Potência	16-22	Torque [%]
12-04	Servidor do DHCP	12-90	Diagnóstico de Cabo	14-3*	CtrlLimite de Corr	15-42	Tensão	16-23	Motor Shaft Power [kW]
12-05	Contrato de Aluguel Expira Em	12-91	Cross-Over Automático	14-30	Ganho Proporcional-Contr.Lim.Corrente	15-43	Versão de Software	16-24	Calibrated Stator Resistance
12-06	Servidores de Nome	12-92	Espionagem IGMP	14-31	Tempo Integração-Contr.Lim.Corrente	15-44	String do Código de Compra	16-3*	Status do VLT
12-07	Nome do Domínio	12-93	Compromimento Errado de Cabo	14-32	Contr. Lim. Corrente, Tempo de Filtro	15-45	String de Código Real	16-30	Tensão de Conexão CC
12-08	Nome do Host	12-94	Prot.contra Interf.Broadcast	14-33	Proteção contra Estolagem	15-46	Nº. de Pedido do Cnvr. de Frequência	16-31	System Temp.
12-09	Endereço Físico	12-95	Filtro para Interferência de Broadcast	14-36	Field-weakening Function	15-47	Nº. de Pedido da Placa de Potência	16-32	Energia de Frenagem /s
12-10	Status do Link	12-96	Config. da Porta	14-37	Fieldweakening Speed	15-48	Nº. de Pedido do lcp	16-33	Energia de Frenagem /2 min
12-11	Duração do Link	12-97	QoS Priority	14-4*	Otimiz. de Energia	15-49	ID do SW da Placa de Controle	16-34	Temp. do Dissipador de Calor
12-12	Negociação Automática	12-98	Contadores de Interface	14-40	Nível do VT	15-50	ID do SW da Placa de Potência	16-35	Térmico do Inversor
12-13	Velocidade do Link	12-99	Contadores de Midia	14-41	Magnetização Mínima do AEO	15-51	Nº. Série Conversor de Freq.	16-36	Corrente Nom.do Inversor
12-14	Link Duplex	13-0*	Definições do SLC	14-42	Frequência AEO Mínima	15-53	Nº. Série Cartão de Potência	16-37	Corrente Máx.do Inversor
12-18	Supervisor MAC	13-00	Modo do SLC	14-43	Cosphi do Motor	15-54	Config File Name	16-38	Estado do SLC
12-19	Supervisor IP Addr.	13-01	Iniciar Evento	14-5*	Ambiente	15-55	Nome do arquivo	16-39	Temp.do Control Card
12-20	Instância de Controle	13-02	Parar Evento	14-50	Filtro de RFI	15-60	Opcional Montado	16-40	Buffer de Logging Cheio
12-21	Grav.Config.Dados de Processo	13-03	Resetar o SLC	14-51	Compensação do Link CC	15-61	Versão de SW do Opcional	16-41	Linha de status LCP Fundo
12-22	Leitura de Config dos Dados d Processo	13-1*	Comparadores	14-52	Controle do Ventilador	15-62	Nº. de Pedido do Opcional	16-45	Motor Phase U Current
12-23	Process Data Config Write Size	13-10	Operando do Comparador	14-55	Mon.Ventilr	15-63	Nº. Série do Opcional	16-46	Motor Phase V Current
12-24	Process Data Config Read Size	13-11	Operador do Comparador	14-56	Capacitância do Filtro Saída	15-70	Opcional no Slot A	16-47	Motor Phase W Current
12-27	Mestre Principal	13-1*	RS Flip Flops	14-57	Indutância do Filtro de Saída	15-71	Versão de SW do Opcional - Slot A	16-48	Speed Ref. After Ramp [RPM]
12-28	Armazenar Valores dos Dados	13-15	RS-FF Operand S	14-59	Número Real de Unidades Inversoras	15-72	Opcional no Slot B	16-49	Origem da Falha de Corrente
12-29	Gravar Sempre	13-16	RS-FF Operand R	14-7*	Compatibilidade	15-73	Versão de SW do Opcional - Slot B	16-5*	Referência&Fdback
12-3*	EtherNet/IP	13-2*	Temporizadores	14-72	Alarm Word do VLT	15-74	Opcional no Slot C0	16-50	Referência Externa
