

Sommarario

1 Sicurezza	5
Sicurezza	5
Avvisi	5
2 Introduzione	7
Elenco caratteristiche	7
Codice identificativo	8
3 Installazione	9
Installazione meccanica	9
Dimensioni e Pesì	10
4 Installazione elettrica	11
Cavi di controllo	11
Morsetti di controllo	11
Ingressi remoti	12
Comunicazione seriale	12
Morsetto di terra	12
Morsetti potenza	12
Collegamento motore	14
Installazione in linea	14
Installazione in linea, bypassata internamente	14
Installazione in linea, non bypassata	15
Installazione in linea, bypassata esternamente	16
Installazione a stella interna	17
Installazione a stella interna, bypassata internamente	17
Installazione con stella interna, non bypassata	18
Installazione con stella interna, bypassata esternamente	19
Correnti nominali	19
Collegamento in linea (bypassato)	20
Collegamento in linea (non bypassato/continuo)	20
Connessione a stella interna (bypassata)	21
Grado AC-53 per funzionamento bypassato	21
Connessione a stella interna (non bypassata/continua)	22
Grado AC-53 per il funzionamento continuo	22
Impostazioni di corrente massima e minima	23
Contattore di bypass	23
Contattore di Rete	23
Interruttore	23
Correzione del fattore di potenza	23
Fusibili	24

Fusibili Bussman - corpo quadrato (170M)	25
Fusibili Bussman - stile inglese (BS88)	26
Fusibili Ferraz - HSJ	27
Fusibili Ferraz - stile nordamericano (PSC 690)	28
Fusibili Ferraz - stile europeo (PSC 690)	29
Fusibili Ferraz - AJT	30
Diagrammi schematici	31
Modelli bypassati internamente	31
Modelli non bypassati	32
5 Esempi applicativi	33
Protezione da sovraccarico motore	33
AAC Controllo Adattivo dell'Accelerazione	33
Modalità di avviamento	34
Corrente costante	34
Rampa di corrente	35
AAC Controllo Adattivo dell'Accelerazione	36
Kickstart	37
Modalità di arresto	37
Arresto a ruota libera	37
Arresto soft TVR	37
AAC Controllo Adattivo dell'Accelerazione	38
Freno	38
Funzionamento marcia jog	39
Funzionamento a stella interna	40
Correnti di avviamento tipiche	40
Installazione con contattore di rete	42
Installazione con contattore di bypass	43
Funzion. emergenza	44
Circuito di scatto ausiliario	45
Frenata dolce	46
Motore a due velocità	47
6 Funzionamento	49
L'LCP	49
Metodi di controllo	49
Pulsanti di comando locale	50
Display	50
Schermata monitoraggio temperatura (S1)	51
Schermata programmabile (S2)	51
Corrente media (S3)	51
Schermata di monitoraggio corrente (S4)	51

Schermata di monitoraggio frequenza (S5)	51
Schermata potenza motore (S6)	52
Informazioni ultimo avvio (S7)	52
Data e ora (S8)	52
Grafico a barre conduzione SCR	52
7 Programmazione	53
Controllo degli accessi	53
Menu rapido	54
Setup rapido	54
Impostazioni dell'applicazione	55
Registrazioni	56
Menu principale	56
Parametri	56
Scelta rapida parametro	56
Elenco dei parametri	57
Impostazioni motore principali	57
Freno	59
Protezione	60
Sbilanciamento corr	60
Sottocorrente	60
Sovracorrente istantanea	61
Scatto frequenza	61
Ingressi	62
Uscite	64
Ritardi relè A	64
Relè B e C	64
Avviso corrente bassa e avviso corrente alta	65
Avviso temperatura motore	65
Uscita analogica A	66
Temporizzatori Avviamento/Arresto	66
Auto ripr.	67
Ritardo auto ripr.	68
Gruppo motore second.	68
Display	70
Schermo programmabile dall'utente	70
Grafici delle prestazioni	72
Parametri con restrizioni	72
Parametri di fabbrica	74
8 Strumenti	75
Impostare data e ora	75

Carica/Salva impostazioni	75
Riprist. modello termico	76
Simulazione protezione	76
Simulazione segnale in uscita	77
Stato I/O digitali	77
Stato sensore temp.	77
Log allarme	77
Log scatti	78
Log eventi	78
Contatori	78
9 Ricerca guasti	79
Messaggi di scatto	79
Guasti generali	82
10 Specifiche	85
Accessori	86
Moduli di comunicazione	86
Software PC	86
Kit griglie di protezione salvadita	87

1 Sicurezza

1

1.1 Sicurezza

1.1.1 Avvisi

Durante la lettura del presente manuale, si incontreranno vari simboli che richiedono un'attenzione speciale. I simboli utilizzati sono i seguenti:



NOTA!

Indica qualcosa che richiede una particolare attenzione da parte del lettore.



Indica un avviso generale.



Indica alta tensione.

Gli esempi e i diagrammi contenuti nel presente manuale sono forniti a solo scopo illustrativo. Le informazioni contenute in questo manuale sono soggette a modifica in qualsiasi momento senza preavviso. Si declina qualsiasi responsabilità per danni diretti, indiretti o incidentali derivanti dall'uso o dall'applicazione di queste apparecchiature.



AVVISO - PERICOLO DI SCOSSA ELETTRICA

Gli avviatori statici MCD 500, se collegati alla tensione di alimentazione, sono soggetti a tensioni pericolose. L'installazione elettrica deve essere eseguita soltanto da un elettricista esperto. L'errata installazione del motore o dell'avviatore statico può causare anomalie all'apparecchiatura, lesioni gravi o mortali alle persone. Seguire le istruzioni fornite in questo manuale e osservare le norme locali in materia di sicurezza per installazioni elettriche.



Disinserire l'avviatore statico dalla tensione di alimentazione prima di eseguire lavori di riparazione.

È responsabilità dell'utente o dell'installatore dell'avviatore statico fornire una messa a terra corretta e una protezione del circuito derivato in conformità alle norme locali in materia di sicurezza per installazioni elettriche.

Non collegare i condensatori di correzione del fattore di potenza all'uscita degli avviatori statici MCD 500. La correzione del fattore di potenza statica, se usata, deve essere collegata sul lato dell'alimentazione dell'avviatore statico.

Quando l'avviatore statico è collegato alla rete di alimentazione, il motore può essere arrestato mediante i comandi digitali o i comandi bus, se l'avviatore statico è in modalità **Auto On**.

1. Se per considerazioni di sicurezza personale risulta necessario evitare ogni possibilità di avviamento involontario, queste misure di arresto non sono sufficienti.
2. Un motore arrestato può avviarsi anche in seguito ad anomalie dei componenti elettronici del soft starter, a un guasto temporaneo oppure a un guasto al collegamento del motore.



AVVIAMENTO AUTOMATICO

Utilizzare la funzione di avviamento automatico con cautela. Leggere tutte le note relative all'avviamento automatico prima dell'utilizzo.

1

Le attrezzature costituite da componenti elettrici non possono essere smaltite con i rifiuti domestici.

Devono essere raccolte a parte insieme ai rifiuti elettrici ed elettronici in conformità alle leggi locali vigenti.

2 Introduzione

L'MCD 500 è una soluzione per l'avviamento dolce digitale avanzato per motori da 7 kW a 800 kW. Gli avviatori statici MCD 500 offrono una gamma completa di funzioni per la protezione di motori e sistemi e sono progettati per garantire prestazioni affidabili nelle condizioni più esigenti.

2

2.1.1 Elenco caratteristiche

Modelli per tutti i tipi di connessioni

- 21 A a 1600 A (connessione in linea)
- Connessione in linea o a stella interna
- Bypassata internamente fino a 215 A
- Tensione di alimentazione: 200 - 525 VCA o 380 - 690 VCA
- Tensione di controllo: 24 VCA/VCC, 110 - 120 VCA o 220 - 240 VCA

LCP facile da usare

- RegISTRAZIONI
- Grafici in tempo reale
- Grafico a barre conduzione SCR

Strumenti

- Impostaz. applicaz.
- Registro eventi stampigliato con data e ora a 99 voci
- 8 scatti più recenti
- Contatori
- Simulazione protezione
- Simulazione segnale in uscita

Ingressi e uscite

- Opzioni ingresso di comando locale o remoto (3 fissi, 1 programmabile)
- Uscite a relè (3 x programmabili)
- Uscita analogica programmabile
- Uscita di alimentazione a 24 V CC 200 mA

Modalità avviamento e arresto

- AAC - Controllo Adattivo dell'Accelerazione
- Corrente costante
- Rampa di corrente
- Kickstart
- Jog
- Funzionamento emergenza

Modalità arresto

- AAC - Controllo Adattivo dell'Accelerazione
- Arresto dolce rampa di tensione temporizzata
- Freno CC

- Freno dolce
- Arresto di emergenza

Altre caratteristiche

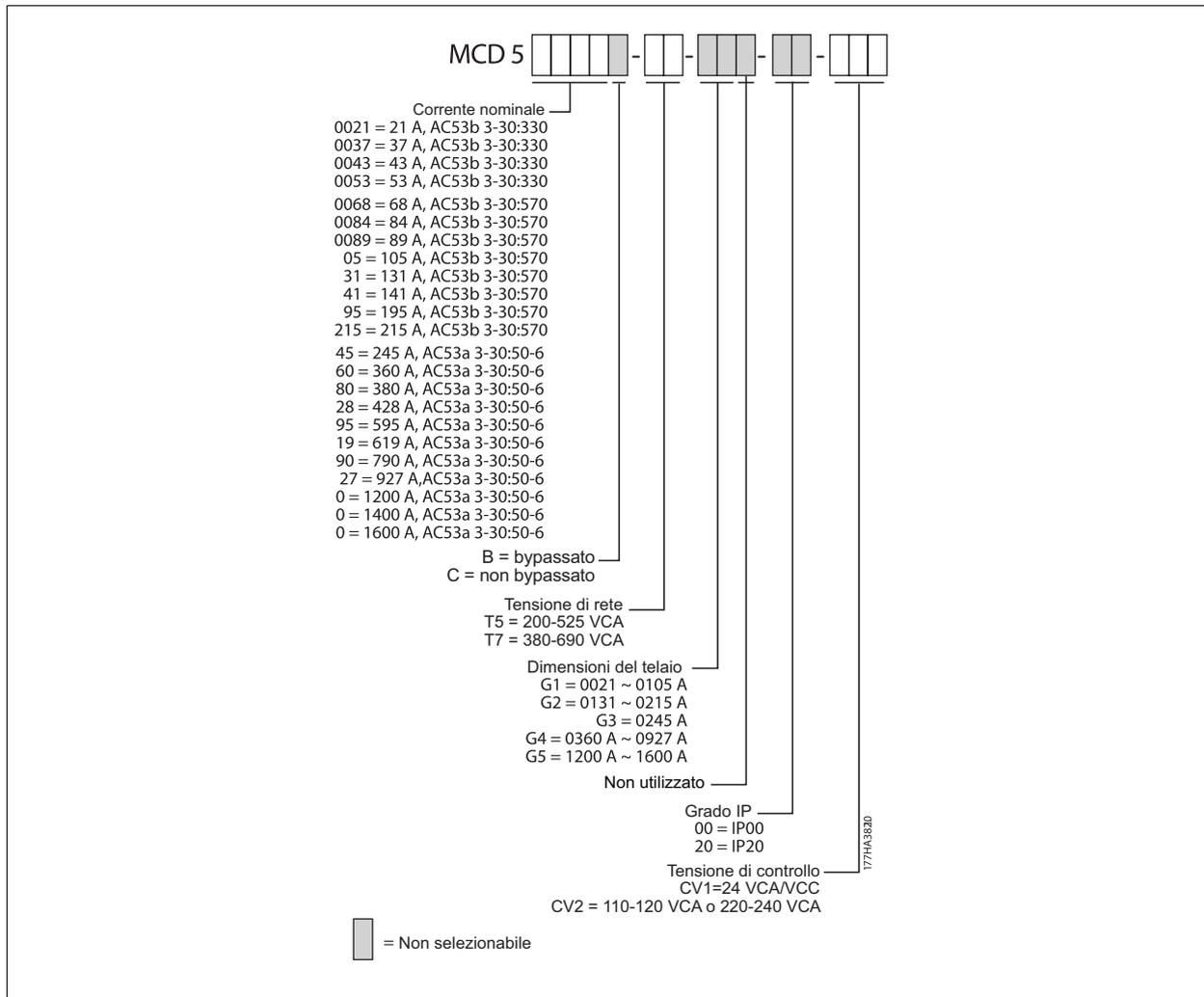
- Timer avviamento/arresto automatico
- Modello termico del secondo ordine
- Batteria di riserva di orologio e modello termico
- Moduli di comunicazione DeviceNet, Modbus o Profibus opzionali

Protezione esaustiva

- Cablaggio/Connessione/Alimentazione
 - Collegamento del motore
 - Sequenza di fase
 - Perdita di potenza
 - Perdita fase individuale
 - Frequenza di rete
- Corrente
 - Tempo di avvio eccessivo
 - Sbilanciamento corrente
 - Sottocorrente
 - Sovracorrente istantanea
- Termica
 - Termistore motore
 - Sovraccarico motore
 - Sovraccarico di bypass interno
 - Temperatura dissipatore
- Comunicazione
 - Collegamento rete
 - Comunicazioni dell'avviatore
- Esterno
 - Scatto ingresso
- Avviatore
 - SCR in cortocircuito individuali
 - Batteria/orologio

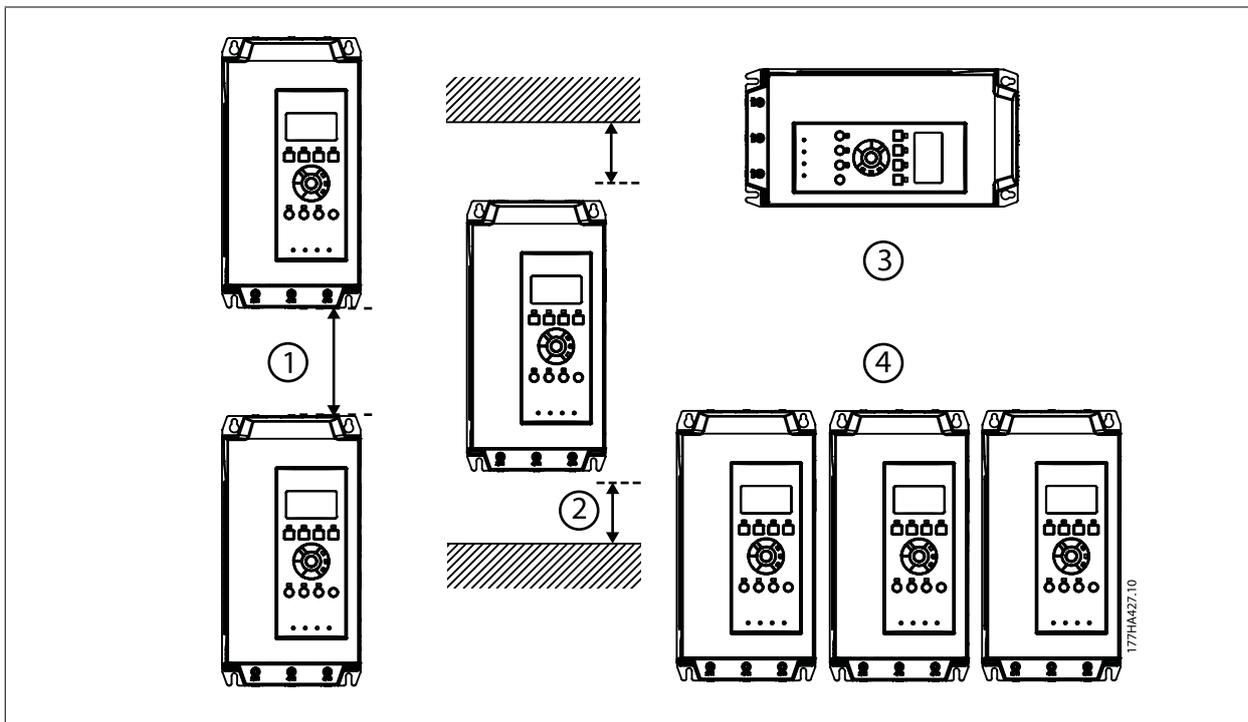
2.1.2 Codice identificativo

2



3 Installazione

3.1 Installazione meccanica

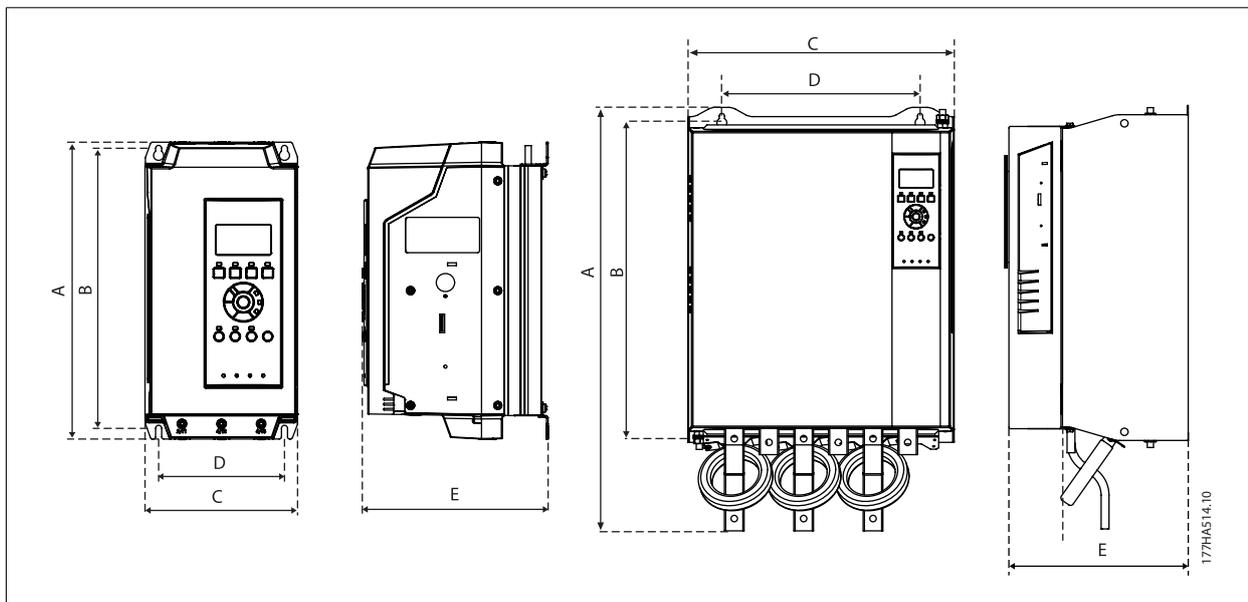


- 1** MCD5-0021B - MCD5-0245C: lasciare 100 mm (3,94 pollici) tra gli avviatori statici.
MCD5-0360C - MCD5-1600C: lasciare 200 mm (7,88 pollici) tra gli avviatori statici.
- 2** MCD5-0021B - MCD5-0215B: lasciare 50 mm (1,97 pollici) tra l'avviatore statico e le superfici solide.
MCD5-0245C: lasciare 100 mm (3,94 pollici) tra l'avviatore statico e le superfici solide.
MCD5-0360C - MCD5-1600C: lasciare 200 mm (7,88 pollici) tra l'avviatore statico e le superfici solide.
- 3** L'avviatore statico può essere montato sul lato. Declassare la corrente nominale dell'avviatore statico del 15%.
- 4** Gli avviatori statici possono essere montati uno accanto all'altro con uno spazio di 50 mm (1,97 pollici) su ambo i lati.

3

3.2 Dimensioni e Pesì

3



Modello	A mm (pollici)	B mm (pollici)	C mm (pollici)	D mm (pollici)	E mm (pollici)	Peso kg (libbre)
MCD5-0021B	295 (11.6)	278 (10.9)	150 (5.9)	124 (4.9)	183 (7.2)	4.2 (9.3)
MCD5-0037B						4.5 (9.9)
MCD5-0043B						4.9 (10.8)
MCD5-0053B						
MCD5-0068B						
MCD5-0084B	438 (17.2)	380 (15.0)	275 (10.8)	248 (9.8)	250 (9.8)	14.9 (32.8)
MCD5-0089B						
MCD5-0105B						
MCD5-0131B						
MCD5-0141B	460 (18.1)	400 (15.0)	390 (15.4)	320 (12.6)	279 (11.0)	23.9 (52.7)
MCD5-0195B						
MCD5-0215B	689 (27.1)	520 (20.5)	430 (16.9)	320 (12.6)	302 (11.9)	50.1 (110.5)
MCD5-0245C						53.1 (117.1)
MCD5-0360C						
MCD5-0380C						
MCD5-0428C						
MCD5-0595C						
MCD5-0619C						
MCD5-0790C						
MCD5-0927C	856 (33.7)	727 (28.6)	585 (23.0)	500 (19.7)	364 (14.3)	120 (264.6)
MCD5-1200C						
MCD5-1410C						
MCD5-1600C						

4 Installazione elettrica

4.1.1 Cavi di controllo

L'avviatore statico può essere controllato in tre modi:

- mediante i pulsanti presenti sull'LCP
- mediante ingressi remoti
- mediante un collegamento per le comunicazioni seriali

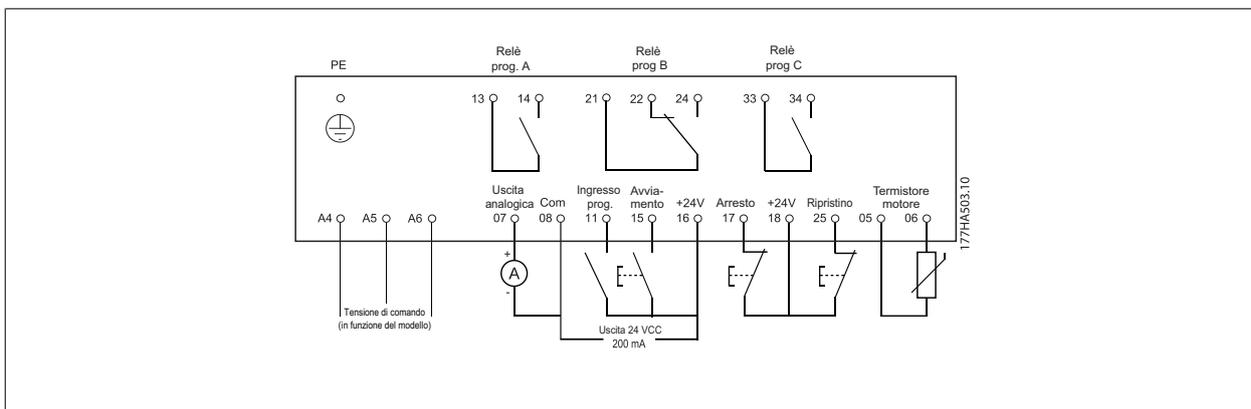
L'MCD 500 risponderà sempre a un comando di avviamento locale o di arresto (mediante i pulsanti **Hand On** e **Off** sull'LCP). Premendo **Auto On** si seleziona il controllo remoto (l'MCD 500 accetterà i comandi dagli ingressi remoti). In modalità remota, il LED Auto On sarà illuminato. In modo locale, il LED Hand On sarà illuminato se l'MCD 500 è in fase di avviamento o in funzione, mentre il LED Off sarà illuminato se l'MCD 500 è arrestato o è in fase di arresto.



4.1.2 Morsetti di controllo

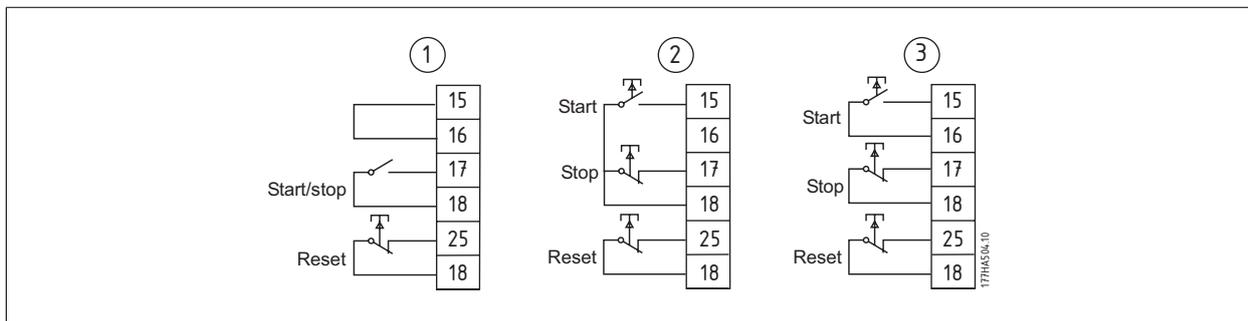
I morsetti di controllo utilizzano morsettiere plug-in da 2.5 mm². Modelli diversi richiedono una tensione di comando a morsetti diversi:

CV1 (24 VCA/VCC)	A5, A6
CV2 (110 - 120 VCA)	A5, A6
TC2 (220 - 240 VCA)	A4, A6



4.1.3 Ingressi remoti

L'MCD 500 è dotato di tre ingressi fissi per il controllo remoto. Questi ingressi devono essere controllati mediante contatti adatti al funzionamento a bassa tensione, bassa corrente (gold flash o simili).



- | | |
|---|--------------------------|
| 1 | Controllo a due fili |
| 2 | Controllo a tre fili |
| 3 | Controllo a quattro fili |

L'ingresso di ripristino può essere normalmente aperto o normalmente chiuso. Utilizzare il par. 3-8 per selezionare la configurazione.



Non applicare tensione ai morsetti di ingresso di controllo. Sono ingressi attivi da 24 V CC e devono essere controllati con contatti senza potenziale.

I cavi agli ingressi di comando devono essere separati dalla tensione di alimentazione e dal cablaggio del motore

4.1.4 Comunicazione seriale

La comunicazione seriale è sempre abilitata in modalità di comando locale e può essere abilitata o disabilitata in modalità di controllo remoto (v. par. 3-2).

4.1.5 Morsetto di terra

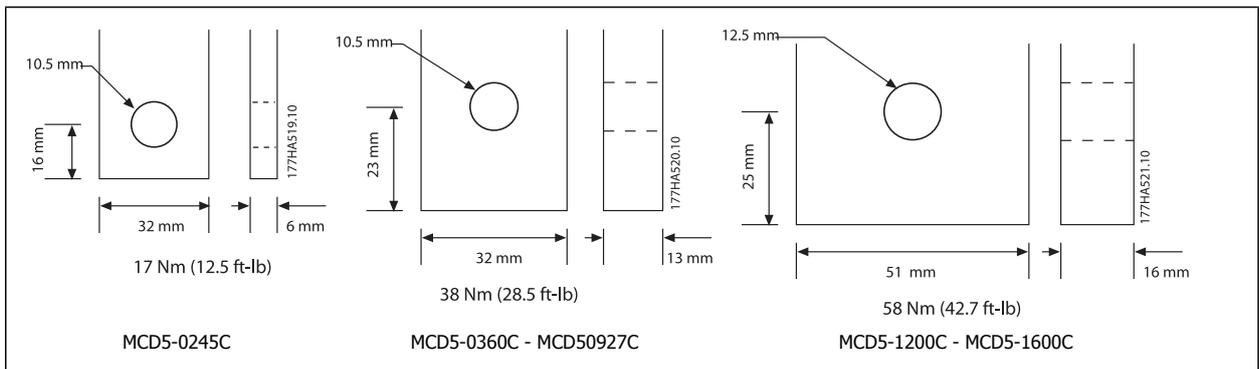
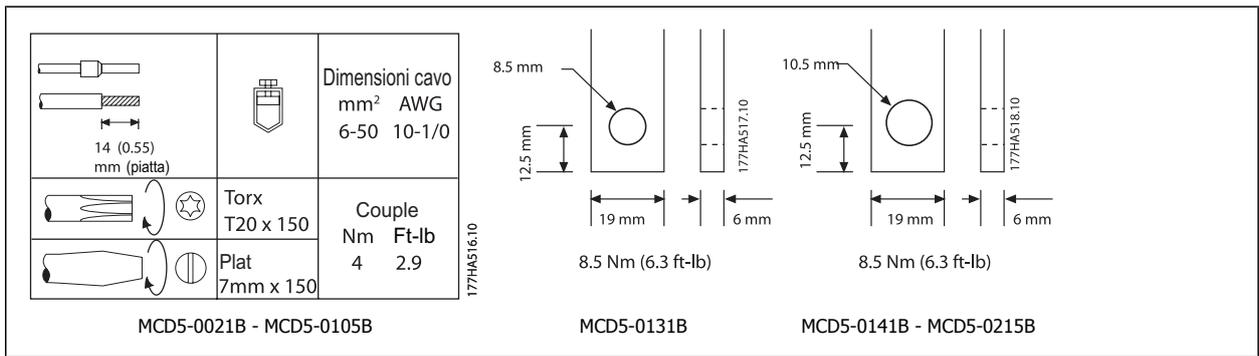
I morsetti di terra si trovano sul retro dell'avviatore statico.

- MCD5-0021B - MCD5-0105B dispongono di un morsetto sul lato di ingresso.
- MCD5-0131B - MCD5-1600C dispongono di due morsetti, uno sul lato di ingresso e uno sul lato di uscita.

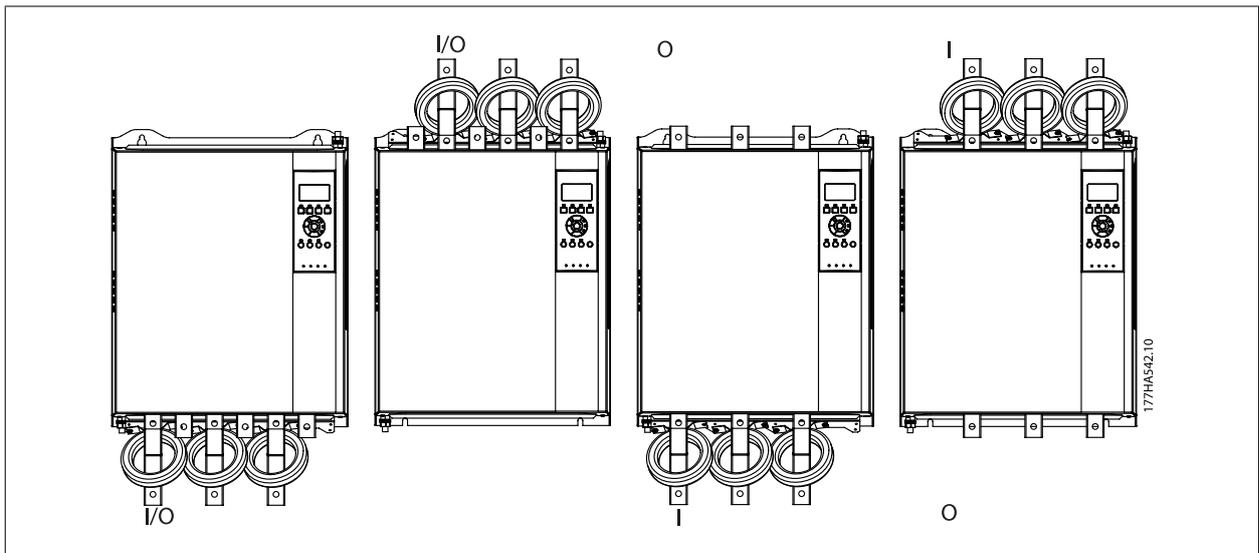
4.1.6 Morsetti potenza

Utilizzare solo conduttori solidi o a trefoli in rame adatti a 75° C.

4



Le sbarre collettrici sui modelli MCD5-0360C - MCD5-1600C possono essere regolate per l'ingresso e l'uscita superiore e inferiore. Per le istruzioni passo dopo passo sulla regolazione delle sbarre collettrici, consultare l'inserto in dotazione.



I/O	Ingresso/Uscita
I	Ingresso
O	Uscita

4.1.7 Collegamento motore

Gli avviatori statici MCD 500 possono essere collegati al motore in linea o tramite collegamento a stella interno (denominato anche connessione a tre e sei fili). L'MCD 500 rileverà automaticamente il collegamento del motore ed eseguirà internamente i calcoli necessari, in modo da dover solo programmare la corrente a pieno carico del motore (par. 1-1).



NOTA!

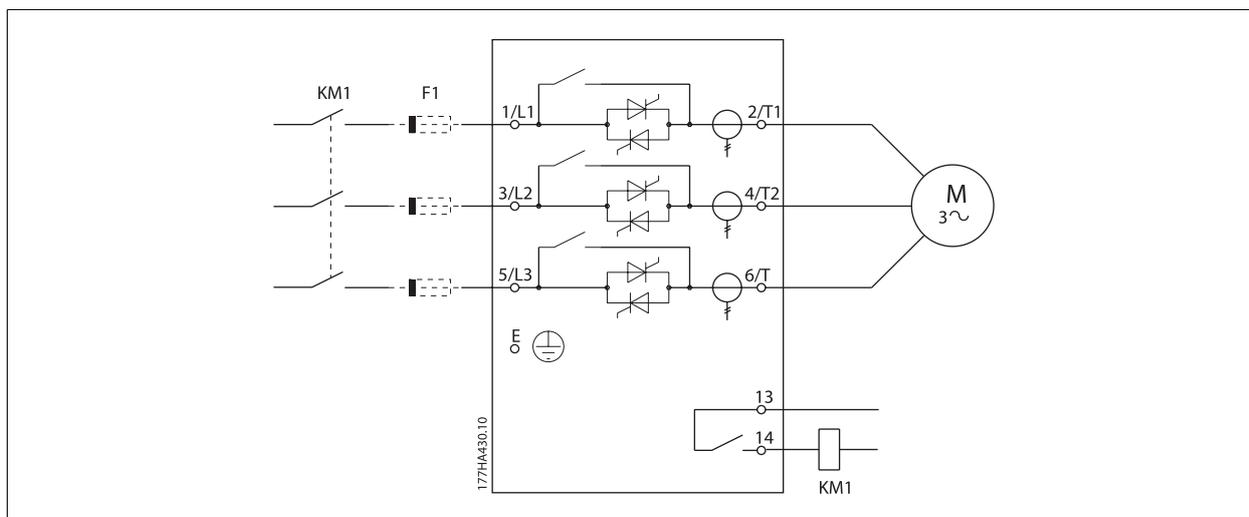
Per motivi di sicurezza personale, i morsetti di alimentazione sui modelli fino a MCD5-0105B sono protetti da linguette a scatto. Quando si utilizzano cavi grandi, può essere necessario staccare queste linguette.

I modelli internamente bypassati non richiedono un contattore di bypass esterno.

4

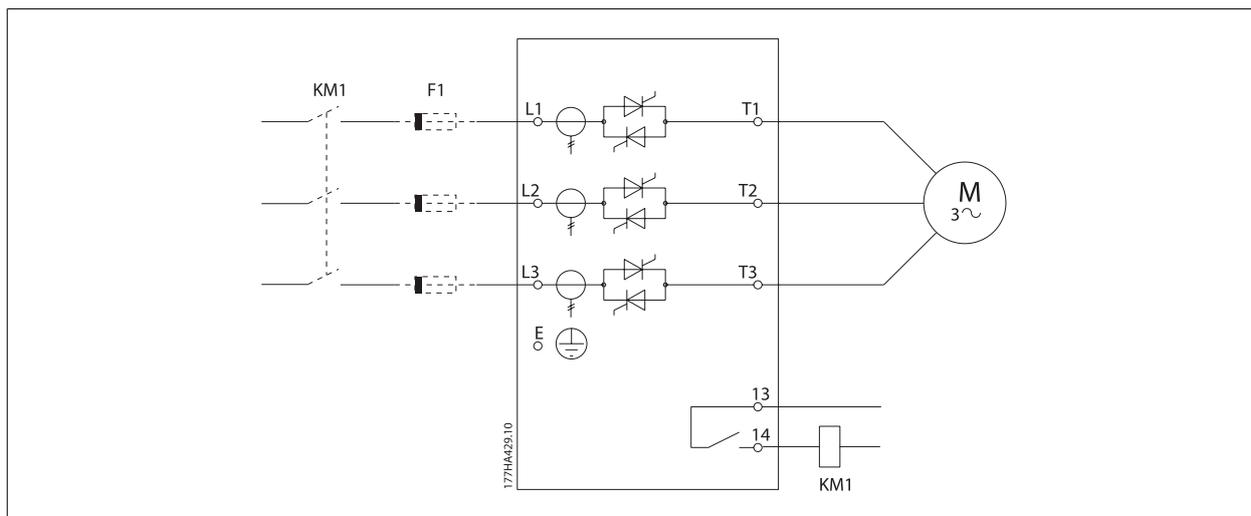
4.2 Installazione in linea

4.2.1 Installazione in linea, bypassata internamente



KM1	Contattore di rete (opzionale)
F1	Fusibili (opzionali)

4.2.2 Installazione in linea, non bypassata



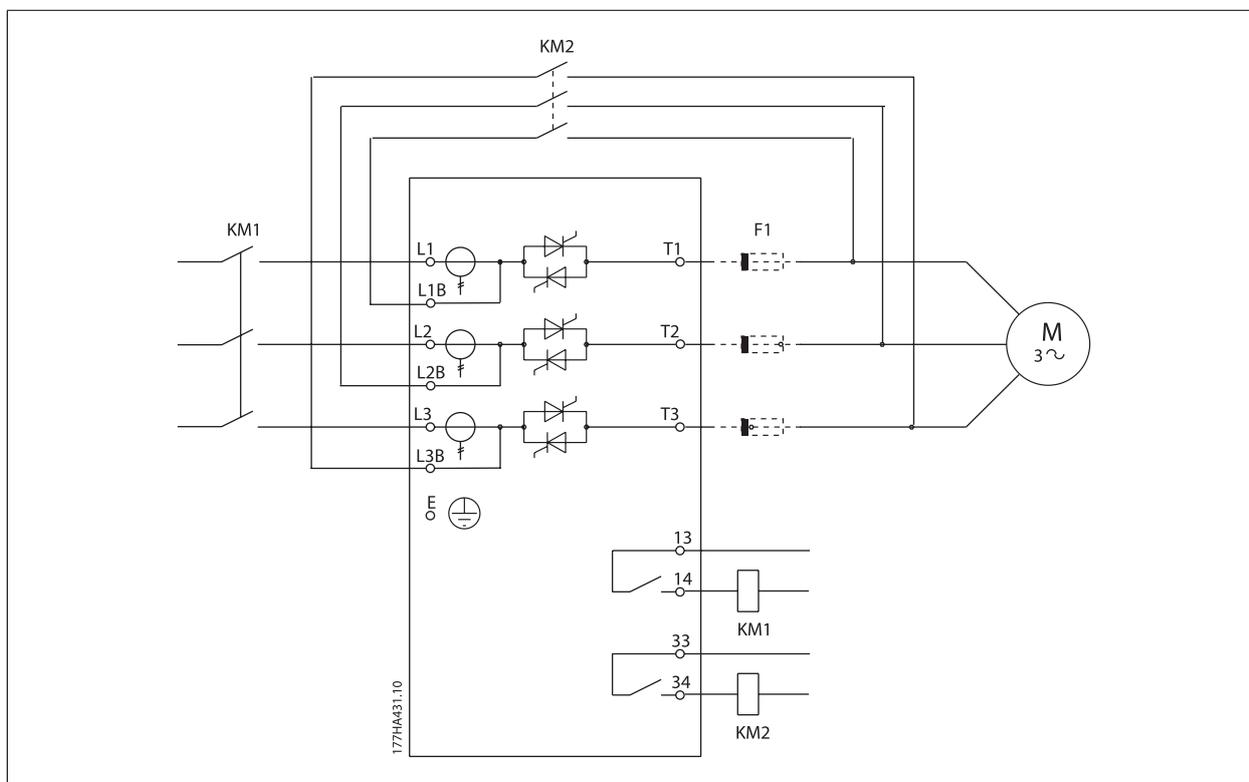
KM1	Contattore di rete (opzionale)
F1	Fusibili (opzionali)

4

4.2.3 Installazione in linea, bypassata esternamente

I modelli non bypassati dispongono di morsetti di bypass dedicati, che consentono all'EMX3 di mantenere la protezione e il monitoraggio anche se bypassato mediante contattore esterno. Il contattore di bypass deve essere collegato ai morsetti di bypass e controllato da un'uscita programmabile configurata per la Marcia (v. par. 4.1 - 4.9).

4



KM1	Contattore di Rete
KM2	Contattore di bypass
F1	Fusibili (opzionali)



NOTA!

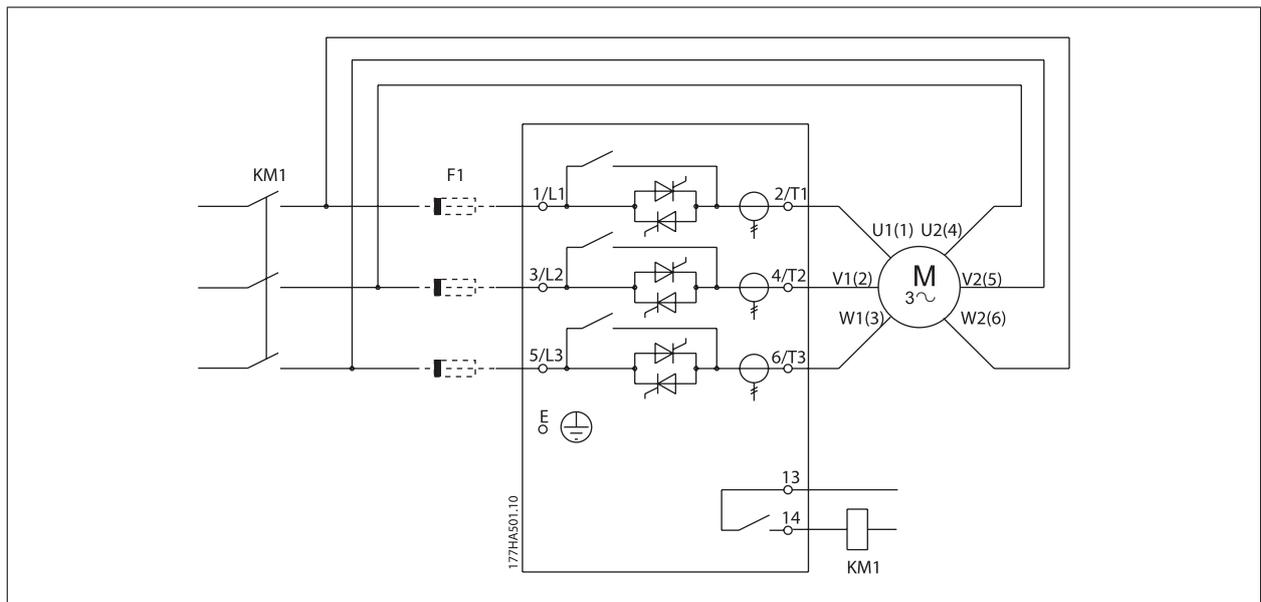
I morsetti di bypass sul MCD5-0245C sono T1B, T2B, T3B. I morsetti di bypass sul MCD5-0360C ~ MCD5-1600C sono L1B, L2B, L3B. I fusibili possono essere installati sul lato di ingresso, se necessario.

4.3 Installazione a stella interna

NOTA!
Quando si collega l'MCD 500 a una configurazione a stella interna, installare sempre un contattore principale o un interruttore di scatto in derivazione.