12-30	Parâmetro de Advertência	13-20	Temporizador do SLC	14-73	Warning Word do VLT	15-75	Versão de SW do Opcional no Slot C0	16-51	Referência de Pulso
12-31	Referência da Rede	13-4*	Regras Lógicas	14-74	Leg. Ext. Status Word	15-76	Opcional no Slot C1	16-52	Feedback [Unidade]
12-32	Controle da Rede	13-40	Regra Lógica Booleana 1	14-8*	Opcionais	15-77	Versão de SW do Opcional no Slot C1	16-53	Referência do DigiPot
12-33	Revisão do CIP	13-41	Operador de Regra Lógica 1	14-80	Opc.Suprid p/Fonte 24VCC Extern	15-80	Horas de funcionamento do ventilador	16-57	Feedback [RPM]
12-34	Código CIP do Produto	13-42	Regra Lógica Booleana 2	14-88	Option Data Storage	15-81	Horas de funcionamento preferido do ventilador	16-6*	Entradas e Saídas
12-35	Parâmetro do EDS	13-43	Operador de Regra Lógica 2	14-89	Option Detection	15-89	Configuration Change Counter	16-61	Definição do Terminal 53
12-37	Temporizador para Inibir o COS	13-44	Regra Lógica Booleana 3	14-9*	Config para Falhas	15-9*	Inform. do Parâm.	16-62	Entrada Analógica 53
12-38	Filtro COS	13-5*	Estados	14-90	Nível de Falha	15-92	Parâmetros Definidos	16-63	Definição do Terminal 54
12-4*	Modbus TCP	13-51	Evento do SLC	15-0*	Informação do VLT	15-93	Parâmetros Modificados	16-64	Entrada Analógica 54
12-40	Parâmetro de Status	13-52	Ação do SLC	15-00	Horas de funcionamento	15-99	Identific. do VLT	16-65	Saída Analógica 42 [mA]
12-41	Contagem de Mensagens do Escravo	14-0*	Funções Especiais	15-01	Horas em Funcionamento	16-00	Control Word	16-66	Saída Digital [bin]
12-42	Contag. de Msqs de Exceção do Escravo	14-0*	Chaveamnt d Invrsr	15-02	Medidor de kWh	16-01	Referência [Unidade]	16-67	Entr. Freq. #29 [Hz]
12-5*	EtherCAT	14-00	Padrão de Chaveamento	15-03	Energizações	16-02	Referência %	16-68	Entr. Freq. #33 [Hz]
12-50	Configured Station Alias	14-01	Frequência de Chaveamento	15-05	Superaquecimentos	16-03	Est.	16-69	Saída de Pulso #27 [Hz]
12-51	Configured Station Address	14-03	Sobremodulação	15-06	Reinicializar o Medidor de kWh	16-04	Reinicializar Contador de Horas de Func	16-70	Saída de Pulso #29 [Hz]
12-59	EtherCAT Status	14-06	Compensação de Tempo Ocioso	15-07	Reinicializar Contador de Horas de Func	16-05	Valor Real Principal [%]	16-71	Saída do Relé [bin]
12-6*	Ethernet PowerLink	14-1*	Mains Failure	15-1*	Def. Log de Dados	16-06	Actual Position	16-72	Contador A
12-60	Node ID	14-10	Falh red elétr	15-10	Fonte do Logging	16-09	Leit.Personalz.	16-73	Contador B
12-62	SDO Timeout	14-11	Tensã Red na FalhaRed.Elétr.	15-11	Intervalo de Logging	16-10	Status do Motor	16-74	Contador Parada Prec.
12-63	Basic Ethernet Timeout	14-12	Função no Desbalanceamento da Rede	15-12	Evento do Disparo	16-11	Potência [hp]	16-75	Entr. Analógica X30/11
12-66	Threshold	14-14	Kin. Back-up Time-out	15-13	Modo Logging	16-12	Tensão do motor	16-76	Entr. Analógica X30/12
12-67	Threshold Counters	14-15	Kin. Back-up Trip Recovery Level	15-14	Amostragens Antes do Disparo	16-1*	RegistradoHistórico	16-77	Saída Analógica X30/8 [mA]
12-68	Cumulative Counters	14-16	Kin. Back-up Gain	15-2*	RegistradoHistórico	16-11	Potência [hp]	16-78	Saída Anal. X45/1 [mA]
						16-12	Tensão do motor	16-79	Saída Analógica X45/3 [mA]

16-8*	FieldbusPorta do FC	18-56	Active Warning Numbers	32-0*	Encoder 2	32-87	Acc. down for limited jerk	33-61	Term X59/1 Entrada Digital
16-80	CTW 1 do Fieldbus	18-6*	Inputs & Outputs 2	32-00	Typo Sinal Incremental	32-88	Dec. up for limited jerk	33-62	Term X59/2 Entrada Digital
16-82	STATUS 1 do Fieldbus	18-60	Digital Input 2	32-01	Resolução Incremental	32-89	Dec. down for limited Jerk	33-63	Term X59/1 Saída digital
16-84	StatusWord do Opcional d Comunicação	18-7*	Rectifier Status	32-02	Protoc Absoluto	32-9*	Desenvolvimento.	33-64	Term X59/2 Saída digital
16-85	CTW 1 da Porta Serial	18-70	Mains Voltage	32-03	Resolução Absoluta	32-90	Depurar Fonte	33-65	Term X59/3 Saída digital
16-86	REF 1 da Porta Serial	18-71	Mains Frequency	32-04	Absolute Encoder Baudrate X55	33-0*	Config. Avanç COM	33-66	Term X59/4 Saída digital
16-87	BUS Readout Alarm/Warning	18-72	Mains Imbalance	32-05	Compr Absol Dados Encoder	33-00	ForçarHOME	33-67	Term X59/5 Saída digital
16-89	Configurable Alarm/Warning Word	18-75	Rectifier DC Volt.	32-06	Freq Absoluta Relógio do Encoder	33-01	Ajuste Ponto Zero da Pos. Home	33-68	Term X59/6 Saída digital
16-9*	Leitura dos Diagnós	18-9*	Leituras do PID	32-07	Gerç Absoluta Relógio do Encoder	33-02	Rampa p/ Home Motion	33-69	Term X59/7 Saída digital
16-90	Alarm Word	18-90	Process PID Error	32-08	Compr Absol Cabo do Encoder	33-03	Veloc de Home Motion	33-70	Term X59/8 Saída digital
16-91	Alarm Word 2	18-92	PID de processo Saída	32-09	Monitoram Encoder	33-04	Comport durante HomeMotion	33-8*	Parâm Globais
16-92	Warning Word	18-93	Process PID Clamped Output	32-10	Direção Rotacional	33-10	Sincronização	33-80	N.º do programa ativado
16-93	Warning Word 2	18-94	Process PID Gain Scaled Output	32-11	Denom Unit Usuário	33-10	Mestre Fator de Sincronização(Mi:S)	33-81	Estado Energiz
16-94	Status Word Estendida	22-0*	Funções de Aplicação	32-12	Numero Unit Usuário	33-11	Escravo Fator Sincronização (M: S)	33-82	Monitoram Status Drive
17-1*	Opção d Feedback	22-0*	Diversos	32-13	Enc.2 Control	33-12	Escravo Posição p/ Sincronização	33-83	Comport. apósErro
17-1*	Interf. Encoder Inc	22-0*	Atraso de Bloqueio Externo	32-14	Enc.2 node ID	33-12	Janela Precisão p/ Sinc Posição	33-84	Comport. apósEsc.
17-10	Tipo de Sinal	30-0*	Recursos Especiais	32-15	Enc.2 CAN guard	33-13	Limite Rel Veloc Escravo	33-85	MCO Alimentada p/24VCC Externa
17-11	Resolução (PPR)	30-0*	Wobbler	32-3*	Encoder 1	33-14	Limite Rel Veloc Escravo	33-86	Terminal no alarme
17-2*	Interf. Encoder Abs	30-00	Wobble Mode	32-30	Typo Sinal Incremental	33-15	Núm Marcadr p/ Mestre	33-87	Estado do Termin.no alarme
17-20	Seleção do Protocolo	30-01	Wobble Delta Freqüência [Hz]	32-31	Resolução Incremental	33-16	Núm Marcadr p/ Escravo	33-88	Status word no alarme
17-21	Multiturn (Posições/Rev)	30-02	Wobble Delta Freqüência [%]	32-32	Protoc Absoluto	33-17	Marcadr Distânc Mestre	33-9*	Config. Porta MCO
17-22	Multiturn Revolutions	30-03	Wobble Delta Freq. Scaling Resource	32-33	Resolução Absoluta	33-18	Marcadr Distâ Escravo	33-90	X62 MCO CAN node ID
17-24	Comprim. Dados SSI	30-04	Wobble Jump Freqüência [Hz]	32-35	Compr Absol Dados Encoder	33-19	Tip. Marcadr Mestr	33-91	X62 MCO CAN baud rate
17-25	Veloc. Relógio	30-05	Wobble Jump Freqüência [%]	32-36	Freq Absoluta Relógio do Encoder	33-20	Tip. Marcadr Escr	33-94	X60 MCO RS485 serial termination
17-26	Formato Dados SSI	30-06	Wobble Sequence Time	32-37	Gerç Absoluta Relógio do Encoder	33-21	Janela Tolerânc. Marcadr Mestr	33-95	X60 MCO RS485 serial baud rate
17-34	Bauderate da HIPERFACE	30-08	Wobble Tempo Acel/Desacel	32-38	Compr Absol Cabo do Encoder	33-22	JanelaTolerânc. Marcadr Escrav	34-0*	Leit.Dados do MCO
17-5*	Interface do Resolver	30-09	Wobble Tempo Rand Function	32-39	Monitoram Encoder	33-23	Iniciar Comport p/ Sinc Marcadr	34-0*	Par GravarPCD
17-50	Pólos	30-10	Opcional Wobble	32-40	Terminação Encoder	33-24	Núm Marcadr p/ Defeito	34-01	PCD 1 Gravar no MCO
17-51	Tensão Entrad	30-11	Wobble Random Ratio Max.	32-43	Enc.1 Control	33-25	Núm Marcadr p/ Pronto	34-02	PCD 2 Gravar no MCO