4.3.1 Installazione a stella interna, bypassata internamente

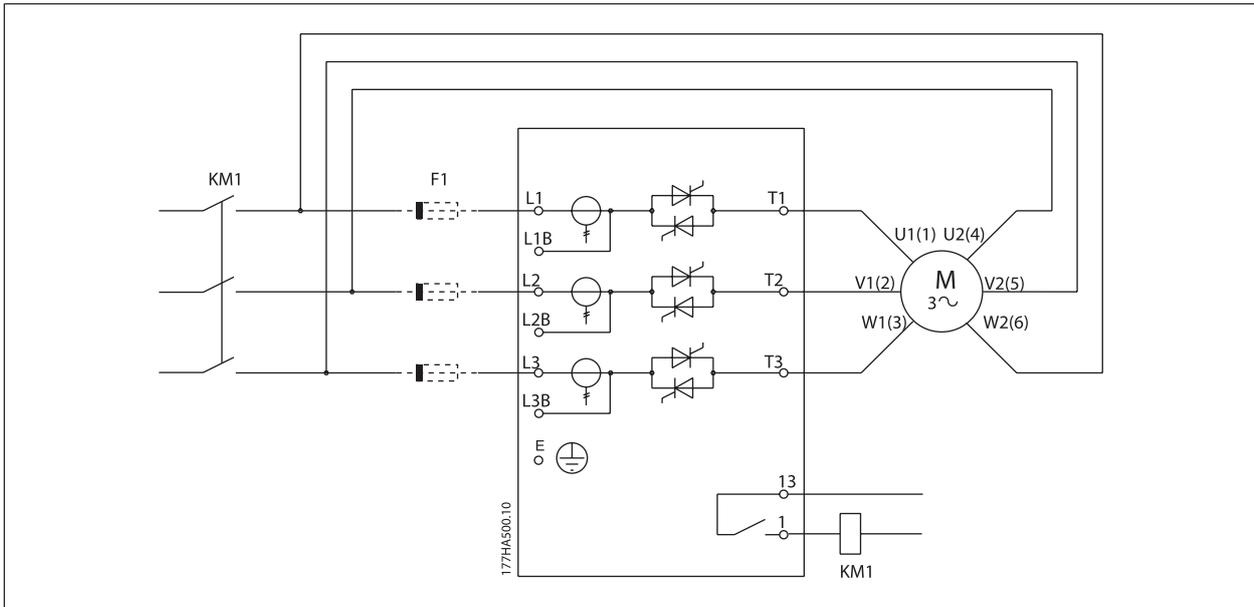
4



KM1	Contattore di Rete
F1	Fusibili (opzionali)

4.3.2 Installazione con stella interna, non bypassata

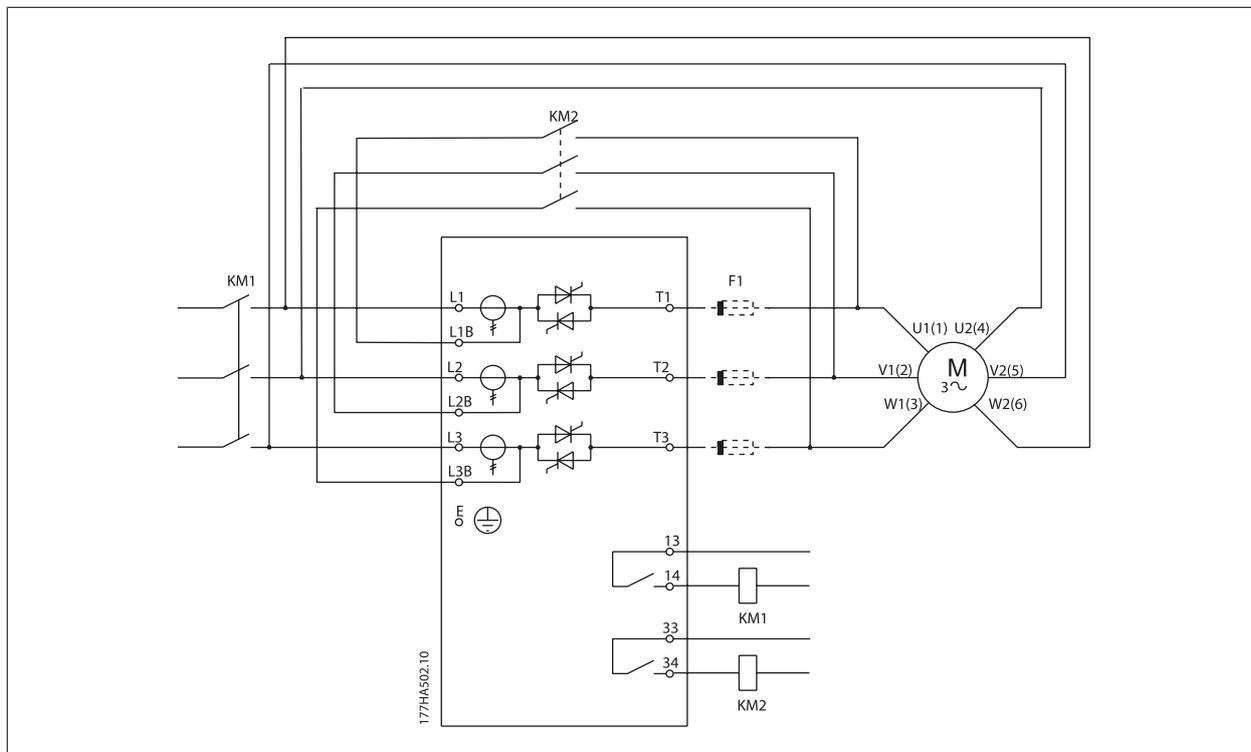
4



KM1	Contattore di Rete
F1	Fusibili (opzionali)

4.3.3 Installazione con stella interna, bypassata esternamente

I modelli non bypassati dispongono di morsetti di bypass dedicati, che consentono all'MCD 500 di continuare a offrire la protezione e il monitoraggio anche se bypassato mediante un contattore di bypass esterno. Il relè di bypass deve essere collegato ai morsetti di bypass e controllato da un'uscita programmabile configurata per la Marcia (v. par. 4-1 - 4.9).



4

KM1	Contattore di Rete
KM2	Contattore di bypass
F1	Fusibili (opzionali)

NOTA!
 I morsetti di bypass sul MCD5-0245C sono T1B, T2B, T3B. I morsetti di bypass sul MCD5-0360C - MCD5-1600C sono L1B, L2B, L3B.
 I fusibili possono essere installati sul lato di ingresso, se necessario.

4.4 Correnti nominali

Contattare il fornitore locale per conoscere i valori nominali nelle condizioni operative non riportate in questi grafici dei gradi.

Tutti i gradi sono calcolati a un'altitudine di 1000 metri e a una temperatura ambiente di 40° C.

4.4.1 Collegamento in linea (bypassato)


NOTA!

I modelli MCD5-0021B - MCD5-0215B sono bypassati internamente. I modelli MCD5-0245C - MCD5-1600C richiedono un contattore di bypass esterno.

4

	AC-53b 3-30:330	AC-53b 4-20:340	AC-53b 4.5-30:330
MCD5-0021B	21 A	17 A	15 A
MCD5-0037B	37 A	31 A	26 A
MCD5-0043B	43 A	37 A	30 A
MCD5-0053B	53 A	46 A	37 A
	AC-53b 3-30:570	AC-53b 4-20:580	AC-53b 4.5-30:570
MCD5-0068B	68 A	55 A	47 A
MCD5-0084B	84 A	69 A	58 A
MCD5-0089B	89 A	74 A	61 A
MCD5-0105B	105 A	95 A	78 A
MCD5-0131B	131 A	106 A	90 A
MCD5-0141B	141 A	121 A	97 A
MCD5-0195B	195 A	160 A	134 A
MCD5-0215B	215 A	178 A	148 A
MCD5-0245C	255 A	201 A	176 A
MCD5-0360C	360 A	310 A	263 A
MCD5-0380C	380 A	359 A	299 A
MCD5-0428C	430 A	368 A	309 A
MCD5-0595C	620 A	540 A	434 A
MCD5-0619C	650 A	561 A	455 A
MCD5-0790C	790 A	714 A	579 A
MCD5-0927C	930 A	829 A	661 A
MCD5-1200C	1200 A	1200 A	1071 A
MCD5-1410C	1410 A	1319 A	1114 A
MCD5-1600C	1600 A	1600 A	1353 A

4.4.2 Collegamento in linea (non bypassato/continuo)

	AC-53a 3-30:50-6	AC-53a 4-20:50-6	AC-53a 4.5-30:50-6
MCD5-0245C	245 A	195 A	171 A
MCD5-0360C	360 A	303 A	259 A
MCD5-0380C	380 A	348 A	292 A
MCD5-0428C	428 A	355 A	300 A
MCD5-0595C	595 A	515 A	419 A
MCD5-0619C	619 A	532 A	437 A
MCD5-0790C	790 A	694 A	567 A
MCD5-0927C	927 A	800 A	644 A
MCD5-1200C	1200 A	1135 A	983 A
MCD5-1410C	1410 A	1187 A	1023 A
MCD5-1600C	1600 A	1433 A	1227 A

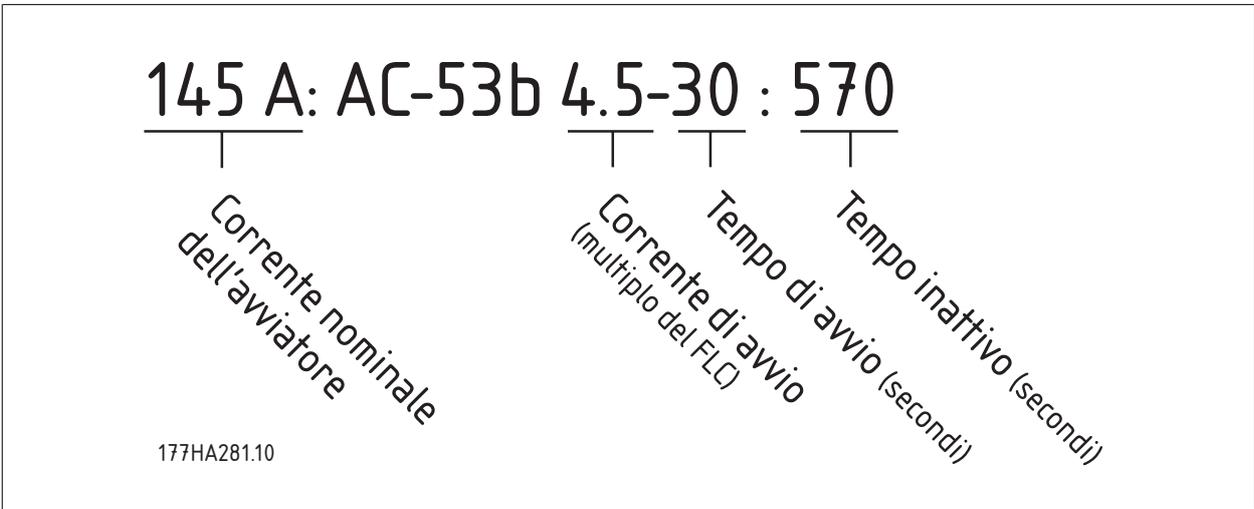
4.4.3 Connessione a stella interna (bypassata)

 **NOTA!**
 I modelli MCD5-0021B ~ MCD5-0215B sono bypassati internamente. I modelli MCD5-0245C ~ MCD5-1600C richiedono un contattore di bypass esterno.

	AC-53b 3-10:350	AC-53b 3.5-15:345	AC-53b 4.5-30:340
MCD5-0021B	32 A	26 A	22 A
MCD5-0037B	56 A	47 A	39 A
MCD5-0043B	65 A	56 A	45 A
MCD5-0053B	80 A	69 A	55 A
	AC-53b 3-10:590	AC-53b 3.5-15:585	AC-53b 4.5-30:580
MCD5-0068B	102 A	83 A	71 A
MCD5-0084B	126 A	104 A	87 A
MCD5-0089B	134 A	112 A	92 A
MCD5-0105B	158 A	143 A	117 A
MCD5-0131B	197 A	159 A	136 A
MCD5-0141B	212 A	181 A	146 A
MCD5-0195B	293 A	241 A	201 A
MCD5-0215B	323 A	268 A	223 A
MCD5-0245C	383 A	302 A	264 A
MCD5-0360C	540 A	465 A	395 A
MCD5-0380C	570 A	539 A	449 A
MCD5-0428C	645 A	552 A	463 A
MCD5-0595C	930 A	810 A	651 A
MCD5-0619C	975 A	842 A	683 A
MCD5-0790C	1185 A	1072 A	869 A
MCD5-0927C	1395 A	1244 A	992 A
MCD5-1200C	1800 A	1800 A	1607 A
MCD5-1410C	2115 A	1979 A	1671 A
MCD5-1600C	2400 A	2400 A	2030 A

4

4.4.4 Grado AC-53 per funzionamento bypassato



Tutti i gradi sono calcolati a un'altitudine di 1000 metri e una temperatura ambiente di 40° C.

4.4.5 Connessione a stella interna (non bypassata/continua)

	AC-53a 3-30:50-6	AC-53a 4-20:50-6	AC-53a 4.5-30:50-6
MCD5-0245C	368 A	293 A	257 A
MCD5-0360C	540 A	455 A	389 A
MCD5-0380C	570 A	522 A	438 A
MCD5-0428C	643 A	533 A	451 A
MCD5-0595C	893 A	773 A	629 A
MCD5-0619C	929 A	798 A	656 A
MCD5-0790C	1185 A	1042 A	851 A
MCD5-0927C	1391 A	1200 A	966 A
MCD5-1200C	1800 A	1702 A	1474 A
MCD5-1410C	2115 A	1780 A	1535 A
MCD5-1600C	2400 A	2149 A	1841 A

4.4.6 Grado AC-53 per il funzionamento continuo

256 A: AC-53a	4.5-30	70-10
Corrente nominale dell'avviatore	Corrente di avvio (multiplo del FLC)	Tempo di avvio in carica
		Ciclo di funzionamento
		Avvii all'ora

177HA280.10

Tutti i gradi sono calcolati a un'altitudine di 1000 metri e una temperatura ambiente di 40° C.

4.5 Impostazioni di corrente massima e minima

Le impostazioni di corrente a pieno carico massima e minima dell'MCD 500 dipendono dal modello.

Modello	Collegamento in linea		Connessione a stella interna	
	Minimo	Massimo	Minimo	Massimo
MCD5-0021B	4 A	23 A	6 A	34 A
MCD5-0037B	8 A	43 A	12 A	64 A
MCD5-0043B	10 A	50 A	15 A	75 A
MCD5-0053B	10 A	53 A	15 A	79 A
MCD5-0068B	15 A	76 A	22 A	114 A
MCD5-0084B	19 A	97 A	28 A	145 A
MCD5-0089B	20 A	100 A	30 A	150 A
MCD5-0105B	21 A	105 A	31 A	157 A
MCD5-0131B	29 A	145 A	43 A	217 A
MCD5-0141B	34 A	170 A	51 A	255 A
MCD5-0195B	40 A	200 A	60 A	300 A
MCD5-0215B	44 A	220 A	66 A	330 A
MCD5-0245B	51 A	255 A	76 A	382 A
MCD5-0360B	72 A	360 A	108 A	540 A
MCD5-0380B	38 A	380 A	57 A	570 A
MCD5-0428B	43 A	430 A	64 A	645 A
MCD5-0595B	62 A	620 A	93 A	930 A
MCD5-0619B	65 A	650 A	97 A	975 A
MCD5-0790B	79 A	790 A	118 A	1185 A
MCD5-0927B	93 A	930 A	139 A	1395 A
MCD5-1200B	120 A	1200 A	180 A	1800 A
MCD5-1410B	141 A	1410 A	211 A	2115 A
MCD5-1600B	160 A	1600 A	240 A	2400 A

4

4.6 Contattore di bypass

Gli avviatori statici MCD 500 con numeri di modello MCD5-0021B - MCD5-0215B sono bypassati internamente e non richiedono un contattore di bypass esterno.

Gli avviatori statici MCD 500 con numeri di modello MCD5-0245C - MCD5-1600C non sono bypassati internamente e possono essere installati con un contattore di bypass esterno. Selezionare un contattore con un grado AC1 maggiore o uguale al grado di corrente a pieno carico del motore collegato.

4.7 Contattore di Rete

Un contattore principale deve essere installato se l'MCD 500 è collegato al motore con stella interna ed è opzionale per il collegamento in linea. Selezionare un contattore con un grado AC3 maggiore o uguale al grado di corrente a pieno carico del motore collegato.

4.8 Interruttore

Un interruttore di scatto di derivazione può sostituire un contattore principale per isolare il circuito motore in caso di scatto dell'avviatore statico. Il meccanismo di scatto di derivazione deve essere alimentato dal lato di alimentazione dell'interruttore o da un'alimentazione separata.

4.9 Correzione del fattore di potenza

Se è impiegata la correzione del fattore di potenza, è necessario un contattore dedicato per attivare i condensatori. I condensatori per la correzione del fattore di potenza statica devono essere collegati sul lato di ingresso dell'avviatore statico. Collegare i condensatori di correzione del fattore di potenza all'uscita può danneggiare l'avviatore statico.

4.10 Fusibili

I fusibili semiconduttori garantiscono un coordinamento di tipo 2 e riducono il rischio di danni ai raddrizzatori SCR dovuti a correnti di sovraccarico transitorie.

I fusibili HRC (come i fusibili Ferraz AJT) possono essere utilizzati per un coordinamento di tipo 1.

**NOTA!**

Il controllo adattivo dell'accelerazione (AAC) controlla il profilo di velocità del motore entro il limite temporale programmato. Ciò può determinare un livello più alto di corrente rispetto ai metodi di controllo tradizionali.

4

Per le applicazioni che utilizzano il controllo adattivo dell'accelerazione per arrestare dolcemente il motore in tempi di arresto maggiori i 30 secondi, selezionare come segue la protezione di derivazione del motore:

- Fusibili di linea HRC standard: minimo 150% di corrente a pieno carico del motore
- Fusibili di linea nominali del motore: grado minimo 100/150% corrente a pieno carico del motore
- Impostazione minima di lunga durata interruttore controllo motore: 150% di corrente a pieno carico del motore
- Impostazione minima di breve durata interruttore controllo motore: 400% di corrente a pieno carico del motore per 30 secondi

I valori consigliati per i fusibili sono calcolati per 40° C, fino a 1000 m.

**NOTA!**

La scelta dei fusibili si basa su un avviamento al 400% di corrente di pieno carico per 20 secondi in combinazione con gli avviamenti standard per ora, duty cycle, temperatura ambiente di 40° C e altitudine massima di 1000 m. Per installazioni che funzionano in condizioni diverse da quelle elencate, contattare il fornitore locale.

Per i modelli contrassegnati con - non è disponibile alcun fusibile adatto.

4.10.1 Fusibili Bussman - corpo quadrato (170M)

Modello	SCR I ² t (A ² s)	Tensione di alimentazione (< 440 V CA)	Tensione di alimentazione (< 575 V CA)	Tensione di alimentazione (< 690 V CA)
MCD5-0021B	1150	170M1314	170M1314	170M1314
MCD5-0037B	8000	170M1316	170M1316	170M1316
MCD5-0043B	10500	170M1318	170M1318	170M1318
MCD5-0053B	15000	170M1318	170M1318	170M1318
MCD5-0068B	15000	170M1319	170M1319	170M1318
MCD5-0084B	512000	170M1321	170M1321	170M1319
MCD5-0089B	80000	170M1321	170M1321	170M1321
MCD5-0105B	125000	170M1321	170M1321	170M1321
MCD5-0131B	125000	170M1321	170M1321	170M1321
MCD5-0141B	320000	170M2621	170M2621	170M2621
MCD5-0195B	320000	170M2621	170M2621	170M2621
MCD5-0215B	320000	170M2621	170M2621	170M2621
MCD5-0245C	320000	170M2621	170M2621	170M2621
MCD5-0360C	238000	170M6010	170M6010	170M6010
MCD5-0380C	320000	170M6011	170M6011	-
MCD5-0428C	320000	170M6011	170M6011	-
MCD5-0595C	1200000	170M6015	170M6015	170M6014
MCD5-0619C	1200000	170M6015	170M6015	170M6014
MCD5-0790C	2530000	170M6017	170M6017	170M6016
MCD5-0927C	4500000	170M6019	170M6019	170M6019
MCD5-1200C	4500000	170M6021	-	-
MCD5-1410C	6480000	-	-	-
MCD5-1600C	12500000	-	-	-

4.10.2 Fusibili Bussman - stile inglese (BS88)

Modello	SCR I ² t (A ² s)	Tensione di alimentazione (< 440 VCA)	Tensione di alimentazione (< 575 VCA)	Tensione di alimentazione (< 690 VCA)
MCD5-0021B	1150	63FE	63FE	63FE
MCD5-0037B	8000	120FEE	120FEE	120FEE
MCD5-0043B	10500	120FEE	120FEE	120FEE
MCD5-0053B	15000	200FEE	200FEE	200FEE
MCD5-0068B	15000	200FEE	200FEE	200FEE
MCD5-0084B	512000	200FEE	200FEE	200FEE
MCD5-0089B	80000	280FM	280FM	280FM
MCD5-0105B	125000	280FM	280FM	280FM
MCD5-0131B	125000	280FM	280FM	280FM
MCD5-0141B	320000	450FMM	450FMM	450FMM
MCD5-0195B	320000	450FMM	450FMM	450FMM
MCD5-0215B	320000	450FMM	450FMM	450FMM
MCD5-0245C	320000	450FMM	450FMM	450FMM
MCD5-0360C	238000	-	-	-
MCD5-0380C	320000	400FMM*	400FMM	400FMM*
MCD5-0428C	320000	-	-	-
MCD5-0595C	1200000	630FMM*	630FMM*	-
MCD5-0619C	1200000	630FMM*	630FMM*	-
MCD5-0790C	2530000	-	-	-
MCD5-0927C	4500000	-	-	-
MCD5-1200C	4500000	-	-	-
MCD5-1410C	6480000	-	-	-
MCD5-1600C	12500000	-	-	-

* Sono necessari due fusibili paralleli per ogni fase.