17-53	Freq de Entrada	30-12	Wobble Random Ratio Min.	32-44	Enc.1 node ID	33-26	Filtro Veloc	34-03	PCD 3 Gravar no MCO
17-53	Rel de transformação	30-19	Wobble Delta Freq. Scaled	32-45	Enc.1 CAN guard	33-27	Ajuste Tempo Filtr	34-04	PCD 4 Gravar no MCO
17-56	Encoder Sim. Resolution	30-2*	AjustAvançPartida	32-50	Fonte Escrava	33-28	Configurac Filtro Marcadr	34-05	PCD 5 Gravar no MCO
17-59	Interface Resolver	30-20	High Starting Torque Time [s]	32-51	MCO 302 Last Will	33-29	Tempo Filtr p/ Filtr Marcadr	34-06	PCD 6 Gravar no MCO
17-6*	Monitor. e Aplic.	30-21	High Starting Torque Current [%]	32-52	Source Master	33-30	Correç Máxima do Marcador	34-07	PCD 7 Gravar no MCO
17-60	Sentido doFeedback	30-22	Proteção de Rotor Bloqueado	32-6*	Criador PID	33-31	Temp deSincronização	34-08	PCD 8 Gravar no MCO
17-61	Monitoram. Sinal Encoder	30-23	Tempo de Detecção do Rotor Bloq.[s]	32-60	Fator Proporcional	33-32	Feed Forward Velocity Adaptation	34-09	PCD 9 Gravar no MCO
17-7*	Position Scaling	30-24	Locked Rotor Detection Speed Error [%]	32-61	Fator Derivativo	33-33	Velocity Filter Window	34-10	PCD 10 Gravar no MCO
17-70	Position Unit	30-25	Light Load Delay [s]	32-62	Fator Integral	33-34	Slave Marker filter time	34-2*	Par Ler PCD
17-71	Position Unit Scale	30-26	Light Load Current [%]	32-63	Vr Limite p/ Soma Integral	33-4*	Tratam. Limite	34-21	PCD 1 Ler do MCO
17-72	Position Unit Numerator	30-27	Light Load Speed [%]	32-64	LargBanda PID	33-40	Chav Lim Comportam atEnd	34-22	PCD 2 Ler do MCO
17-73	Position Unit Denominator	30-27	Light Load Speed [%]	32-65	Veloc de Feed-Forward	33-41	Limite Fim de Sfw Negativo	34-23	PCD 3 Ler do MCO
17-74	Position Offset	30-5*	Unit Configuration	32-66	Aceleraç de Feed-Forward	33-42	Limite Fim de Sfw Positivo	34-24	PCD 4 Ler do MCO
18-*	Leituras de Dados 2	30-50	Heat Sink Fan Mode	32-67	Erro Posiç. Máx. Tolerado	33-43	Limite Fim de Sfw Negativo Ativo	34-25	PCD 5 Ler do MCO
18-2*	Motor Readouts	30-8*	Compatibilidade (I)	32-68	Comport Inverso p/Escravo	33-44	Limite Fim de Sfw Positivo Ativo	34-26	PCD 6 Ler do MCO
18-27	Safe Opt. Est. Speed	30-80	Indutância do eixo-d (Ld)	32-69	Tempo Amostragem p/ Ctrl PID	33-45	Janela Alvo de Time in	34-27	PCD 7 Ler do MCO
18-28	Safe Opt. Meas. Speed	30-81	Resistor de Freio (ohm)	32-70	Tempo Varrad p/ Gerador Perfil	33-46	LimitValue d Janela Alvo	34-28	PCD 8 Ler do MCO
18-29	Safe Opt. Speed Error	30-83	Ganho Proporcional do PID de Velocidade	32-72	Tamanho da Janela Ctrl (Ativação)	33-47	Tam da Janela Alvo	34-29	PCD 9 Ler do MCO
18-3*	Analog Readouts	30-84	Ganho Proporcional do PID de Proc	32-73	Integral limit filter time	33-5*	Configur. de E/S	34-30	PCD 10 Ler do MCO
18-36	Entrada analógica X48/2 [mA]	31-0*	OptionBypass	32-74	Position error filter time	33-50	Term X57/1 Entrada Digital	34-4*	Entrads & Saídas
18-37	EntradaTemp X48/4	31-00	Bypass Mode	32-80	Veloc. & Acel.	33-51	Term X57/2 Entrada Digital	34-40	Entrads Digitais
18-38	EntradaTemp X48/7	31-01	Bypass Start Time Delay	32-81	Rampa +Curta	33-52	Term X57/3 Entrada Digital	34-41	Saídas Digitais
18-39	EntradaTemp X48/10	31-02	Bypass Trip Time Delay	32-82	Tipo Ramp	33-53	Term X57/4 Entrada Digital	34-5*	Dados d Proc
18-43	Saída Analógica X49/7	31-03	Test Mode Activation	32-83	Resolução de Veloc	33-54	Term X57/5 Entrada Digital	34-50	Posição Real
18-44	Saída Analógica X49/9	31-10	Bypass Status Word	32-84	Veloc. Padrão	33-55	Term X57/6 Entrada Digital	34-51	Posição Comandada
18-45	Saída Analógica X49/11	31-11	Bypass Running Hours	32-85	Aceleração Padrão	33-56	Term X57/7 Entrada Digital	34-52	Posição Atual Mestre
18-5*	Active Alarms/Warnings	31-19	Remote Bypass Activation	32-86	Acc. up for limited jerk	33-57	Term X57/8 Entrada Digital	34-53	Posiç Índice Escravo
18-55	Active Alarm Numbers	32-2*	Config.BásicaMCO			33-58	Term X57/9 Entrada Digital	34-54	Posição Índice Mestre
						33-59	Term X57/10 Entrada Digital	34-55	Posição da Curva
						33-60	Modo Term X59/1 e X59/2	34-56	Erro Rastr.

34-57	Erro de Sincronismo	36-6*	Saída X49/11	42-9*	Special
34-58	Veloc Real	36-60	Terminal X49/11 Saída Analógica	42-90	Restart Safe Option
34-59	Veloc Real do Mestre	36-62	Terminal X49/11 Min. Escala	43-0*	Unit Readouts
34-60	Status doSincronismo	36-63	Terminal X49/11 Máx. Escala	43-00	Component Status
34-61	Status Eixo	36-64	Terminal X49/11 Ctrl de Bus	43-01	Auxiliary Temp.
34-62	Status Programa	36-65	Terminal X49/11 Preadef. Timeout	43-02	Component SW ID
34-64	MCO 302 Status	42-1*	Safety Functions	43-1*	Power Card Status
34-65	MCO 302 Control	42-1*	Speed Monitoring	43-10	HS Temp. ph.U
34-66	SPI Error Counter	42-10	Measured Speed Source	43-11	HS Temp. ph.V
34-7*	Leitura Diagnostíc	42-11	Encoder Resolution	43-12	HS Temp. ph.W
34-70	Alarm Word MCO 1	42-12	Encoder Direction	43-13	PC Fan A Speed
34-71	Alarm Word MCO 2	42-13	Gear Ratio	43-14	PC Fan B Speed
35-0*	OpçEntrd Sensor	42-14	Feedback Type	43-15	PC Fan C Speed
35-0*	Mod Entrd Temp	42-15	Feedback Filter	43-2*	Fan Pow.Card Status
35-00	Term. X48/4 Temperature Unit	42-17	Tolerance Error	43-20	FPC Fan A Speed
35-01	Term. Tipo de Entrada X48/4	42-18	Zero Speed Timer	43-21	FPC Fan B Speed
35-02	Term. X48/7 Temperature Unit	42-19	Zero Speed Limit	43-22	FPC Fan C Speed
35-03	Term. Tipo de Entrada X48/7	42-2*	Safe Input	43-23	FPC Fan D Speed
35-04	Term. X48/10 Temperature Unit	42-20	Safe Function	43-24	FPC Fan E Speed
35-05	Term. Tipo de Entrada X48/10	42-21	Type	43-25	FPC Fan F Speed
35-06	FunçãoAlarm Sensor de Temper.	42-22	Discrepancy Time	600-0*	PROFI-safe
35-1*	EntradaTemp X48/4	42-23	Stable Signal Time	600-22	PROFI-drive/safe Tel. Selected
35-14	Term. X48/4 Filter Time Constant	42-24	Restart Behaviour	600-44	Fault Message Counter
35-15	Term. X48/4 Temp. Monitor	42-3*	General	600-47	Fault Number
35-16	Term. X48/4 Low Temp. Limit	42-30	External Failure Reaction	600-52	Fault Situation Counter
35-17	Term. X48/4 High Temp. Limit	42-31	Reset Source	601-0*	PROFI-drive 2
35-2*	EntradaTemp X48/7	42-33	Parameter Set Name	601-22	PROFI-drive Safety Channel Tel. No.
35-24	Term. X48/7 Filter Time Constant	42-35	S-CRC Value		
35-25	Term. X48/7 Temp. Monitor	42-36	Level 1 Password		
35-26	Term. X48/7 Low Temp. Limit	42-4*	SSI		
35-27	Term. X48/7 High Temp. Limit	42-40	Type		
35-3*	EntradaTemp X48/10	42-41	Ramp Profile		
35-34	Term. X48/10 Filter Time Constant	42-42	Delay Time		
35-35	Term. X48/10 Temp. Monitor	42-43	Delta T		
35-36	Term. X48/10 Low Temp. Limit	42-44	Deceleration Rate		
35-37	Term. X48/10 High Temp. Limit	42-45	Delta V		
35-4*	EntradaAnalogX48/2	42-46	Zero Speed		
35-42	Term. X48/2 Low Current	42-47	Ramp Time		
35-43	Term. X48/2 High Current	42-48	S-ramp Ratio at Decel. Start		
35-44	Term. X48/2 Low Ref./Feedb. Value	42-49	S-ramp Ratio at Decel. End		
35-45	Term. X48/2 High Ref./Feedb. Value	42-5*	SLS		
35-46	Term. X48/2 Filter Time Constant	42-50	Cut Off Speed		
36-0*	OpçE/S Progrmáv	42-51	Speed Limit		
36-0*	Modo E/S	42-52	Fail Safe Reaction		
36-03	Terminal X49/7 Modo	42-53	Start Ramp		
36-04	Terminal X49/9 Modo	42-54	Ramp Down Time		
36-05	Terminal X49/11 Modo	42-6*	Safe Fieldbus		
36-4*	Saída X49/7	42-60	Telegram Selection		
36-40	Terminal X49/7 Saída Analógica	42-61	Destination Address		
36-42	Terminal X49/7 Min. Escala	42-8*	Status		
36-43	Terminal X49/7 Max. Escala	42-80	Safe Option Status		
36-44	Terminal X49/7 Ctrl de Bus	42-81	Safe Option Status 2		
36-45	Terminal X49/7 Preadef. Timeout	42-82	Safe Control Word		
36-5*	Saída X49/9	42-83	Safe Status Word		
36-50	Terminal X49/9 Saída Analógica	42-85	Active Safe Func.		
36-52	Terminal X49/9 Min. Escala	42-86	Safe Option Info		
36-53	Terminal X49/9 Max. Escala	42-87	Time Until Manual Test		
36-54	Terminal X49/9 Ctrl de Bus	42-88	Supported Customization File Version		
36-55	Terminal X49/9 Preadef. Timeout	42-89	Customization File Version		