4.10.3 Fusibili Ferraz - HSJ

Modello	SCR I ² t (A ² s)	Tensione di alimentazione (< 440 VCA)	Tensione di alimentazione (< 575 VCA)	Tensione di alimentazione (< 690 VCA)
MCD5-0021B	1150	HSJ40**	HSJ40**	Non adatto
MCD5-0037B	8000	HSJ80**	HSJ80**	
MCD5-0043B	10500	HSJ90**	HSJ90**	
MCD5-0053B	15000	HSJ110**	HSJ110**	
MCD5-0068B	15000	HSJ125**	HSJ125**	
MCD5-0084B	51200	HSJ175	HSJ175**	
MCD5-0089B	80000	HSJ175	HSJ175	
MCD5-0105B	125000	HSJ225	HSJ225	
MCD5-0131B	125000	HSJ250	HSJ250**	
MCD5-0141B	320000	HSJ300	HSJ300	
MCD5-0195B	320000	HSJ350	HSJ350	
MCD5-0215B	320000	HSJ400**	HSJ400**	
MCD5-0245C	320000	HSJ450**	HSJ450**	
MCD5-0360C	238000	Non adatto	Non adatto	
MCD5-0380C	320000			
MCD5-0428C	320000			
MCD5-0595C	1200000			
MCD5-0619C	1200000			
MCD5-0790C	2530000			
MCD5-0927C	4500000			
MCD5-1200C	4500000			
MCD5-1410C	6480000			
MCD5-1600C	12500000			

** Sono necessari due fusibili in serie per ogni fase.

4

4.10.4 Fusibili Ferraz - stile nordamericano (PSC 690)

Modello	SCR I ² t (A ² s)	Tensione di alimentazione < 440 VCA	Tensione di alimentazione < 575 VCA	Tensione di alimentazione < 690 VCA
MCD5-0021B	1150	A070URD30XXX0063	A070URD30XXX0063	-
MCD5-0037B	8000	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125
MCD5-0043B	10500	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125
MCD5-0053B	15000	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125
MCD5-0068B	15000	A070URD30XXX0160	A070URD30XXX0160	A070URD30XXX0160
MCD5-0084B	51200	A070URD30XXX0200	A070URD30XXX0200	A070URD30XXX0200
MCD5-0089B	80000	A070URD30XXX0200	A070URD30XXX0200	A070URD30XXX0200
MCD5-0105B	125000	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315
MCD5-0131B	125000	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315
MCD5-0141B	320000	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315
MCD5-0195B	320000	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450
MCD5-0215B	320000	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450
MCD5-0245C	320000	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450
MCD5-0360C	238000	A070URD33XXX0630	A070URD33XXX0630	A070URD33XXX0630
MCD5-0380C	320000	A070URD33XXX0700	A070URD33XXX0700	-
MCD5-0428C	320000	A070URD33XXX0700	A070URD33XXX0700	-
MCD5-0595C	1200000	A070URD33XXX1000	A070URD33XXX1000	A070URD33XXX1000
MCD5-0619C	1200000	A070URD33XXX1000	A070URD33XXX1000	A070URD33XXX1000
MCD5-0790C	2530000	A070URD33XXX1400	A070URD33XXX1400	A070URD33XXX1400
MCD5-0927C	4500000	A070URD33XXX1400	A070URD33XXX1400	A070URD33XXX1400
MCD5-1200C	4500000	A055URD33XXX2250	-	-
MCD5-1410C	6480000	A055URD33XXX2250	-	-
MCD5-1600C	12500000	-	-	-

xxx = Tipo lama. Fare rif. al catalogo Ferraz per altre informaz.

4.10.5 Fusibili Ferraz - stile europeo (PSC 690)

Modello	SCR I ² t (A ² s)	Tensione di alimentazione < 440 VCA	Tensione di alimentazione < 575 VCA	Tensione di alimentazione < 690 VCA
MCD5-0021B	1150	6.9URD30D11A0050	6.9URD30D11A0050	6.9URD30D11A0050
MCD5-0037B	8000	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125
MCD5-0043B	10500	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125
MCD5-0053B	15000	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125
MCD5-0068B	15000	6.9URD30D11A0160	6.9URD30D11A0160	6.9URD30D11A0160
MCD5-0084B	51200	6.9URD30D11A0200	6.9URD30D11A0200	6.9URD30D11A0200
MCD5-0089B	80000	6.9URD30D11A0200	6.9URD30D11A0200	6.9URD30D11A0200
MCD5-0105B	125000	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315
MCD5-0131B	125000	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315
MCD5-0141B	320000	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315
MCD5-0195B	320000	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450
MCD5-0215B	320000	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450
MCD5-0245C	320000	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450
MCD5-0360C	238000	6.9URD33D11A0630	6.9URD33D11A0630	6.9URD33D11A0630
MCD5-0380C	320000	6.9URD33D11A0800	6.9URD33D11A0800	6.9URD33D11A0800
MCD5-0428C	320000	6.9URD33D11A0800	6.9URD33D11A0800	6.9URD33D11A0800
MCD5-0595C	1200000	6.9URD33D11A1000	6.9URD33D11A1000	6.9URD33D11A1000
MCD5-0619C	1200000	6.9URD33D11A1000	6.9URD33D11A1000	6.9URD33D11A1000
MCD5-0790C	2530000	6.6URD33D11A1400	6.6URD33D11A1400	-
MCD5-0927C	4500000	6.6URD33D11A1400	6.6URD33D11A1400	-
MCD5-1200C	4500000	6.9URD233PLAF2200	6.9URD233PLAF2200	-
MCD5-1410C	6480000	6.9URD233PLAF2200	6.9URD233PLAF2200	6.9URD233PLAF2200
MCD5-1600C	12500000	-	-	-

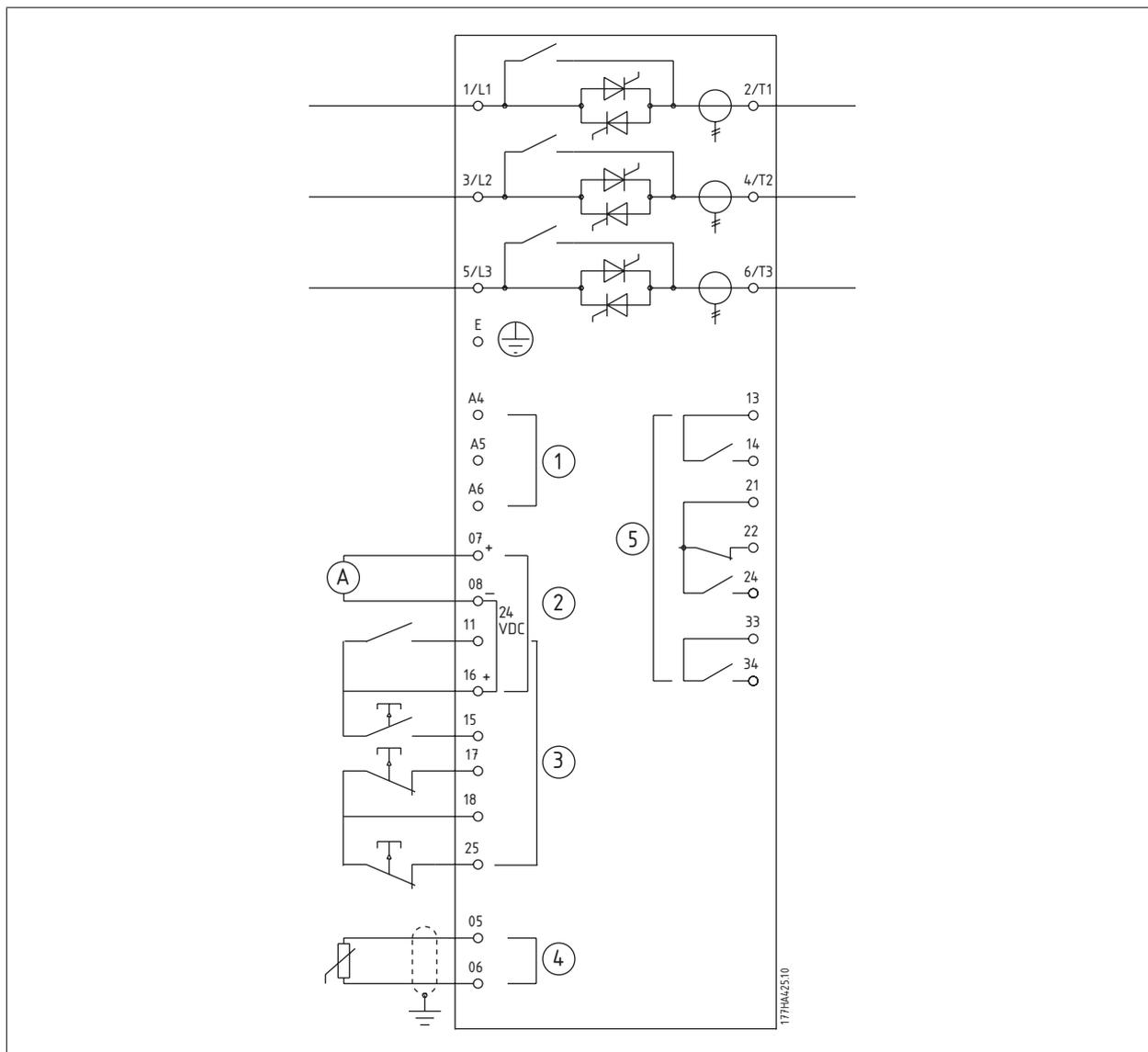


4.10.6 Fusibili Ferraz - AJT

Modello	SCR I ² t (A ² s)	Tensione di alimentazione < 440 VCA	Tensione di alimentazione < 575 VCA	Tensione di alimentazione < 690 VCA
MCD5-0021B	1150	AJT25	AJT25	Non adatto
MCD5-0037B	8000	AJT50	AJT50	
MCD5-0043B	10500	AJT50	AJT50	
MCD5-0053B	15000	AJT60	AJT60	
MCD5-0068B	15000	AJT80	AJT80	
MCD5-0084B	512000	AJT100	AJT100	
MCD5-0089B	80000	AJT100	AJT100	
MCD5-0105B	125000	AJT125	AJT125	
MCD5-0131B	125000	AJT150	AJT150	
MCD5-0141B	320000	AJT175	AJT175	
MCD5-0195B	320000	AJT200	AJT200	
MCD5-0215B	320000	AJT250	AJT250	
MCD5-0245C	320000	AJT300	AJT300	
MCD5-0360C	238000	AJT400	AJT400	
MCD5-0380C	320000	AJT450	AJT450	
MCD5-0428C	320000	AJT450	AJT450	
MCD5-0595C	1200000	-	-	
MCD5-0619C	1200000	-	-	
MCD5-0790C	2530000	-	-	
MCD5-0927C	4500000	A4BQ1200	A4BQ1200	
MCD5-1200C	4500000	-	-	
MCD5-1410C	6480000	-	-	
MCD5-1600C	12500000	A4BQ2500	A4BQ2500	

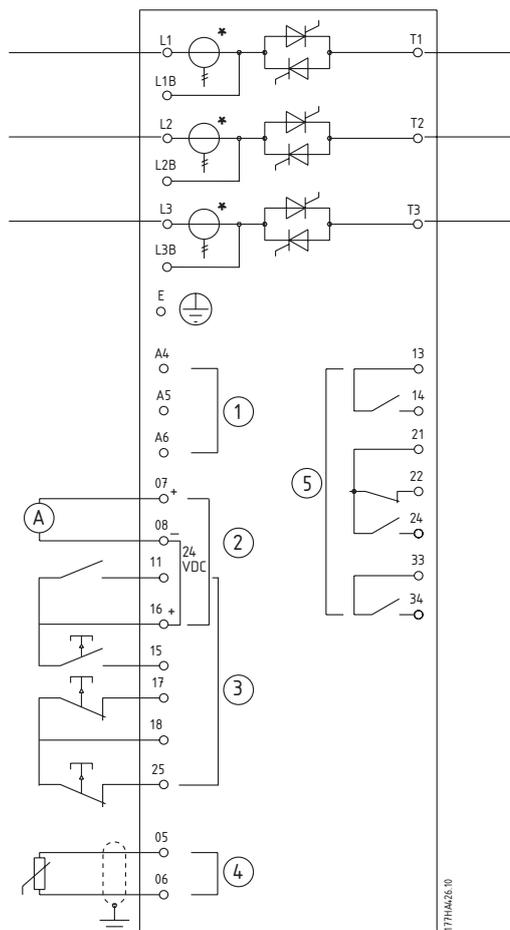
4.11 Diagrammi schematici

4.11.1 Modelli bypassati internamente



1	Alimentazione comando (in funzione del modello)
2	Uscite
07, 08	Uscita analogica programmabile
16, 08	Tensione di uscita 24 V CC
3	Ingressi di controllo remoto
11, 16	Ingresso programmabile
15, 16	Avviamento
17, 18	Arresto
25, 18	Ripristino
4	Ingresso termistore motore (solo PTC)
5	Uscite a relè
13, 14	Relè, uscita A
21, 22, 24	Relè, uscita B
33, 34	Relè, uscita C

4.11.2 Modelli non bypassati



1	Alimentazione comando (in funzione del modello)
2	Uscite
07, 08	Uscita analogica programmabile
16, 08	Tensione di uscita 24 V CC
3	Ingressi di controllo remoto
11, 16	Ingresso programmabile
15, 16	Avviamento
17, 18	Arresto
25, 18	Ripristino
4	Ingresso termistore motore (solo PTC)
5	Uscite a relè
13, 14	Relè, uscita A
21, 22, 24	Relè, uscita B
33, 34	Relè, uscita C

**NOTA!**

* I trasformatori di corrente MCD5-0245C si trovano sull'uscita. I morsetti di bypass sono contrassegnati da etichette T1B, T2B e T3B.

5 Esempi applicativi

5.1 Protezione da sovraccarico motore

La protezione da sovraccarico motore nell'MCD 500 sfrutta un modello termico di secondo ordine. Questo calcola la temperatura del motore in base alle proprietà termiche di due componenti:

- Corpo motore: ha un'ampia capacità termica e influenza il comportamento a lungo termine del motore.
- Avvolgimenti motore: hanno una bassa capacità termica e influenzano il comportamento a breve termine del motore.

Il modello termico considera anche l'influenza della corrente del motore, le perdite del ferro, le perdite di resistenza degli avvolgimenti e le velocità di raffreddamento diverse durante la marcia e il fermo.

Il valore visualizzato sull'LCP corrisponde al valore del modello di avvolgimento come percentuale della capacità nominale del motore.

L'MCD 500 calcola la capacità termica del motore in base alle impostazioni in *Imp. motore principali*.

Il par. 1-1 *Motore FLC* deve essere impostato alla corrente a pieno carico nominale del motore. Non aggiungere il grado di sovraccarico poiché viene calcolato dall'MCD 500.

5.2 AAC Controllo Adattivo dell'Accelerazione

Il Controllo Adattativo dell'Accelerazione AAC è una nuova forma di controllo motore basata sulle caratteristiche del motore stesso. Con l'AAC, è possibile selezionare il profilo di avviamento o di arresto più adatto al tipo di carico e l'avviatore controllerà automaticamente l'aderenza del motore al profilo. L'MCD 500 offre tre profili: accelerazione e decelerazione anticipata, costante e ritardata.

L'AAC utilizza due algoritmi, uno per misurare le caratteristiche del motore e l'altro per controllare il motore. L'MCD 500 utilizza il primo avviamento per stabilire le caratteristiche del motore a zero velocità e a massima velocità. Durante ogni avviamento e arresto successivo, l'avviatore regola dinamicamente il suo controllo per garantire che le prestazioni effettive del motore si adattino al profilo selezionato durante tutto l'avviamento. L'avviatore aumenta la potenza al motore se la velocità effettiva è troppo bassa per il profilo, o la riduce se la velocità è troppo alta.

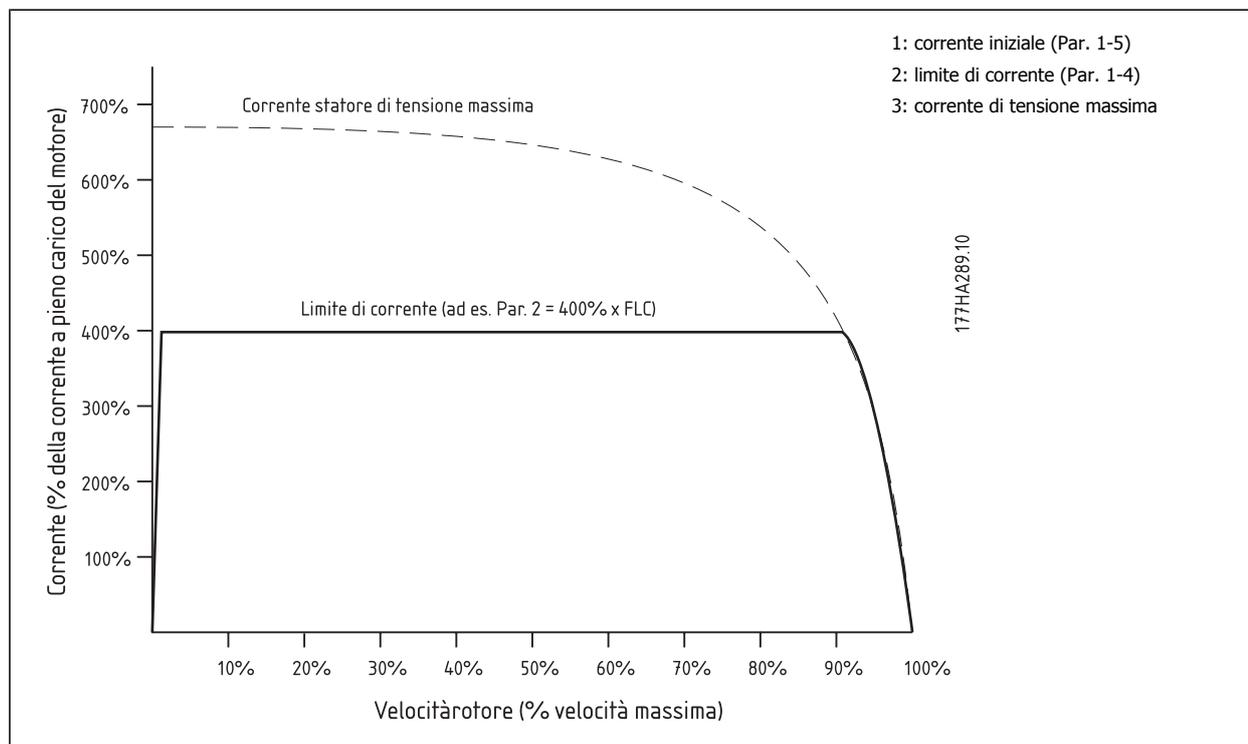
5.3 Modalità di avviamento

5.3.1 Corrente costante

La corrente costante è la forma tradizionale di avviamento dolce, che aumenta la corrente da zero a un livello specificato, mantenendola stabile finché il motore non ha accelerato.

L'avviamento con corrente costante è ideale per le applicazioni dove la corrente di avviamento deve essere mantenuta a un particolare livello.

5

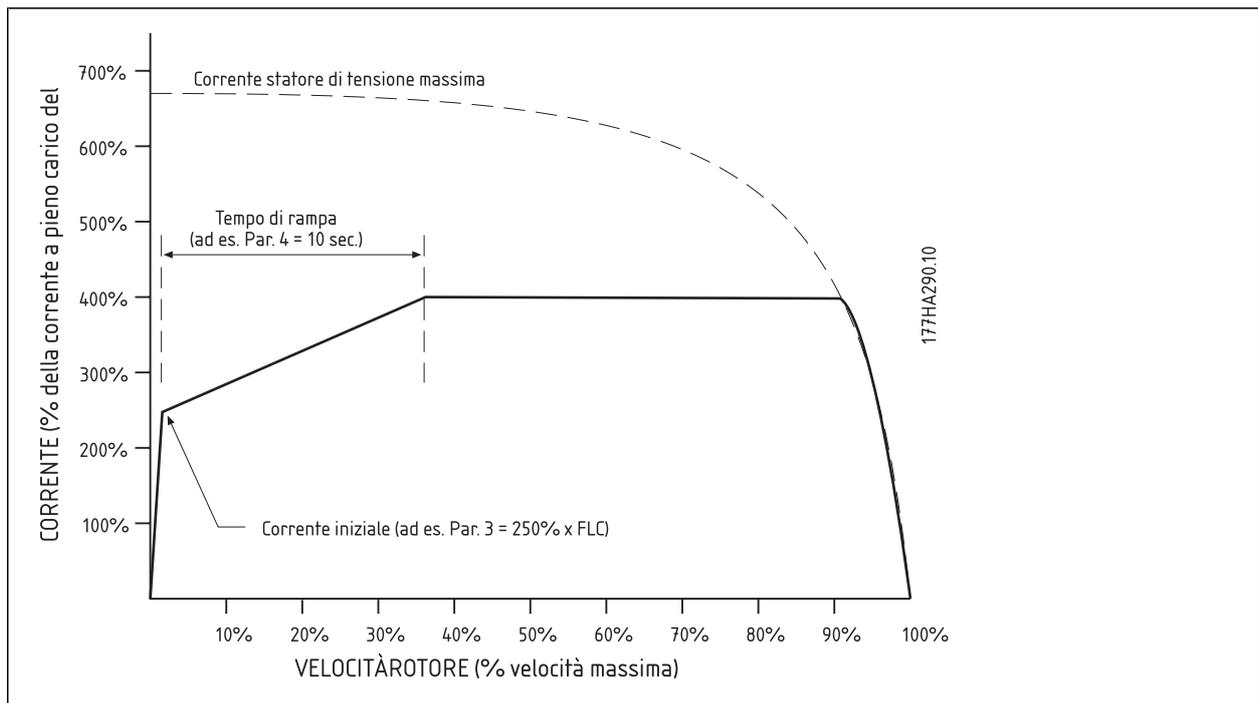


5.3.2 Rampa di corrente

L'avviamento dolce con rampa di corrente aumenta la corrente da un livello di avviamento specificato (1) a un limite massimo (3) per un periodo prolungato di tempo (2).

L'avviamento con rampa di corrente può essere utile nelle applicazioni dove:

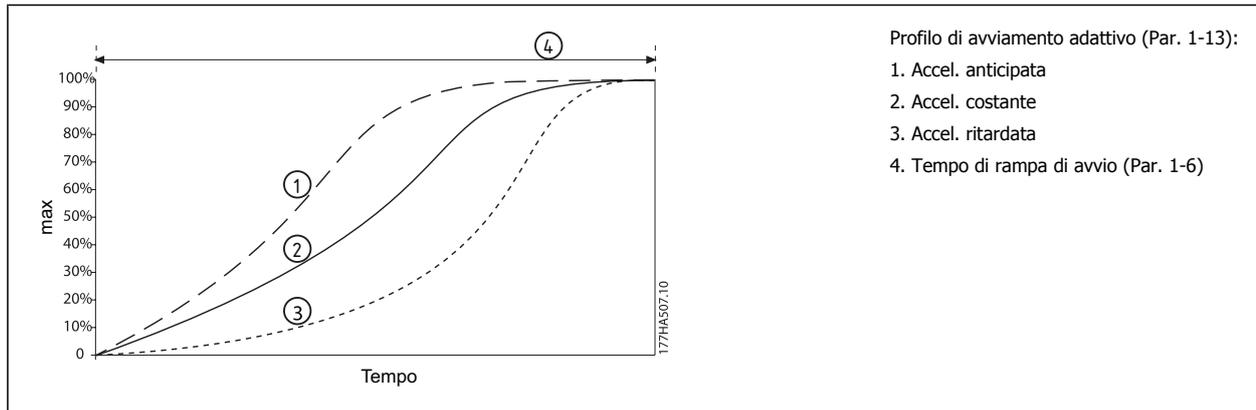
- il carico può variare tra un avviamento e l'altro (ad esempio un trasportatore che può essere avviato con o senza carico). Impostare la corrente iniziale (Par. 1-5) a un livello che permette di avviare il motore con un carico leggero, e il limite di corrente (Par. 1-4) a un livello che permette di avviare il motore con un carico pesante.
- il carico si allontana facilmente, ma il tempo di avviamento deve essere prolungato (ad esempio una pompa centrifuga dove la pressione della tubazione deve aumentare lentamente).
- l'alimentazione di elettricità è limitata (ad esempio un gruppo elettrogeno) e un'applicazione del carico più lenta consentirà più tempo per la risposta dell'alimentazione.



5.3.3 AAC Controllo Adattivo dell'Accelerazione

Per utilizzare il Controllo Adattivo dell'Accelerazione (AAC) per controllare le prestazioni di avviamento:

1. Selezionare Controllo adattativo dal menu Modo avvio (Par- 1-3)
2. Impostare il tempo di rampa di avvio desiderata (Par. 1-6)
3. Selezionare il profilo di avviamento adattivo desiderato (par. 1-13)
4. Impostare un limite di corrente (par. 1-4) sufficientemente alto per consentire un avviamento corretto. Il primo avviamento AAC sarà un avviamento a corrente costante. Ciò consente all'MCD 500 di apprendere le caratteristiche del motore collegato. Questi dati motore vengono utilizzati dall'MCD 500 durante i successivi avviamenti con Controllo Adattivo dell'Accelerazione (AAC).



NOTA!

L'AAC controllerà il carico in base al profilo programmato. La corrente di avviamento varier in base al profilo di accelerazione selezionato e al tempo di avviamento.

L'AAC non può avviare il motore più rapidamente rispetto a un avviamento diretto (DOL).

Se si sostituisce un motore collegato a un MCD 500 programmato per l'avviamento AAC, o se l'avviatore è stato provato su un motore diverso prima dell'effettiva installazione, l'avviatore dovrà apprendere le caratteristiche del nuovo motore. Per forzare il MCD 500 in modalità di apprendimento, regolare il par. 1-12 Controllo guadagno adattativo come segue:

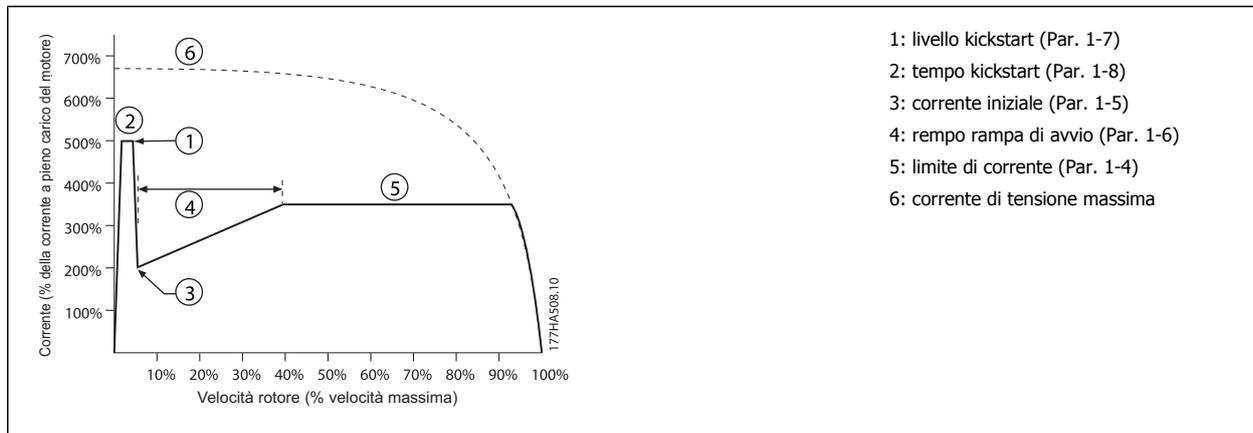
Se 1-12 è impostato al valore di fabbrica del 75%, regolarlo al 76%.

Se 1-12 non è impostato al valore di fabbrica del 75%, regolarlo al 75%.

5.3.4 Kickstart

Il kickstart offre un breve aumento di coppia supplementare all'inizio di un avviamento e può essere utilizzato insieme all'avviamento con rampa di corrente o corrente costante.

Il kickstart può essere utile per aiutare ad avviare i carichi che richiedono una coppia di spunto elevata ma che in seguito accelerano facilmente (ad esempio i carichi del volano come le presse).



5

5.4 Modalità di arresto

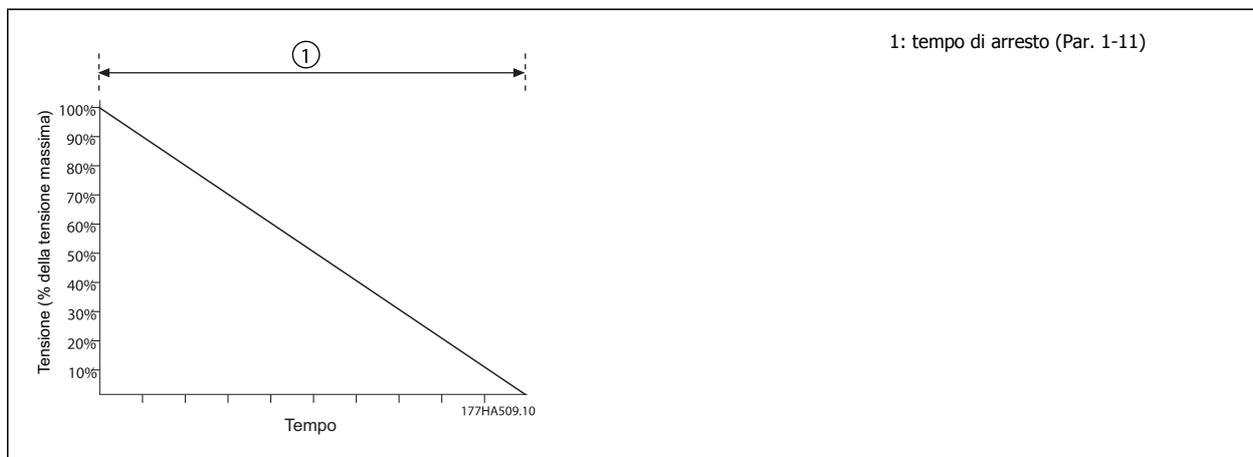
5.4.1 Arresto a ruota libera

L'arresto a ruota libera consente al motore di rallentare alla velocità naturale, senza alcun controllo dell'avviatore statico. Il tempo necessario per l'arresto dipenderà dal tipo di carico.

5.4.2 Arresto soft TVR

La rampa di tensione programmabile riduce gradualmente la tensione al motore in un tempo definito. Il carico può continuare la marcia dopo che l'arresto della rampa è completo.

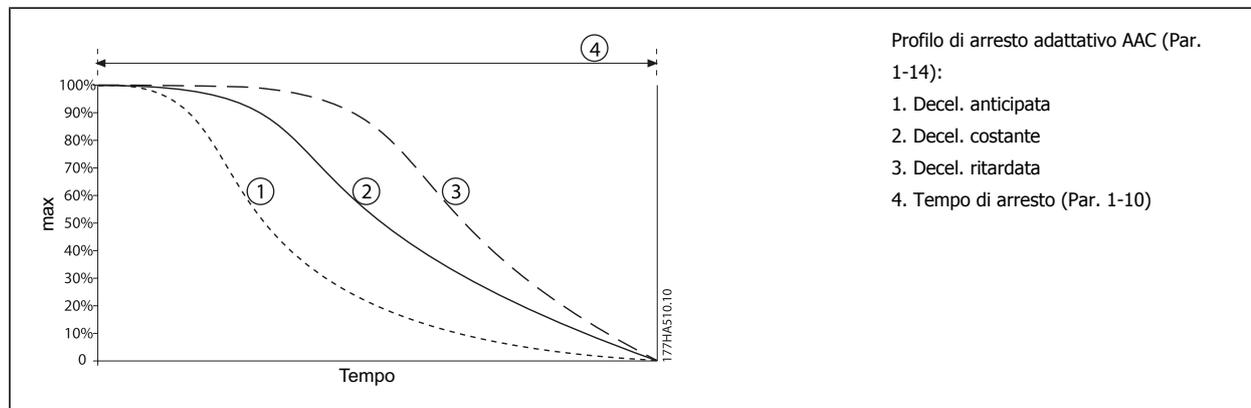
L'arresto con rampa di tensione programmabile può essere utile per le applicazioni in cui occorre prolungare il tempo di arresto, o per evitare oscillazioni transitorie sulle alimentazioni dei gruppi elettrogeni.



5.4.3 AAC Controllo Adattivo dell'Accelerazione

Per utilizzare il Controllo Adattivo dell'Accelerazione (AAC) per controllare le prestazioni di arresto:

1. Selezionare Controllo adattativo dal menu Modo arresto (Par. 1-10)
2. Impostare il tempo di arresto desiderato (Par. 1-11)
3. Selezionare il profilo di arresto adattativo necessario (Par. 1-14)



5

5.4.4 Freno

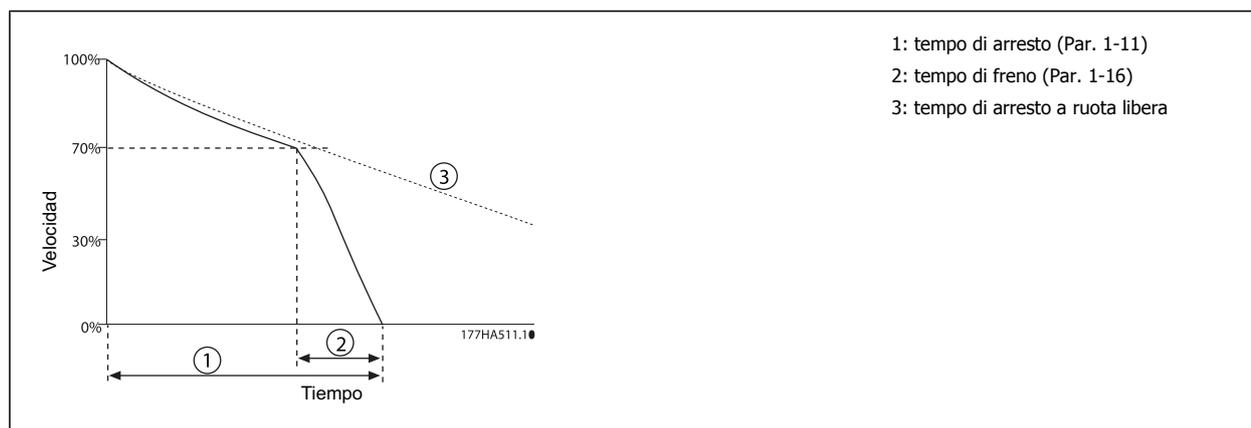


NOTA!

Se la coppia del freno è impostata troppo alta, il motore si arresta prima della fine del tempo di frenata e andrà incontro a un riscaldamento eccessivo potenzialmente dannoso.

Frenata dell'MCD 500:

- Non richiede l'uso di un contattore di frenatura CC
- Controlla tutte le tre fasi in modo che le correnti di frenata e il riscaldamento associato siano distribuiti in modo uniforme in tutto il motore.



La frenata si divide in due stadi:

1. Pre-freno: offre un livello intermedio di frenata per rallentare la velocità del motore a un punto in cui è possibile azionare correttamente il freno completo (circa il 70% della velocità).
2. Freno completo: fornisce la coppia di frenata massima, ma non è efficace a velocità superiori del 70% circa.

Per configurare l'MCD 500 per il funzionamento del freno:

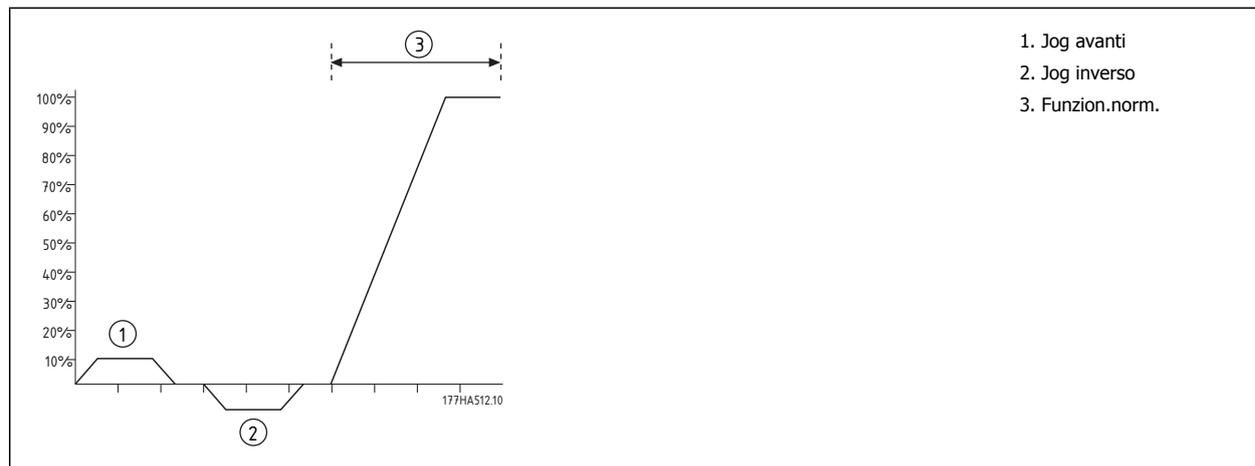
1. Impostare il par. 1-11 per la durata del tempo di arresto desiderata (1). Si tratta del tempo di frenata totale e deve essere sufficientemente maggiore rispetto al tempo di freno (par. 1-16) affinché lo stadio di pre-freno possa ridurre la velocità del motore a circa il 70%. Se il tempo di arresto è troppo breve, la frenata non avverrà correttamente e il motore funzionerà a ruota libera.
2. Impostare Tempo di frenatura (par. 1-16) a circa un quarto del tempo di arresto programmato. In questo modo si imposta il tempo dello stadio di freno completo (2).
3. Regolare la Coppia frenante (Par. 1-15) in modo da ottenere le prestazioni di arresto desiderate. Se troppo bassa, il motore non si arresta completamente e funzionerà a ruota libera fino alla fine del periodo di frenata.

Contattare il fornitore locale per ulteriori informazioni per le installazioni dotate di sensore esterno a velocità zero (ad es. applicazioni con carico variabile durante il ciclo di frenata).

5.5 Funzionamento marcia jog

La marcia jog fa funzionare il motore a velocità ridotta (circa l'11% della piena velocità di funzionamento), per consentire l'allineamento del carico o per assistere durante la riparazione. Il motore può essere fatto funzionare in marcia jog in direzione avanti o inversa.

In alcune applicazioni la coppia di marcia jog disponibile potrebbe non essere sufficiente ad accelerare il motore come necessario. In queste applicazioni è possibile programmare un profilo di marcia jog in avanti mediante i parametri nel gruppo di parametri 7. Per ulteriori informazioni, contattare il distributore locale.



Per attivare il funzionamento in marcia jog, utilizzare un ingresso programmabile (Par. 3-3). Se viene ricevuto qualsiasi altro comando durante la marcia jog, l'avviatore si fermerà e attenderà un nuovo comando.

NOTA!
La marcia jog è disponibile solo per il motore principale. L'avviamento dolce e l'arresto dolce non sono disponibili durante il funzionamento in marcia jog.

5.6 Funzionamento a stella interna

Le funzioni AAC, marcia jog e freno non sono supportate in funzionamento a stella interna (sei fili). Se queste funzioni sono programmate quando l'avviatore è collegato a stella interna il comportamento è quello fornito in basso.

Avviamento AAC	L'avviatore esegue un avviamento con corrente costante.
Arresto AAC	L'avviatore esegue un arresto dolce TVR se il tempo di arresto è >0 sec. Se il tempo di arresto è impostato a 9 sec., l'avviatore esegue un arresto a ruota libera.
Jog	L'avviatore invia un avviso con il messaggio di errore Opzione non supportata.
Freno	L'avviatore esegue un arresto a ruota libera.

5



NOTA!

Quando è collegato a stella interna, lo sbilanciamento di corrente è l'unica protezione di perdita di fase attiva durante la marcia. Non disabilitare la protezione di sbilanciamento di corrente durante il funzionamento a stella interna.

5.7 Correnti di avviamento tipiche

Utilizzare queste informazioni per stabilire la corrente di avviamento appropriata per l'applicazione.



NOTA!

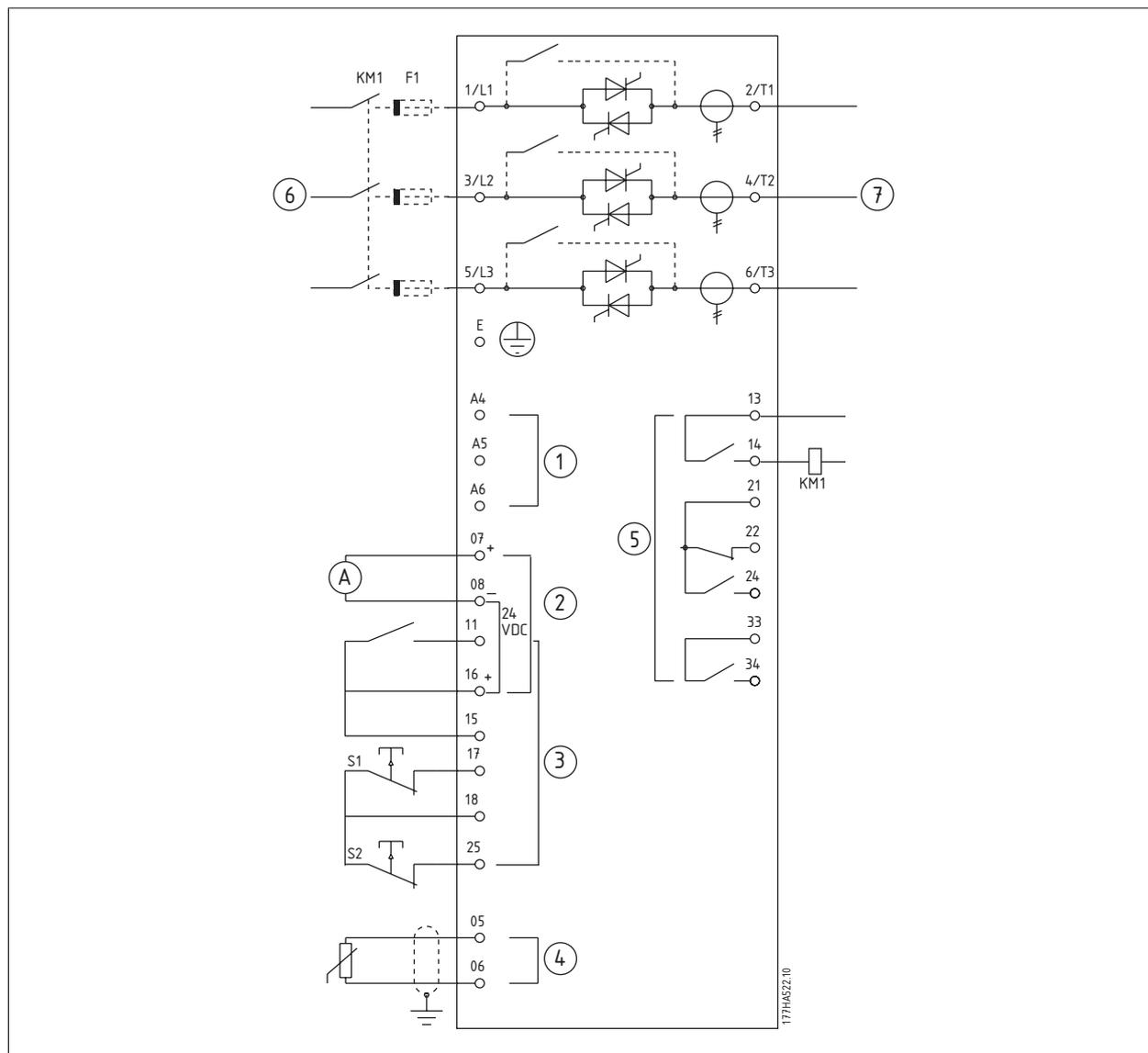
Questi requisiti di corrente d'avviamento sono appropriati e tipici per la maggior parte delle circostanze. Tuttavia, le prestazioni e i requisiti di coppia dei motori e delle macchine variano. Per ulteriore assistenza, contattare il proprio rivenditore.

Adattamento	Corrente di avviam. tipica
Generale & Acqua	
Agitatore	4,0 x FLC
Pompa centrifuga	3,5 x FLC
Compressore (vite, senza carico)	3,0 x FLC
Compressore (Alternativo, senza carico)	4,0 x FLC
Trasportatore	4,0 x FLC
Ventola (smorzata)	3,5 x FLC
Ventola (non smorzata)	4,5 x FLC
Miscelatore	4,5 x FLC
Pompa volumetrica positiva	4,0 x FLC
Pompa sommersa	3,0 x FLC
Metalli & Industria mineraria	
Nastro trasportatore	4,5 x FLC
Filtro polvere	3,5 x FLC
Rettificatrice	3,0 x FLC
Mulino a martelli	4,5 x FLC
Frantumatore di rocce	4,0 x FLC
Trasportatore a rulli	3,5 x FLC
Mulino a rulli	4,5 x FLC
Tamburo	4,0 x FLC
Macchina trafilatrice	5,0 x FLC
Lavorazione alimentare	
Lavabottiglie	3,0 x FLC
Centrifuga	4,0 x FLC
Essiccatori	4,5 x FLC
Mulino	4,5 x FLC
Pallettizzatori	4,5 x FLC
Separatore	4,5 x FLC
Affettatrice	3,0 x FLC
Pasta e carta	
Essiccatori	4,5 x FLC
Spappolatore	4,5 x FLC
Trinciatrice	4,5 x FLC
Petrochimica	
Mulino a sfere	4,5 x FLC
Centrifuga	4,0 x FLC
Estrusori	5,0 x FLC
Coclea per trasporto	4,0 x FLC
Trasporto & Macchina utensile	
Mulino a sfere	4,5 x FLC
Rettificatrice	3,5 x FLC
Trasportatore di materiale	4,0 x FLC
Pallettizzatori	4,5 x FLC
Premere	3,5 x FLC
Mulino a rulli	4,5 x FLC
Tavola di rotazione	4,0 x FLC
Legname & Prodotti in legno	
Sega a nastro	4,5 x FLC
Macchina sminuzzatrice	4,5 x FLC
Sega circolare	3,5 x FLC
Scortecciatrice	3,5 x FLC
Tagliolo	3,5 x FLC
Compressore idraulico	3,5 x FLC
Piallatrice	3,5 x FLC
Sabbiatrice	4,0 x FLC

5.8 Installazione con contattore di rete

L'MCD 500 è installato con un contattore di rete (adatto a AC3). La tensione di controllo deve essere fornita dal lato di ingresso del contattore.