Índice

A

Abreviações.....	105
Adaptação automática do motor	
Advertência.....	71
Configurando.....	53
Advertências	
Lista de.....	10, 64
Alarmes	
Lista de.....	10, 64
Registro.....	10
Alimentação de 24 V CC.....	42
Alimentação de rede elétrica (L1, L2, L3).....	81
Alta tensão.....	4, 48
AMA	
AMA.....	71
consulte também <i>Adaptação automática do motor</i>	
Ambiente.....	13, 82
Aprovações e certificações.....	3
Aquecedor	
Esquemática de fiação.....	24
Fiação de.....	44
Localização.....	7, 8
Uso.....	13
Aquecedor de espaço.....	7
consulte também <i>Aquecedor</i>	
Armazenagem.....	12
Armazenamento do capacitor.....	12
Atmosfera explosiva.....	13
Auto on (Automático ligado).....	11, 61

B

Blindagem	
Cabos.....	41
Extremidades trançadas.....	21
Rede elétrica.....	5
RFI.....	7, 8
Terminação de RFI.....	98, 102
Blindagem da rede elétrica.....	5

C

Cabos	
Advertência de instalação.....	21
Blindado.....	22
Comprimento de cabo e seção transversal.....	82
Criando aberturas para.....	16, 17
Especificações.....	82
Estendendo.....	41, 46
Motor.....	25
Número e tamanho máximo por fase.....	77
Rede elétrica.....	27
Características nominais da corrente de curto-circuito (SCCR)	
.....	86

Cartão de controle

Advertência.....	71
Especificações.....	85
Localização.....	9
Ponto de desarme por superaquecimento.....	77
RS485.....	84

Cartão de potência

Advertência.....	72
Localização.....	9

Cartão de potência do ventilador

Advertência.....	73
Localização.....	7, 8

Certificação da UL.....

	3
--	---

Chapa para entrada de cabos

Características nominais de torque.....	104
Descrição.....	15
Dimensões do E1h.....	90
Dimensões do E2h.....	94
Dimensões do E3h.....	98
Dimensões do E4h.....	102

Chaves

A53/A54.....	45
Desconexão.....	48, 86
Temperatura do resistor do freio.....	44
Terminação do bus serial.....	44

Classe de eficiência energética.....

	82
--	----

Comunicação serial

Características nominais de torque da tampa.....	104
Descrições e configurações padrão.....	42
Localização.....	9

Condensação.....

	13
--	----

Condições ambiente

Especificações.....	82
Visão geral.....	13

Conexão de energia.....

	21
--	----

Configurações da fiação

Malha aberta.....	56
Partida/parada.....	57
Regeneração.....	59
Reset do alarme externo.....	59
Termistor.....	59

Configurações de montagem.....