Il contattore di rete è controllato dall'uscita Contattore di rete dell'MCD 500, che per impostazione di fabbrica è assegnata al relè di uscita A (morsetti 13, 14).



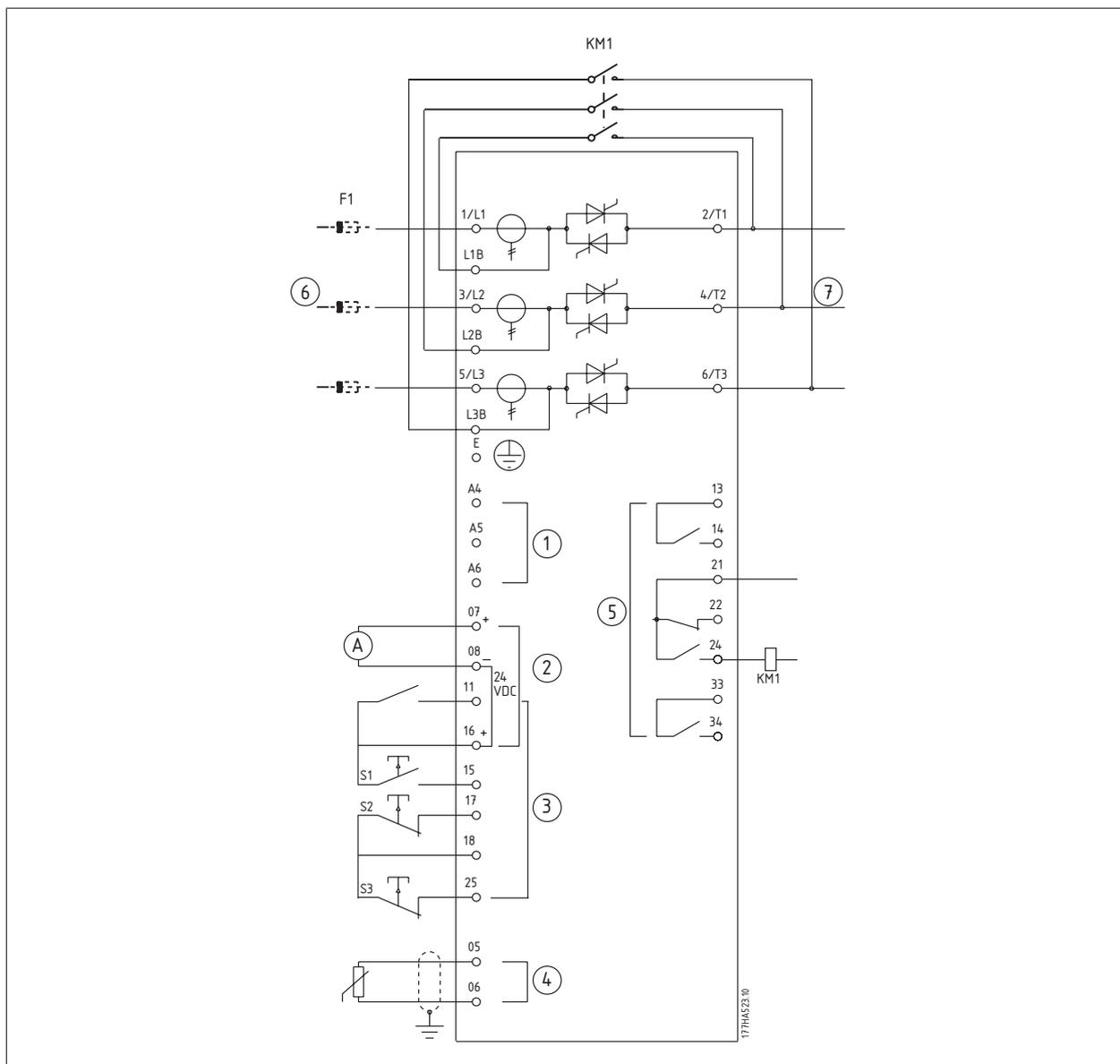
1	Tensione di controllo (in funzione del modello)	KM1	Contattore di Rete
2	Tensione di uscita 24 V CC	F1	Fusibili semiconduttori (opzionali)
3	Ingressi di controllo remoto	S1	Avviamento/arresto
4	Ingresso termistore motore (solo PTC)	S2	Contatto di ripristino
5	Uscite a relè	13, 14	Relè, uscita A
6	Alimentazione trifase	21, 22, 24	Relè, uscita B
7	Morsetti motore	33, 34	Relè, uscita C

Impostazioni parametriche:

- Par. 4-1 *Funzione relè A*
 - Selezionando Contattore di rete si assegna la funzione Contattore di rete all'uscita relè A (valore di fabbrica).

5.9 Installazione con contattore di bypass

L'MCD 500 è installato con un contattore di bypass (adatto a AC1). Il contattore di bypass è controllato dall'uscita funzionamento MCD 500 che per impostazione di fabbrica è assegnata al relè di uscita B (morsetti 21, 22, 24).



5

1	Tensione di controllo (in funzione del modello)	KM1	Contattore di bypass
2	Tensione di uscita 24 V CC	F1	Fusibili semiconduttori (opzionali)
3	Ingressi di controllo remoto	S1	Contatto di avviamento
4	Ingresso termistore motore (solo PTC)	S2	Contatto di arresto
5	Uscite a relè	S3	Contatto di ripristino
6	Alimentazione trifase	13, 14	Relè, uscita A
7	Morsetti motore	21, 22, 24	Relè, uscita B
		33, 34	Relè, uscita C

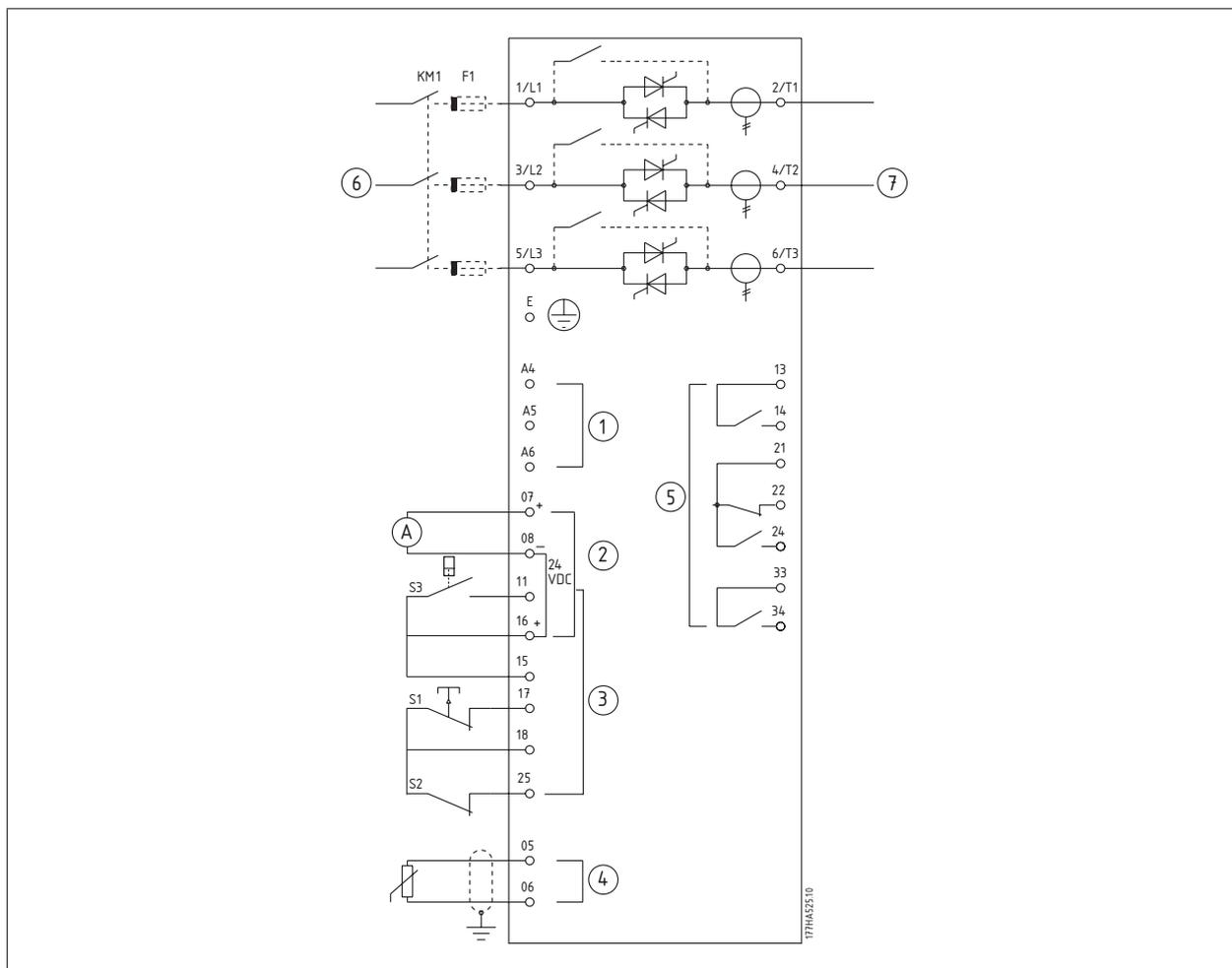
Impostazioni parametriche:

- Parametro 4-4 *Funzione relè B*
 - Selezionando Marcia si assegna la funzione uscita di marcia all'uscita relè B (valore di fabbrica).

5.11 Circuito di scatto ausiliario

Durante il normale funzionamento l'MCD 500 è controllato mediante segnale remoto a due fili (morsetti 17, 18).

L'ingresso A (morsetti 11, 16) è collegato a un circuito di scatto esterno (come un interruttore di allarme bassa pressione di un sistema di pompe). Quando il circuito esterno si attiva, l'avviatore statico scatta, arrestando il motore.



1	Tensione di controllo (in funzione del modello)	S1	Contatto avviamento/arresto
2	Tensione di uscita 24 V CC	S2	Contatto di ripristino
3	Ingressi di controllo remoto	S3	Contatto di scatto ausiliario
4	Ingresso termistore motore (solo PTC)	13, 14	Relè, uscita A
5	Uscite a relè	21, 22, 24	Relè, uscita B
6	Alimentazione trifase	33, 34	Relè, uscita C
7	Morsetti motore		

Impostazioni parametriche:

- Par. 3-3 *Funzione ingresso A*
 - Selezionando Scatto ingresso (N/A) si assegna l'ingresso A alla funzione di Scatto ausiliario (N/A).
- Par. 3-4 *Nome ingresso A*
 - Selezionando un nome ad es. Bassa pressione si assegna un nome all'ingresso A.
- Par. 3-8 *Logica riprist. remoto*
 - Selezionando come necessario ad es. Normalmente chiuso, l'ingresso si comporta come un contatto normalmente chiuso.

5.12 Frenata dolce

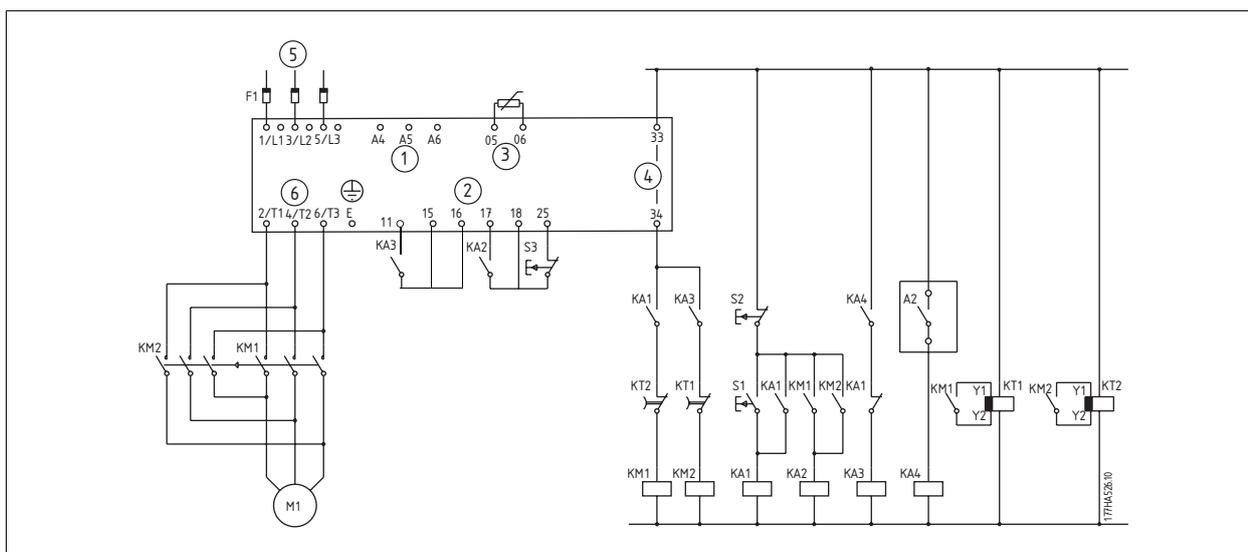
Per elevati carichi inerziali, l'MCD 500 può essere configurato per la frenata dolce.

In quest'applicazione l'MCD 500 è utilizzato con contattori di frenata e di marcia in avanti. Quando l'MCD 500 riceve un segnale di avviamento (pulsante S1), chiude il contattore di marcia in avanti (KM1) e controlla il motore in base alle impostazioni motore principali programmate.

Quando l'MCD 500 riceve un segnale di arresto (pulsante S2), apre il contattore di marcia in avanti (KM1) e chiude il contattore di frenata (KM2) dopo un ritardo di circa 2-3 secondi (KT1). Anche KA3 viene chiuso per attivare le impostazioni motore secondarie, che devono essere programmate dall'utente per le caratteristiche di arresto desiderate.

Quando la velocità del motore si avvicina a zero, il sensore di rotazione albero esterno (A2) arresta l'avviatore statico e apre il contattore di frenata (KM2).

5



1	Tensione di controllo (in funzione del modello)	KA3	Relè freno
2	Ingressi di controllo remoto	KA4	Relè sensore rotazione
3	Ingresso termistore motore (solo PTC)	KM1	Contattore di rete (marcia)
4	Uscite a relè	KM2	Contattore di rete (freno)
5	Alimentazione trifase	KT1	Timer di ritardo marcia
6	Morsetti motore	KT2	Timer di ritardo freno
A2	Sensore rotazione albero	S1	Contatto di avviamento
KA1	Funzion. relè	S2	Contatto di arresto
KA2	Relè avviamento	S3	Contatto di ripristino

Impostazioni parametriche:

- Par. 3-3 *Funzione ingresso A*
 - Selezionando Selez impost. motore si assegna l'ingresso A per la selezione dell'impostazione motore
 - Impostare le caratteristiche di avviamento mediante le impostazioni motore principali (gruppo di parametri 1)
 - Impostare le caratteristiche di frenata mediante le impostazioni motore secondarie (gruppo di parametri 7)
- Par. 4-7 *Funzione relè C*
 - Selezionando Scatto si assegna la funzione di scatto all'uscita relè C



NOTA!

Se l'MCD 500 scatta alla frequenza di alimentazione (Par. 16-5 *Frequenza*) quando il contattore di frenata KM2 si apre, modificare l'impostazione dei Par. 2-8 - 2-10.

5.13 Motore a due velocità

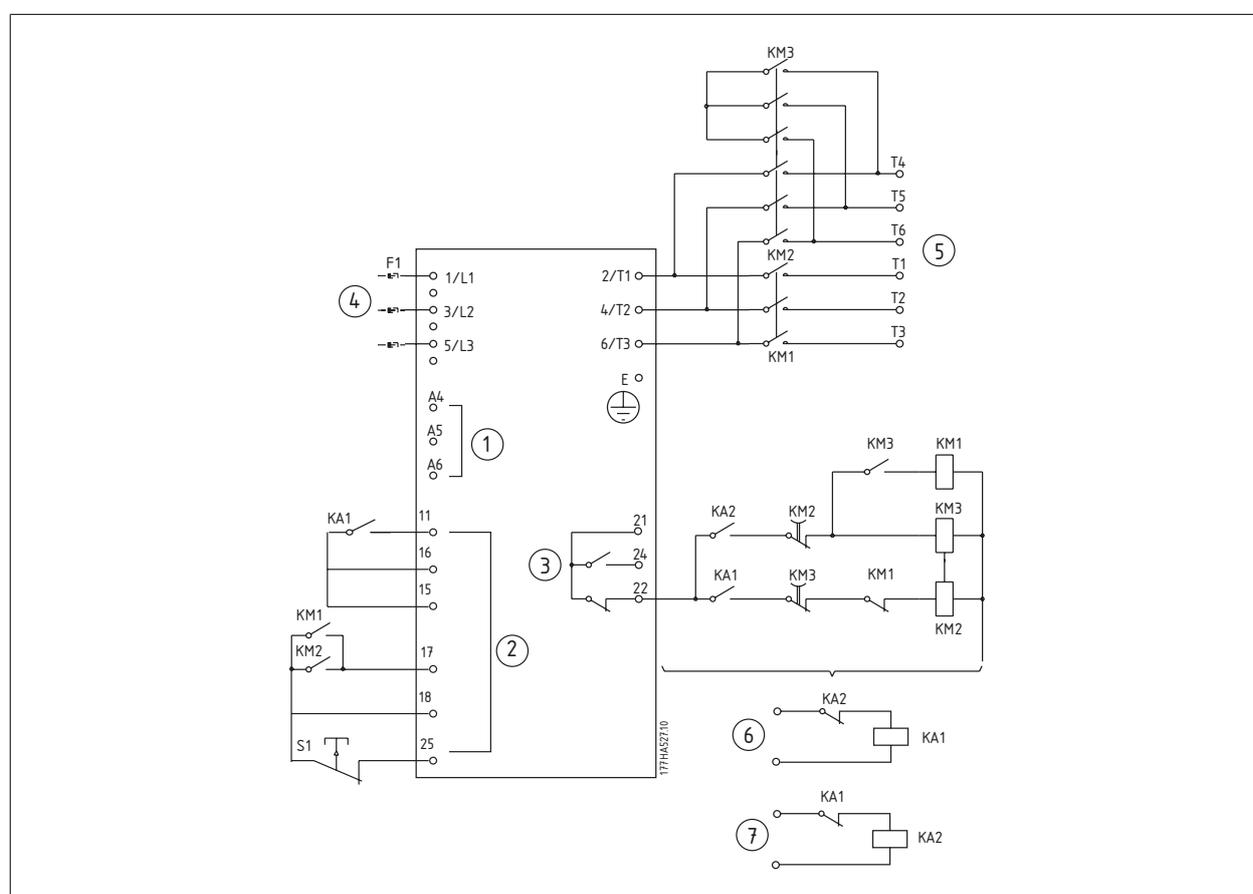
L'MCD 500 può essere configurato per il controllo di motori tipo Dahlander a doppia velocità, utilizzando un contattore di alta velocità (KM1), un contattore di bassa velocità (KM2) e un contattore di avviamento (KM3).

NOTA!
I motori a modulazione ampiezza di polo (PAM) modificano la velocità cambiando la frequenza dello statore mediante la configurazione dell'avvolgimento esterno. Gli avviatori statici non sono adatti a questo tipo di motore a due velocità.

Quando l'avviatore statico riceve un segnale di avviamento ad alta velocità, chiude il contattore di alta velocità (KM1) e un contattore di avviamento (KM3), quindi controlla il motore in base alle impostazioni motore principali (par. 1-1 - 1-16).

Quando l'avviatore statico riceve un segnale di avviamento a bassa velocità, chiude il contattore di bassa velocità (KM2). Ciò causa la chiusura dell'ingresso A e l'MCD 500 controlla il motore in base alle impostazioni motore secondarie (par. 7-1 - 7-16).

5



1	Tensione di comando	KA1	Relè di avviamento remoto (bassa velocità)
2	Ingressi di controllo remoto	KA2	Relè di avviamento remoto (alta velocità)
3	Uscite a relè	KM1	Contattore di rete (alta velocità)
4	Alimentazione trifase	KM2	Contattore di rete (bassa velocità)
5	Morsetti motore	KM3	Contattore di avviamento (alta velocità)
6	Ingresso avviamento remoto a bassa velocità	S1	Contatto di ripristino
7	Ingresso avviamento remoto ad alta velocità	21, 22, 24	Relè, uscita B

**NOTA!**

I contattori KM2 e KM3 devono essere interbloccati meccanicamente.

Impostazioni parametriche:

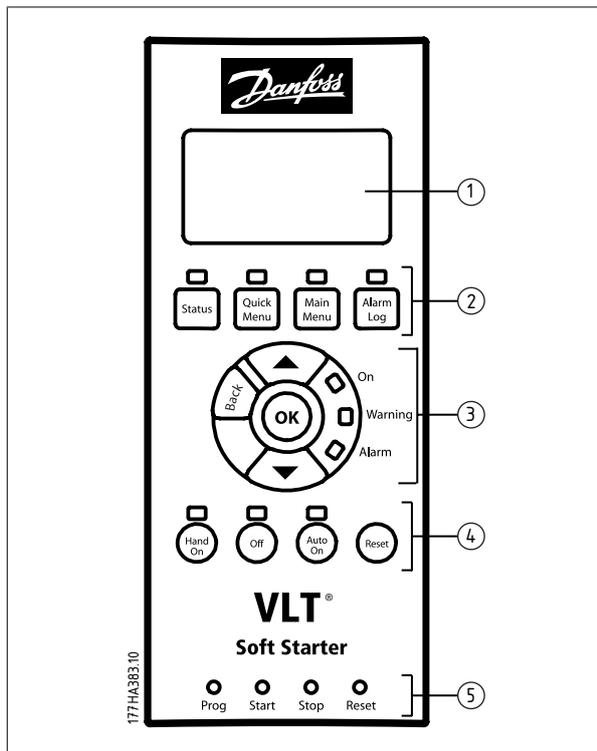
- Par. 3-3 *Funzione ingresso A*
 - Selezionando Selez impost. motore si assegna l'ingresso A per la selezione dell'impostazione motore
 - Impostare le caratteristiche di alta velocità mediante i par. 1-1 - 2-9.
 - Impostare le caratteristiche di bassa velocità mediante i par. 7-1 - 7-16.
- Par. 4-4 *Funzione relè B*
 - Selezionando Scatto si assegna la funzione di scatto all'uscita relè B

5**NOTA!**

Se l'MCD 500 scatta alla frequenza di alimentazione (Par. 16-5 *Frequenza*) quando il segnale di avviamento ad alta velocità (7) viene rimosso, modificare l'impostazione dei Par. 2-8 - 2-10.

6 Funzionamento

6.1 L'LCP



- | | |
|----------|--|
| 1 | Display a 4 righe con dettagli di stato e programmazione. |
| 2 | Pulsanti di controllo sul display:
Stato: ripristina i display di stato
Menu rapido: apre il menu rapido
Menu principale: apre il menu principale
Log allarmi: apre il log allarmi |
| 3 | Pulsanti di navigazione menu:
INDIETRO: abbandona il menu o il parametro o annulla la modifica di un parametro
OK: accede a un menu o a un parametro o salva la modifica di un parametro
▲ ▼: naviga al menu o parametro successivo o precedente, modifica l'impostazione del parametro corrente o naviga tra le schermate di stato. |
| 4 | Pulsanti di comando locale dell'avviatore statico:
Hand On: avvia il motore e accede alla modalità di comando locale.
Off: arresta il motore (attivo solo in modalità Hand on).
Auto On: imposta l'avviatore in modalità Auto On.
RESET: ripristina uno scatto (solo in modalità Hand On). |
| 5 | LED stato ingresso remoto. |

6

6.2 Metodi di controllo

L'MCD 500 può essere controllato mediante i pulsanti di comando sull'LCP (comando locale), mediante gli ingressi remoti (controllo remoto) o mediante la rete di comunicazione seriale.

- Il controllo locale è disponibile solo in modalità Hand On.
- Il controllo remoto è disponibile solo in modalità Auto On.
- Il controllo mediante rete di comunicazione seriale è sempre disabilitato in modalità Hand On e può essere abilitato o disabilitato in modalità Auto On modificando l'impostazione del Par. 3-2 *Comandi remoti*.

L'MCD 500 può essere inoltre configurato per l'avviamento automatico o l'arresto automatico. L'avvio/arresto automatico è disponibile solo in modalità Auto On e deve essere configurato tramite i par. 5-1- 5-4. In modalità Hand On, l'avviatore ignorerà tutte le impostazioni di avviamento/arresto automatico.

Per alternare tra la modalità Hand On e Auto On servirsi dei pulsanti di comando locale sull'LCP.

HAND ON: Avvia il motore e accede alla modalità Hand On.

OFF: arresta il motore e accede alla modalità Hand On.

AUTO ON: imposta l'avviatore in modalità Auto On.

RESET: ripristina uno scatto (solo in modalità Hand On).

L'MCD 500 può essere anche impostato per consentire solo il controllo locale o il controllo remoto, mediante il par. 3-1 *Locale/Remoto*.

Se il par. 3-1 è impostato su *Solo controllo remoto* il pulsante OFF è disabilitato e il motore deve essere arrestato mediante controllo remoto o rete di comunicazione seriale.

	Modalità Hand On	Modalità Auto On
Per avviare dolcemente il motore	Premere il tasto LCP Hand on	Attivare l'ingresso remoto Avviamento
Per arrestare il motore	Premere il tasto OFF sull'LCP	Attivare l'ingresso remoto Arresto
Per ripristinare uno scatto sull'avviatore	Premere il tasto RESET sull'LCP	Attivare l'ingresso remoto Ripristino
Funzionamento avvio/arresto automatico	Disattivato	Abilitato

Per arrestare il motore in caso di emergenza, premere OFF e RESET contemporaneamente. L'avviatore statico disinserirà la potenza dal motore e aprirà il contattore principale, causando un funzionamento a ruota libera del motore fino all'arresto. L'arresto di emergenza può essere controllato anche mediante un ingresso programmabile.

**NOTA!**

Le funzioni di freno e marcia jog funzionano solo con i motori collegati in linea (consultare *Funzionamento con stella interna*)

6

6.3 Pulsanti di comando locale

Se il Par. 3-1 è impostato su LCL/RMT sempre o LCL/RMT quando Off, i pulsanti **Hand On** e **Auto On** sono sempre attivi. Se l'MCD 500 è in modalità Auto On, premendo **Hand On** si accede alla modalità Hand On e il motore viene avviato.

Se il par. 3-1 è impostato su Solo controllo remoto il pulsante **Off** è disabilitato e il motore deve essere arrestato mediante controllo remoto o rete di comunicazione seriale.

6.4 Display

L'LCP visualizza un'ampia gamma di dati sulle prestazioni relative all'avviatore statico. Premere **STATUS** per accedere alle schermate del display di stato, quindi utilizzare ▲ e ▼ per selezionare le informazioni da visualizzare. Per tornare alle schermate di stato mentre si sta navigando in un menu, premere **BACK** ripetutamente, o premere **STATUS** per tornare alla schermata S1.

- Monitoraggio temperatura
- Schermata programmabile (vedere il Par. 8-2 - 8-5)
- Corrente
- Frequenza
- Potenza motore
- Informazione sull'ultimo avvio
- Data e ora
- Grafico a barre conduzione SCR

**NOTA!**

Le schermate illustrate presentano le impostazioni di fabbrica.

6.4.1 Schermata monitoraggio temperatura (S1)

La schermata di temperatura mostra la temperatura del motore come percentuale della capacità termica totale e mostra anche quale set di dati è in uso.

La schermata di monitoraggio temperatura è la schermata di stato predefinita.

Pronto		S1
MS1	000,0A	0000,0kW
	Gruppo motore pri- mario	
M1 000%		

6.4.2 Schermata programmabile (S2)

La schermata programmabile dell'MCD 500 può essere configurata per mostrare le informazioni più importanti per l'applicazione specifica. Utilizzare i parametri da 8-2 ai 8-5 per selezionare le informazioni da visualizzare.

Pronto		S2
MS1	000,0A	0000,0kW
	-.-- pf	
00000 ore		

6.4.3 Corrente media (S3)

La schermata di corrente media mostra la corrente media di tutte le tre fasi.

Pronto		S3
MS1	000,0A	0000,0kW
	0,0A	

6.4.4 Schermata di monitoraggio corrente (S4)

La schermata di corrente mostra la corrente di linea in tempo reale su ogni fase.

Pronto		S4
MS1	000,0A	0000,0kW
	Correnti di fase	
000,0A	000,0A	000,0A

6.4.5 Schermata di monitoraggio frequenza (S5)

La schermata frequenza mostra la frequenza di rete misurata dall'avviatore statico.

Pronto		S5
MS1	000,0A	0000,0kW
	00,0Hz	

6.4.6 Schermata potenza motore (S6)

La schermata potenza motore mostra la potenza motore (kW, HP e kVA) e il fattore di potenza.

Pronto		S6
MS1	000,0A	0000,0kW
		0000HP
		- . - - pf

6.4.7 Informazioni ultimo avvio (S7)

La schermata informazioni ultimo avvio mostra i dettagli dell'ultimo avviamento avvenuto con successo:

- durata dell'avviamento (secondi)
- consumo di corrente di avviamento massimo (come percentuale della corrente a pieno carico del motore)
- aumento calcolato della temperatura motore

Pronto		S7
MS1	000,0A	0000,0kW
Ultimo avvio		000 s
000 % FLC		ΔTemp 0%

6.4.8 Data e ora (S8)

La schermata data/ora indica la data e l'ora attuali di sistema (formato 24 ore). Per i dettagli dell'impostazione data e ora, consultare *Impost. data ed ora*.

Pronto		S8
MS1	000,0A	0000,0kW
	AAAA MMM GG	
	HH:MM:SS	

6.4.9 Grafico a barre conduzione SCR

Il grafico a barre conduzione SCR mostra il livello di conduzione su ogni fase.



7 Programmazione

È possibile accedere ai menu in qualsiasi momento, compreso mentre l'avviatore statico è in funzione. Tutte le modifiche hanno effetto immediatamente.

7.2 Controllo degli accessi

I parametri critici (gruppo di parametri 15 e successivi) sono protetti da un codice per l'accesso di sicurezza a 4 cifre, che previene la visualizzazione o la modifica non autorizzate delle impostazioni parametri.

Quando un utente tenta di accedere a un gruppo di parametri con restrizioni, l'LCP chiederà un codice di accesso. Il codice di accesso viene chiesto una volta per la sessione di programmazione, dopodiché l'autorizzazione permane fin quando l'utente non chiude il menu.

Per immettere il codice di accesso, utilizzare i pulsanti **BACK** e **OK** per selezionare una cifra e i pulsanti **▲** e **▼** per modificare il valore. Quando tutte le quattro cifre corrispondono al codice di accesso, premere **OK**. L'LCP visualizzerà un messaggio di conferma prima di proseguire.

Per modificare il codice di accesso, utilizzare il par. 15-1.

Inserire codice di accesso #### <hr style="width: 80%; margin: 0 auto;"/> OK
Accesso consentito SUPERVISORE

NOTA!
 Gli strumenti di simulazione e i ripristini dei contatori sono inoltre protetti dal codice per l'accesso di sicurezza.
 Il codice di accesso predefinito è 0000.

È possibile bloccare i menu per evitare che altri utenti modifichino le impostazioni parametri. Il blocco modifiche può essere impostato per Lettura & scrittura, Sola lettura o Nessun accesso mediante il Par. 15-2.

Se un utente tenta di modificare un parametro o di accedere al Menu principale quando il blocco modifiche è attivo, apparirà un messaggio di errore:

Accesso negato Blocco regol. attivo
--



7.3 Menu rapido

7.3.1 Setup rapido

Il setup rapido dà accesso ai parametri più comuni, permettendo di configurare il MCD 500 come richiede l'applicazione. Per i dettagli sui singoli parametri, consultare la *Descrizione dei parametri*.

1	Gruppo mot primario
1-1	Motore FLC
1-3	Modalità avvio
1-4	Limite corrente
1-5	Corrente di avvio
1-6	Tempo rampa d'avvio
1-9	Tempo avvio excess
1-10	Modo arresto
1-11	Tempo arresto
2	Protezione
2-1	Sequenza di fase
2-4	Sottocorrente
2-5	Ritardo sottocorrente
2-6	Sovracorr istantanea
2-7	Rit sovracorr istant
3	Ingressi
3-3	Funzione ingresso A
3-4	Nome ingresso A
3-5	Scatto ingresso A
3-6	Ritardo scatto ing. A
3-7	Ritardo iniziale ing. A
4	Uscite
4-1	Funzione relè A
4-2	Relè A, ritardo On
4-3	Relè A, ritardo Off
4-4	Funzione relè B
4-5	Relè B, ritardo On
4-6	Relè B, ritardo Off
4-7	Funzione relè C
4-8	Relè C, ritardo On
4-9	Relè C, ritardo Off
4-10	Avviso corrente bassa
4-11	Avviso corrente alta
4-12	Avviso temp. motore
5	Timer Avvio/Arresto
5-1	Tipo avvio autom
5-2	Tempo avvio autom
5-3	Tipo arresto autom
5-4	Tempo arresto autom
8	Display
8-1	Lingua
8-2	Schermo alto-sin
8-3	Schermo alto-dest.
8-4	Schermo basso-sin
8-5	Schermo basso-dest.

7.3.2 Impostazioni dell'applicazione

Il menu impostazioni dell'applicazione semplifica la configurazione del MCD 500 per le applicazioni più diffuse. Il MCD 500 seleziona i parametri pertinenti all'applicazione e suggerisce un'impostazione tipica. L'utente può quindi regolare ciascun parametro in base ai propri requisiti.

Sul display i valori consigliati sono evidenziati, mentre quelli caricati sono indicati dal simbolo ►.

Impostare sempre il par. 1-1 *Motore FLC* in modo che corrisponda alla corrente a pieno carico riportata sulla targhetta del motore. Il valore consigliato dell'FLC motore è il FLC minimo dell'avviatore.

Pompa centrifuga	Valore consigliato	Compressore rotativo	Valore consigliato
Motore FLC		Motore FLC	
Modalità avvio	Controllo adattivo	Modalità avvio	Controllo adattivo
Profilo avvio adattivo	Accel. anticipata	Profilo avvio adattivo	Accel. costante
Tempo rampa d'avvio	5 secondi	Tempo rampa d'avvio	10 secondi
Limite corrente	350%	Limite corrente	450%
Modo arresto	Controllo adattivo		
Profilo arresto adattivo	Decel. ritardata		
Tempo arresto	15 secondi		
Pompa sommersa		Trasportatore	
Motore FLC		Motore FLC	
Modalità avvio	Controllo adattivo	Modalità avvio	Controllo adattivo
Profilo avvio adattivo	Accel. anticipata	Profilo avvio adattivo	Accel. ritardata
Tempo rampa d'avvio	5 secondi	Tempo rampa d'avvio	15 secondi
Limite corrente	350%	Limite corrente	400%
Modo arresto	Controllo adattivo	Modo arresto	Controllo adattivo
Profilo arresto adattivo	Decel. ritardata	Profilo arresto adattivo	Decel. costante
Tempo arresto	5 secondi	Tempo arresto	5 secondi
Ventola con smorz		Frantoio rotativo	
Motore FLC		Motore FLC	
Modalità avvio	Controllo adattivo	Modalità avvio	Controllo adattivo
Profilo avvio adattivo	Accel. costante	Profilo avvio adattivo	Accel. costante
Tempo rampa d'avvio	15 secondi	Tempo rampa d'avvio	20 secondi
Limite corrente	350%	Limite corrente	400%
		Tempo avvio eccess	30 secondi
		Tempo a rotore blocc	20 secondi
Ventola senza smorz		Frantoio a mascelle	
Motore FLC		Motore FLC	
Modalità avvio	Controllo adattivo	Modalità avvio	Controllo adattivo
Profilo avvio adattivo	Accel. costante	Profilo avvio adattivo	Accel. costante
Tempo rampa d'avvio	20 secondi	Tempo rampa d'avvio	30 secondi
Limite corrente	400%	Limite corrente	450%
Tempo avvio eccess	30 secondi	Tempo avvio eccess	40 secondi
Tempo a rotore blocc	20 secondi	Tempo a rotore blocc	30 secondi
Compressore a vite			
Motore FLC			
Modalità avvio	Controllo adattivo		
Profilo avvio adattivo	Accel. costante		
Tempo rampa d'avvio	10 secondi		
Limite corrente	400%		



7.3.3 Registrazioni

Il menu Registrazioni consente di visualizzare i dati delle prestazioni su grafici in tempo reale.

- Corrente (%FLC)
- Temp. motore (%)
- kW Motore (%)
- kVA motore (%)
- pf motore

7.4 Menu principale

Il pulsante Menu principale dà accesso ai menu per impostare l'MCD 500 per le applicazioni complesse e per monitorarne le prestazioni.

7.4.1 Parametri

Parametri consente di visualizzare e modificare tutti i parametri programmabili che controllano il funzionamento del MCD 500.

7

Per aprire Parametri, premere il pulsante **Menu principale** durante la visualizzazione delle schermate di monitoraggio e selezionare Parametri.

Per navigare nei Parametri:

- per scorrere i gruppi di parametri, premere il pulsante ▲ o ▼.
- per visualizzare i parametri in un gruppo, premere **OK**.
- per tornare al livello precedente, premere **INDIETRO**.
- per chiudere i Parametri, premere il pulsante **INDIETRO**.

Per modificare il valore di un parametro:

- scorrere fino al parametro appropriato e premere **OK** per accedere alla modalità di modifica.
- per modificare l'impostazione parametri utilizzare i pulsanti ▲ e ▼.
- per salvare le modifiche, premere **OK**. L'impostazione mostrata sul display verrà salvata e l'LCP tornerà all'elenco dei parametri.
- per annullare le modifiche, premere **Indietro**. L'LCP tornerà all'elenco dei parametri senza salvare le modifiche.

7.4.2 Scelta rapida parametro

L'MCD 500 include anche una scelta rapida parametro, che consente di accedere direttamente a un parametro nel menu Parametri.

- Per accedere alla scelta rapida parametro, premere il pulsante **MENU PRINCIPALE** per tre secondi
- Utilizzare il pulsante ▲ o ▼ per selezionare il gruppo di parametri.
- Premere **OK** per spostare il cursore.
- Utilizzare il pulsante ▲ o ▼ per selezionare il numero di parametro.

Pronto	S1
Scelta rapida parametro	
Immettere un parametro	01-01

7.4.3 Elenco dei parametri

1	Gruppo mot primario	3-8	Logica riprist. remoto	7-10	Modo arresto 2
1-1	Motore FLC	4	Uscite	7-11	Tempo arresto 2
1-2	Tempo a rotore blocc	4-1	Funzione relè A	7-12	Contr adatt guadagno 2
1-3	Modalità avvio	4-2	Relè A, ritardo On	7-13	Prof. avv. adattivo 2
1-4	Limite corrente	4-3	Relè A, ritardo Off	7-14	Prof. arresto adattivo 2
1-5	Corrente di avvio	4-4	Funzione relè B	7-15	Coppia frenante 2
1-6	Tempo rampa d'avvio	4-5	Relè B, ritardo On	7-16	Tempo di frenatura 2
1-7	Livello kickstart	4-6	Relè B, ritardo Off	8	Display
1-8	Tempo kickstart	4-7	Funzione relè C	8-1	Lingua
1-9	Tempo avvio excess	4-8	Relè C, ritardo On	8-2	Schermo alto-sin
1-10	Modo arresto	4-9	Relè C, ritardo Off	8-3	Schermo alto-dest.
1-11	Tempo arresto	4-10	Avviso corrente bassa	8-4	Schermo basso-sin
1-12	Contr adatt guadagno	4-11	Avviso corrente alta	8-5	Schermo basso-dest.
1-13	Profilo avvio adattivo	4-12	Avviso temp. motore	8-6	Base tempi grafico
1-14	Profilo adatt arresto	4-13	Analog Output A	8-7	Regol. max grafico
1-15	Coppia frenante	4-14	Scala uscita anal. A	8-8	Regol. min. grafico
1-16	Tempo di frenatura	4-15	Reg max uscita anal A	8-9	Reg min uscita anal. A
2	Protezione	4-16	Reg min uscita anal A	15	Parametro limitato
2-1	Sequenza di fase	5	Timer Avvio/Arresto	15-1	Codice accesso
2-2	Sbilanciamento corr	5-1	Tipo avvio autom	15-2	Blocco regolazione
2-3	Ritardo sbilanc corr	5-2	Tempo avvio autom	15-3	Funzion. emergenza
2-4	Sottocorrente	5-3	Tipo arresto autom	15-4	Calib. corrente
2-5	Ritardo sottocorrente	5-4	Tempo arresto autom	15-5	Tempo controllo princ.
2-6	Sovracorr istantanea	6	Auto ripr.	15-6	Tempo contr bypass
2-7	Rit. sovracorr istant	6-1	Azione auto ripr.	15-7	Collegamento motore
2-8	Controllo frequenza	6-2	Autoripristini max.	16	Azione protezione
2-9	Variazione frequenza	6-3	Ritardo autorip. A&B	16-1	Sovraccarico motore
2-10	Ritardo frequenza	6-4	Ritardo autorip. C	16-2	Sbilanciamento corr
2-11	Ritardo riavvio	7	Gruppo motore second.	16-3	Sottocorrente
2-12	Contr temp motore	7-1	Motore FLC-2	16-4	Sovracorr istantanea
3	Ingressi	7-2	Blocco rot. tempo 2	16-5	Frequenza
3-1	Locale/remoto	7-3	Modo avvio 2	16-6	Surriscald dissipatore
3-2	Comandi remoti	7-4	Limite corrente 2	16-7	Tempo avvio excess
3-3	Funzione ingresso A	7-5	Controllo iniz. 2	16-8	Scatto ingresso A
3-4	Nome ingresso A	7-6	Rampa avvio 2	16-9	Termistore motore
3-5	Scatto ingresso A	7-7	Livello kickstart 2	16-10	Avv/comunicazioni
3-6	Ritardo scatto ing. A	7-8	Tempo kickstart 2	16-11	Collegamento rete
3-7	Ritardo iniziale ing. A	7-9	Tempo avvio excess. 2	16-12	Batteria/orologio

7.5 Impostazioni motore principali



NOTA!

Le impostazioni di fabbrica sono contrassegnate da *.

I parametri nelle Impostazioni motore principali configurano l'avviatore statico in modo da adattarsi al motore collegato. Questi parametri descrivono le caratteristiche operative del motore e permettono all'avviatore statico di modellare la temperatura del motore.

1-1 Motore FLC

Option:

In funzione del motore

Funzione:

Abbina l'avviatore alla corrente a pieno carico del motore collegato. Impostare il grado di corrente a pieno carico (FLC) mostrata sulla targa del motore.

1-2 Tempo a rotore blocc**Range:**

10 sec.* [0:01 - 2:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Imposta la durata massima in cui il motore può essere in fuzione con corrente a rotore bloccato a freddo prima di raggiungere la sua temperatura massima. Imposta in base alla scheda tecnica motore.

Se queste informazioni non sono disponibili, il valore deve essere inferiore a 20 secondi.

1-3 Modalità avvio**Option:**

Corrente costante

Controllo adattivo*

Funzione:

Seleziona il modo di avviamento dolce. Si veda *Modalità di avviamento* nel capitolo *Esempi applicativi* per maggiori dettagli.

1-4 Limite corrente**Range:**

350%* [100% - 600% FLC]

Funzione:

Imposta il limite di corrente per l'avviamento dolce con rampa di corrente e corrente costante, come percentuale della corrente a pieno carico del motore. Si veda *Modalità di avviamento* nel capitolo *Esempi applicativi* per maggiori dettagli.

1-5 Corrente di avvio**Range:**

350%* [100% - 600% FLC]

Funzione:

Imposta il livello di corrente di avviamento per l'avviamento con rampa di corrente, come percentuale della corrente a pieno carico del motore. Impostare in modo che il motore cominci ad accelerare appena è azionato l'avviamento.

Se l'avviamento con rampa di corrente non è necessario, impostare la corrente di avviamento al limite di corrente. Si veda *Modalità di avviamento* nel capitolo *Esempi applicativi* per maggiori dettagli.

1-6 Tempo rampa d'avvio**Range:**

10 sec.* [1 - 180 sec.]