	14
--	----

Configurações padrão de fábrica.....

	55
--	----

Configurações regionais.....

	54, 106
--	---------

Contatos auxiliares.....

	44
--	----

Corrente

Entrada.....	45
Fuga.....	29
Limit.....	76

Corrente de fuga.....

	5, 29
--	-------

Curto circuito.....

	67
--	----

D

Defeito interno.....

	70
--	----

Definições		Espaço livre da porta	
Advertências e alarmes.....	63	E1h.....	90
Mensagens de status.....	61	E2h.....	94
Definições de mensagens de status.....	61	E3h.....	98
Desconexão.....	7, 44, 48, 86	E4h.....	102
Dimensões Externas		Especificações elétricas 380–500 V.....	78
E1h.....	87	Especificações elétricas 525–690 V.....	80
E2h.....	91	Etiqueta.....	12
E3h.....	95		
E4h.....	99	F	
Disjuntores.....	46, 86	Ferramentas.....	12
Dispositivo de bloqueio.....	43	Fiação de controle.....	41, 43, 46
Dissipador de calor		Fieldbus.....	41
Advertência.....	68, 70, 71, 73	Filtro.....	13
Características nominais de torque do painel de acesso.....	104	Fluxo de ar.....	13, 14, 103
Dimensões do painel de acesso ao E1h.....	89	Formação periódica.....	12
Dimensões do painel de acesso ao E2h.....	93	FPC.....	7
Dimensões do painel de acesso ao E3h.....	97	consulte também <i>Cartão de potência do ventilador</i>	
Dimensões do painel de acesso ao E4h.....	101	Freio	
Fluxo de ar necessário.....	14	Características nominais de torque dos terminais.....	104
Limpeza.....	13, 60	Localização dos terminais.....	7
Ponto de desarme por superaquecimento.....	77	Mensagem de status.....	61
Divisão da carga		Fusíveis	
Advertência.....	4	Especificações.....	85
Características nominais de torque dos terminais.....	104	Lista de verificação de pré-partida.....	46
Esquemática de fiação.....	24	Localização.....	7, 8
Localização dos terminais.....	8	Proteção de sobrecorrente.....	21
Terminais.....	8	Resolução de Problemas.....	76
Drive		G	
Definição.....	6	Gases.....	13
Dimensões.....	6	Glossário.....	105
Inicialização.....	55	Guia de Design.....	3, 14, 82
Requisitos de espaçamento.....	14	Guia de Programação.....	3
Status.....	61		
E		H	
Elevação.....	12, 14	Hand On (Manual Ligado).....	11, 61
Em conformidade com ADN.....	3	I	
EMC.....	21, 22, 23	Instalação	
Encoder.....	53	Compatível com EMC.....	23, 29
Entrada digital/saída		Configuração rápida.....	52
Descrições e configurações padrão.....	42	Elétrica.....	21
Posições do bloco de terminais.....	9	Ferramentas necessárias.....	12
Entrada/saída analógica		Inicialização.....	55
Descrições e configurações padrão.....	42	Lista de verificação.....	46
Posições do bloco de terminais.....	9	Mecânica.....	15
Entrada/saída de controle		Partida.....	54
Descrições e configurações padrão.....	41	Pessoal qualificado.....	4
Especificações.....	83	Requisitos.....	14
Equalização do potencial.....	29	Terminais de regeneração/divisão da carga.....	20
Equipamento opcional.....	43, 48	Instruções de Segurança.....	4, 21, 48
		Instruções para descarte.....	3

Interferência		
EMC.....	22	
Rádio.....	6	
Interruptor de terminação do bus serial.....	9, 44	
Interruptores A53/A54.....	9	
L		
LCP		
Display.....	10	
Localização.....	7, 8	
Luzes indicadoras.....	11	
Menu.....	49	
Resolução de Problemas.....	74	
Luzes indicadoras.....	64	
M		
Malha aberta		
Exemplo de programação.....	50	
Fiação para controle da velocidade.....	56	
Precisão de velocidade.....	85	
Manual		
Número da versão.....	3	
Manutenção.....	13, 60	
MCT 10.....	52	
Medições.....	6	
Medições de altura.....	6	
Medições de largura.....	6	
Medições de profundidade.....	6	
Menu		
Descrições do.....	49	
Teclas.....	10	
Menu principal.....	49	
Motor		
Advertência.....	65, 66, 68	
Cabos.....	21, 25	
Características nominais de torque dos terminais.....	104	
Classe de proteção.....	13	
Conectando.....	25	
Dados.....	76	
Especificações da saída.....	81	
Esquemática de fiação.....	24	
Resolução de Problemas.....	75	
Rotação.....	53	
Setup.....	49	
Superaquecimento.....	66	
Terminais.....	7	
Termistor.....	59	
N		
Número da versão de software.....	3	
O		
Otimização Automática de Energia.....	53	
P		
Painel de distribuição.....	88	
Parâmetros.....	49, 54, 106	
Partida acidental.....	4	
Partida/parada.....	57	
Pedestal.....	15	
Perda de fase.....	65	
Peso.....	6	
Pessoal qualificado.....	4	
Plaqueta de identificação.....	12	
Ponto de aterramento		
Advertência.....	70	
Características nominais de torque dos terminais.....	104	
Conectando.....	29	
Delta aterrado.....	27	
Delta flutuante.....	27	
Lista de verificação.....	46	
Rede elétrica isolada.....	27	
Terminais.....	7, 8	
Potenciômetro.....	42	
Prateleira de controle.....	7, 8, 9	
Programação.....	10, 50	
Proteção de sobrecorrente.....	21	
Proteção térmica.....	3	
Q		
Quick menu.....	10, 49	
R		
Rabichos.....	21	
Reciclagem.....	3	
Rede elétrica		
Advertência.....	69	
Cabos.....	27	
Características nominais de torque dos terminais.....	104	
Conectando.....	27	
Especificações.....	81	
Terminais.....	7, 8	
Rede elétrica CA.....	27	
consulte também <i>Rede elétrica</i>		
Refrigeração		
Advertência de poeira.....	13	
Lista de verificação.....	46	
Requisitos.....	14	
Regeneração		
Características nominais de torque dos terminais.....	104	
Configuração da fiação.....	59	
Localização dos terminais.....	7	
Terminais.....	8	
Registro de falhas.....	10	
Reinicializar.....	11, 64, 72	

Relé térmico eletrônico (ETR).....	21	Terminais	
Relés		Comunicação serial.....	42
Especificações da saída.....	84	Dimensões do E1h (vistas frontal e lateral).....	31
Localização.....	9, 43	Dimensões do E2h (vistas frontal e lateral).....	33
Reset do alarme externo.....	59	Dimensões do E3h (vistas frontal e lateral).....	35
Resfriamento da parede traseira.....	14, 103	Dimensões do E4h (vistas frontal e lateral).....	38
Resfriamento do duto.....	14	Entrada digital/saída.....	42
Resistor do freio		Entrada/saída analógica.....	42
Advertência.....	68	Locais de controle.....	9, 41
Esquemática de fiação.....	24	Relés.....	43
Fiação.....	44	Terminal 37.....	42, 43
Posições do bloco de terminais.....	9	Terminais de Controle da Fiação.....	43
Resolução de Problemas		Termistor	
Advertências e alarmes.....	64	Advertência.....	72
Fusíveis.....	76	Configurações da fiação.....	59
LCP.....	74	Disposição dos cabos.....	41
Motor.....	75	Localização dos terminais.....	42
Rede elétrica.....	76	Torque	
RFI.....	7, 8, 27, 98, 102	Característica.....	82
RS485.....	24, 42, 44	Características nominais do prendedor.....	104
		Limit.....	66, 76
S		Transdutor.....	42
Safe Torque Off		Transiente de ruptura.....	29
Advertência.....	72		
Esquemática de fiação.....	24	U	
Fiação de.....	44	Umidade.....	13
Guia de Utilização.....	3	USB	
Localização dos terminais.....	42	Especificações.....	85
Serviço.....	60	Local da porta.....	9
Setup.....	10	V	
Setup inicial.....	48	Valor nominal da potência.....	6, 12, 77
Sleep mode.....	63	Ventiladores	
Sobretensão.....	76	Advertência.....	67, 73
Software de Setup MCT 10.....	52	Fluxo de ar necessário.....	14
STO.....	3	Localização.....	8
consulte também <i>Safe Torque Off</i>		Manutenção.....	13
T		Vistas internas.....	7
Tampa do painel/porta			
Características nominais de torque.....	104		
Teclas de navegação.....	10, 50		
Temperatura.....	13		
Tempo de aceleração.....	76		
Tempo de desaceleração.....	76		
Tempo de descarga.....	4		
Tensão			
Desbalanceamento.....	65		
Entrada.....	45		
Tensão de alimentação.....	48, 84		
Tensão de entrada.....	48		



.....
A Danfoss não aceita qualquer responsabilidade por possíveis erros constantes de catálogos, brochuras ou outros materiais impressos. A Danfoss reserva-se o direito de alterar os seus produtos sem aviso prévio. Esta determinação aplica-se também a produtos já encomendados, desde que tais modificações não impliquem em mudanças nas especificações acordadas. Todas as marcas registradas constantes deste material são propriedade das respectivas empresas. Danfoss e o logotipo Danfoss são marcas registradas da Danfoss A/S. Todos os direitos reservados.
.....

Danfoss A/S
Ulsnaes 1
DK-6300 Graasten
vlt-drives.danfoss.com