Funzione:

Imposta il tempo di avviamento totale per un avviamento con controllo adattivo AAC o il tempo di rampa per l'avviamento con rampa di corrente (dalla corrente iniziale al limite di corrente). Si veda *Modalità di avviamento* nel capitolo *Esempi applicativi* per maggiori dettagli.

1-7 Livello kickstart**Range:**

500%* [100% - 700% FLC]

Funzione:

Imposta il livello della corrente di kickstart.

**NOTA!**

Il kickstart sottopone le attrezzature meccaniche a livelli di coppia maggiori. Assicurarsi che il motore, il carico e gli accoppiamenti riescano a gestire la coppia supplementare prima di utilizzare questa caratteristica.

1-8 Tempo kickstart**Range:**

0000 [0 - 2000 msec.] msec.*

Funzione:

Imposta la durata del kickstart. Un'impostazione di 0 disattiva il kickstart. Si veda *Modalità di avviamento* nel capitolo *Esempi applicativi* per maggiori dettagli.

1-9 Tempo avvio eccess**Range:**

20 sec.* [0:00 - 4:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Il tempo di avvio eccessivo è il tempo massimo in cui l'MCD 500 tenterà di avviare il motore. Se il motore non raggiunge la massima velocità nel limite programmato, l'avviatore scatterà. Impostare per un periodo leggermente più lungo di un normale avvio. Un'impostazione di 0 disattiva la protezione del tempo di avvio eccessivo.

Impostare come richiesto.

1-10 Modo arresto

Option:

Funzione:

Seleziona il modo arresto. Si veda *Modalità di arresto* nel capitolo *Esempi applicativi* per maggiori dettagli.

Arresto a ruota libera*

Arresto soft TVR

Controllo adattivo

Freno

1-11 Tempo arresto

Range:

0 sec.* [0:00 - 4:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Imposta il tempo per l'arresto dolce del motore utilizzando la rampa di tensione programmata o il controllo adattivo (AAC). Se è installato un contattore di rete, il contattore deve restare chiuso fino alla fine del tempo di arresto. Utilizzare un'uscita programmabile configurata per la Marcia per controllare il contattore di rete. Imposta il tempo di arresto totale quando si utilizza il freno. Si veda *Modalità di arresto* nel capitolo *Esempi applicativi* per maggiori dettagli.

1-12 Contr adatt guadagno

Range:

75%* [1% - 200%]

Funzione:

Regola le prestazioni del Controllo Adattivo dell'Accelerazione AAC. Consultare *AAC Controllo Adattivo dell'Accelerazione* nel capitolo *Esempi applicativi* per maggiori dettagli.



Si raccomanda di lasciare l'impostazione del guadagno al livello impostato in fabbrica, a meno che le prestazioni dell'AAC siano insoddisfacenti. Se il motore accelera o decelera rapidamente alla fine di un avviamento o di un arresto, aumentare l'impostazione del guadagno del 5%~10%. Se la velocità del motore fluttua durante l'avviamento o l'arresto, aumentare leggermente l'impostazione del guadagno.

1-13 Profilo avvio adattivo

Option:

Funzione:

Seleziona quale profilo utilizzerà l'MCD 500 per un avviamento dolce con controllo adattivo dell'accelerazione AAC. Si veda *Modalità di avviamento* nel capitolo *Esempi applicativi* per maggiori dettagli.

Accel. anticipata

Accel. costante*

Accel. ritardata

1-14 Profilo adatt arresto

Option:

Funzione:

Seleziona quale profilo utilizzerà l'MCD 500 per un arresto dolce con controllo adattivo dell'accelerazione AAC. Si veda *Modalità di arresto* nel capitolo *Esempi applicativi* per maggiori dettagli.

Decel. anticipata

Decel. costante*

Accel. ritardata

7.5.1 Freno

Il freno utilizza l'iniezione CC per rallentare in modo attivo il motore. Si veda *Modalità di arresto* nel capitolo *Esempi applicativi* per maggiori dettagli.

1-15 Coppia frenante

Range:

20%* [20 - 100%]

Funzione:

Imposta la quantità della coppia frenante utilizzata dall'MCD 500 per rallentare il motore.

1-16 Tempo di frenatura**Range:**

1 sec* [1 - 30 sec.]

Funzione:

Imposta la durata dell'iniezione CC durante un arresto di frenatura.

**NOTA!**Il parametro 1-16 è utilizzato insieme al par. 1-11. Vedere *Freno* per i dettagli.**7.6 Protezione****2-1 Sequenza di fase****Option:**

Qualsiasi sequenza*

Solo positiva

Solo negativa

Funzione:

Seleziona quali sequenze di fase l'avviatore statico consentirà a un avviamento. Durante i controlli di pre-avvio, l'avviatore esamina la sequenza delle fasi ai suoi morsetti di ingresso e gli scatti della sequenza effettiva non corrispondono all'opzione selezionata.

7

7.6.1 Sbilanciamento corr

L'MCD 500 può essere configurato in modo da scattare se le correnti nelle tre fasi variano tra loro per più di una certa quantità. Lo sbilanciamento è calcolato come differenza tra le correnti più elevate e più basse su tutte le tre fasi, come percentuale della corrente più elevata.

Il rilevamento dello sbilanciamento di corrente è desensibilizzato del 50% durante l'avviamento e l'arresto dolce.

2-2 Sbilanciamento corr**Range:**

30%* [10% - 50%]

Funzione:

Imposta il punto di scatto per la protezione di sbilanciamento corrente.

2-3 Ritardo sbilanc corr**Range:**

3 sec.* [0:00 - 4:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Rallenta la risposta dell'MCD 500 allo sbilanciamento di corrente, evitando scatti dovuti a fluttuazioni temporanee.

7.6.2 Sottocorrente

L'MCD 500 può essere configurato in modo da scattare se la corrente media delle tre fasi scende sotto un livello specificato mentre il motore è in marcia.

2-4 Sottocorrente**Range:**

20%* [0% - 100%]

Funzione:

Imposta il punto di scatto per la protezione sottocorrente, come percentuale della corrente a pieno carico del motore. Impostare a un livello compreso tra l'intervallo operativo normale del motore e la corrente di magnetizzazione del motore (tipicamente dal 25% al 35% della corrente a pieno carico). Un'impostazione di 0% disattiva la protezione sottocorrente.

2-5 Ritardo sottocorrente**Range:**

5 sec.* [0:00 - 4:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Rallenta la risposta dell'MCD 500 alla sottocorrente, evitando scatti dovuti a fluttuazioni temporanee.

7.6.3 Sovracorrente istantanea

L'MCD 500 può essere configurato in modo da scattare se la corrente media delle tre fasi supera un livello specificato mentre il motore è in marcia.

2-6 Sovracorr istantanea

Range:

400%* [80% - 600% FLC]

Funzione:

Imposta il punto di scatto per la protezione da sovracorrente istantanea, come percentuale della corrente a pieno carico del motore.

2-7 Rit sovracorr istant

Range:

0 sec.* [0:00 - 1:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Rallenta la risposta dell'MCD 500 alla sovracorrente, evitando scatti dovuti a sovracorrenti temporanee.

7.6.4 Scatto frequenza

L'MCD 500 monitora la frequenza di rete durante il funzionamento e può essere configurato in modo da scattare se la frequenza varia oltre una tolleranza specificata.

2-8 Controllo frequenza

Option:

Non controllare

Solo avvio

Avvio/Funzionamento*

Solo funzionamento

Funzione:

Stabilisce quando l'avviatore esegue il monitoraggio di uno scatto di frequenza.

2-9 Variazione frequenza

Option:

± 2 Hz

± 5 Hz*

± 10 Hz

± 15 Hz

Funzione:

Seleziona la tolleranza dell'avviatore statico per la variazione di frequenza.



NOTA!

Se un motore è in funzione al di fuori della frequenza specificata per lunghi periodi si possono verificare danni e guasti prematuri.

2-10 Ritardo frequenza

Range:

1 sec* [0:01 - 4:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Rallenta la risposta dell'MCD 500 ai disturbi di frequenza, evitando scatti dovuti a fluttuazioni temporanee.



NOTA!

Se la frequenza di rete diminuisce al di sotto di 35 Hz o aumenta al di sopra di 75 Hz, l'avviatore scatta immediatamente.

2-11 Ritardo riavvio

Range:

10 sec.* [00:01 - 60:00 (min.:sec.)]

Funzione:

L'MCD 500 può essere configurato per forzare un ritardo tra la fine di un arresto e l'inizio dell'avviamento successivo. Durante il ritardo riavvio, il display mostra il tempo residuo prima di poter tentare un altro avviamento.



NOTA!

Il ritardo riavvio è misurato dalla fine di ogni arresto. Le modifiche al ritardo riavvio diventano effettive dopo l'arresto successivo.

2-12 Contr temp motore

Option:

Non controllare*

Controllare

Funzione:

Seleziona se l'MCD 500 verificherà che il motore dispone di capacità termica sufficiente per un corretto avviamento. L'avviatore statico confronta la temperatura motore calcolata con l'aumento di temperatura dall'ultimo avviamento del motore e funziona solo se il motore è sufficientemente freddo per avviarsi correttamente.

7

7.7 Ingressi

3-1 Locale/remoto

Option:

LCL/RMT sempre*

Solo controllo locale

Solo controllo remoto

Funzione:

Seleziona quando è possibile utilizzare i pulsanti **AUTO ON** e **HAND ON** per passare alle modalità Hand On o Auto On.

L'utente può alternare fra controllo locale e controllo remoto in qualsiasi momento.

Tutti gli ingressi remoti sono disattivati.

I pulsanti di controllo locale (**HAND ON**, **AUTO ON**) sono disattivati.

3-2 Comandi remoti

Option:

Disab. controllo in RMT

Abil. controllo in RMT*

Funzione:

Seleziona se l'avviatore accetta i comandi di Avviamento, Arresto e Ripristino dalla rete di comunicazione seriale in modalità Remoto. I comandi Scatto forzato delle comunicazioni, Controllo locale/remoto e Avviamento di prova sono sempre attivi.

3-3 Funzione ingresso A

Option:

Selez. impost. motore*

Scatto ingresso (N/O)

Scatto ingresso (N/C)

Selezionare Locale/Remoto

Funzione:

Seleziona la funzione dell'ingresso A.

L'MCD 500 può essere configurato con due set separati di dati motore. I dati motore principali vengono programmati con i par. da 1-1 a 1-16. I dati motore secondari vengono programmati con i par. da 7-1 a 7-16.

Per utilizzare i dati motore secondari, impostare il par. 3-3 su Selez. impost. motore e 11, 16 devono essere chiusi quando viene inviato un comando di avviamento. L'MCD 500 controlla quali dati motore utilizzare all'avviamento, e userà tali dati per l'intero ciclo di avviamento/arresto.

L'ingresso A può essere utilizzato per far scattare l'avviatore statico. Quando il par. 3-3 è impostato su Scatto ingresso (N/O), un circuito chiuso su 11, 16 fa scattare l'avviatore statico (par. 3-5, 3-6, 3-7).

Quando il par. 3-3 è impostato su Scatto ingresso (N/C) un circuito aperto su 11, 16 fa scattare l'avviatore statico (par. 3-5, 3-6, 3-7).

L'ingresso A può essere utilizzato per scegliere tra il controllo locale e remoto, anziché utilizzare i pulsanti sull'LCP. Selezionando questa opzione si disattivano i pulsanti **HAND ON** e **OFF**, e l'avvia-

tore statico ignorerà qualsiasi comando Selezionare Locale/Remoto dalla rete di comunicazione seriale.

Un circuito aperto sull'ingresso seleziona il controllo locale e un circuito chiuso seleziona il circuito remoto. Per utilizzare l'ingresso A per selezionare tra il controllo locale e remoto, il par. 3-1 deve essere impostato su LCL/RMT sempre o LCL/RMT quando Off.

Funzion. emergenza	In funzionamento di emergenza, l'avviatore statico continua a funzionare fino all'arresto, ignorando tutti gli scatti e gli avvisi (v. par. 15-3 per dettagli). Chiudendo il circuito su 11, 16 si attiva il funzionamento di emergenza. Aprendo il circuito termina il funzionamento di emergenza e l'MCD 500 arresta il motore.
Arresto di emergenza	L'MCD 500 può essere comandato per arrestare in emergenza il motore, ignorando la modalità di arresto dolce impostata nel par. 1-10. Quando il circuito su 11, 16 è aperto, l'avviatore statico consente al motore di arrestarsi a ruota libera.
Jog avanti	Attiva il funzionamento in marcia jog in una direzione avanti (funziona solo il modalità Remoto).
Jog inverso	Attiva il funzionamento in marcia jog in una direzione inversa (funziona solo il modalità Remoto).

3-4 Nome ingresso A

Option:

Funzione:

Seleziona un messaggio per l'LCP da visualizzare quando l'ingresso A è attivo.

Scatto ingresso*
Pressione bassa
Pressione alta
Guasto pompa
Livello basso
Livello alto
Portata nulla
Arresto di emergenza
Controllore
PLC
Allarme vibrazione



3-5 Scatto ingresso A

Option:

Funzione:

Seleziona quando potrebbe verificarsi uno scatto di ingresso.

Sempre attivo*	Uno scatto può verificarsi in qualsiasi momento in cui l'avviatore statico riceve potenza.
Solo in funzionamento	Uno scatto può verificarsi mentre l'avviatore statico è in marcia, fermo o si sta avviando.
Solo funzionamento	Uno scatto può verificarsi solo mentre l'avviatore statico è in marcia.

3-6 Ritardo scatto ing. A

Range:

0 sec.* [0:00 - 4:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Imposta il ritardo tra l'attivazione dell'ingresso e lo scatto dell'avviatore statico.

3-7 Ritardo iniziale ing. A

Range:

0 sec.* [00:00 - 30:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Imposta un ritardo prima che possa verificarsi uno scatto in ingresso. Il ritardo iniziale viene calcolato dal momento in cui l'avviatore entra nello stato selezionato nel par. 3-5.

3-8 Logica riprist. remoto

Option:	Funzione:
	Seleziona se l'ingresso di ripristino remoto dell'MCD 500 (morsetti 25, 18) è normalmente aperto o normalmente chiuso.
Normalmente chiuso*	
Normalmente aperto	

7.8 Uscite**4-1 Funzione relè A**

Option:	Funzione:
	Seleziona la funzione del relè A (normalmente aperto).
Off	Il relè A non è utilizzato
Contattore di Rete*	Il relè si chiude quando l'MCD 500 riceve un comando di avviamento e rimane chiuso finché il motore riceve tensione.
Funzionamento	Il relè si chiude quando l'avviatore passa allo stato di marcia.
Scatto	Il relè si chiude quando l'avviatore scatta.
Avviso	Il relè si chiude quando l'avviatore invia un avviso.
Avviso corrente bassa	Il relè si chiude quando si attiva l'avviso di corrente bassa (par. 4-10 <i>Avviso di corrente bassa</i>).
Avviso corrente alta	Il relè si chiude quando si attiva l'avviso di corrente alta (par. 4-11 <i>Avviso di corrente alta</i>).
Avviso temp. motore	Il relè si chiude quando si attiva l'avviso di temperatura motore (par. 4-12 <i>Avviso temp. motore</i>).

7.8.1 Ritardi relè A

L'MCD 500 può essere configurato per attendere prima di aprire o chiudere il relè A.

4-2 Relè A, ritardo On

Range:	Funzione:
0 sec.* [0:00 - 5:00 (min.:sec.)]	Imposta il ritardo per la chiusura del relè A.

4-3 Relè A, ritardo Off

Range:	Funzione:
0 sec.* [0:00 - 5:00 (min.:sec.)]	Imposta il ritardo per la riapertura del relè A.

7.8.2 Relè B e C

I parametri da 4-4 a 4-9 permettono di configurare il funzionamento dei relè B e C allo stesso modo in cui i parametri da 4-1 a 4-3 permettono di configurare il relè A.

4-4 Funzione relè B

Option:	Funzione:
	Seleziona la funzione del relè B (commutazione).
Off	Il relè B non è utilizzato
Contattore di Rete	Il relè si chiude quando l'MCD 500 riceve un comando di avviamento e rimane chiuso finché il motore riceve tensione.
Funzionamento*	Il relè si chiude quando l'avviatore passa allo stato di marcia.
Scatto	Il relè si chiude quando l'avviatore scatta.
Avviso	Il relè si chiude quando l'avviatore invia un avviso.
Avviso corrente bassa	Il relè si chiude quando si attiva l'avviso di corrente bassa (par. 4-10 <i>Avviso di corrente bassa</i>).
Avviso corrente alta	Il relè si chiude quando si attiva l'avviso di corrente alta (par. 4-11 <i>Avviso di corrente alta</i>).

Avviso temp. motore Il relè si chiude quando si attiva l'avviso di temperatura motore (par. 4-12 *Avviso temp. motore*).

4-5 Relè B, ritardo On

Range: 0 sec.* [0:00 - 5:00 (min.:sec.)]
Funzione: Imposta il ritardo per la chiusura del relè B.

4-6 Relè B, ritardo Off

Range: 0 sec.* [0:00 - 5:00 (min.:sec.)]
Funzione: Imposta il ritardo per la riapertura del relè B.

4-7 Funzione relè C

Option: **Funzione:** Seleziona la funzione del relè C (normalmente aperto).

Off	Il relè C non è utilizzato
Contattore di Rete	Il relè si chiude quando l'MCD 500 riceve un comando di avviamento e rimane chiuso finché il motore riceve tensione.
Funzionamento	Il relè si chiude quando l'avviatore passa allo stato di marcia.
Scatto*	Il relè si chiude quando l'avviatore scatta.
Avviso	Il relè si chiude quando l'avviatore invia un avviso.
Avviso corrente bassa	Il relè si chiude quando si attiva l'avviso di corrente bassa (par. 4-10 <i>Avviso di corrente bassa</i>).
Avviso corrente alta	Il relè si chiude quando si attiva l'avviso di corrente alta (par. 4-11 <i>Avviso di corrente alta</i>).
Avviso temp. motore	Il relè si chiude quando si attiva l'avviso di temperatura motore (par. 4-12 <i>Avviso temp. motore</i>).

4-8 Relè C, ritardo On

Range: 0 sec.* [0:00 - 5:00 (min.:sec.)]
Funzione: Imposta il ritardo per la chiusura del relè C.

4-9 Relè C, ritardo Off

Range: 0 sec.* [0:00 - 5:00 (min.:sec.)]
Funzione: Imposta il ritardo per la riapertura del relè C.

7.8.3 Avviso corrente bassa e avviso corrente alta

L'MCD 500 è dotato di avvisi di corrente bassa e alta che forniscono un avviso anticipato in caso di funzionamento anomalo. Gli avvisi di corrente possono essere configurati per indicare un livello di corrente anomala durante il funzionamento, compreso tra il normale livello operativo e i livelli di scatto da sottocorrente o sovracorrente istantanea. Gli avvisi possono segnalare la situazione alle apparecchiature esterne mediante una delle uscite programmabili. Gli avvisi si disattivano quando la corrente torna nell'intervallo operativo normale del 10% della corrente a pieno carico del motore programmata.

4-10 Avviso corrente bassa

Range: 50%* [1% - 100% FLC]
Funzione: Imposta il livello a cui si attiva l'avviso di corrente bassa, come percentuale della corrente a pieno carico del motore.

4-11 Avviso corrente alta

Range: 100%* [50% - 600% FLC]
Funzione: Imposta il livello a cui si attiva l'avviso di corrente alta, come percentuale della corrente a pieno carico del motore.

7.8.4 Avviso temperatura motore

L'MCD 500 è dotato di un avviso temperatura motore che avvisa anticipatamente in caso di funzionamento anomalo. L'avviso può indicare che il motore funziona al di sopra della normale temperatura operativa, ma al di sotto del limite di sovraccarico. L'avviso può segnalare la situazione alle apparecchiature esterne mediante una delle uscite programmabili.



4-12 Avviso temp. motore**Range:**

80%* [0% - 160%]

Funzione:

Imposta il livello a cui si attiva l'avviso temperatura motore, come percentuale della capacità termica del motore.

7.8.5 Uscita analogica A

L'MCD 500 è dotato di un'uscita analogica che può essere collegata alle apparecchiature associate per monitorare le prestazioni del motore.

4-13 Uscita analogica A**Option:****Funzione:**

Seleziona quali informazioni saranno riportate mediante l'uscita analogica A.

Corrente (% FLC)*

Corrente come percentuale della corrente a pieno carico del motore.

Temp. motore (%)

Temperatura motore come percentuale del fattore di assistenza motore (calcolata dal modello termico dell'avviatore statico).

kW Motore (%)

Kilowatt motore. 100% è il motore FLC (par. 1-1) moltiplicato per la tensione di riferimento di rete (par. 8-9). Si presume che il fattore di potenza sia 1.0.

$$\frac{\sqrt{3} \times V \times I_{FLC} \times pf}{1000}$$

kVA motore (%)

Kilovolt ampere motore. 100% è il motore FLC (par. 1-1) moltiplicato per la tensione di riferimento di rete (par. 8-9).

$$\frac{\sqrt{3} \times V \times I_{FLC}}{1000}$$

pf motore

Fattore di potenza motore, misurato dall'avviatore statico.

4-14 Scala uscita anal. A**Option:****Funzione:**

Seleziona l'intervallo dell'uscita.

0-20 mA

4-20 mA*

4-15 Reg max uscita anal A**Range:**

100%* [0% - 600%]

Funzione:

Calibra il limite superiore dell'uscita analogica per abbinare il segnale misurato su un dispositivo di misurazione corrente esterno.

4-16 Reg min uscita anal A**Range:**

0%* [0% - 600%]

Funzione:

Calibra il limite inferiore dell'uscita analogica per abbinare il segnale misurato su un dispositivo di misurazione corrente esterno.

7.9 Temporizzatori Avviamento/Arresto

Il temporizzatore di avviamento automatico annulla qualsiasi altra forma di controllo. Il motore può avviarsi senza avviso.

5-1 Tipo avvio autom**Option:****Funzione:**

Seleziona se l'avviatore statico si avvierà automaticamente dopo un ritardo specificato o a una certa ora del giorno.

Off*	L'avviatore statico non si avvierà automaticamente.
Temporizzatore	L'avviatore statico si avvierà automaticamente dopo un ritardo dall'arresto successivo, come specificato nel par. 5-2.
Orologio	L'avviatore statico si avvierà automaticamente all'ora programmata nel par. 5-2.

5-2 Tempo avvio autom

Range:

1 min* [00:01 - 24:00 (h.:min.)]

Funzione:

Imposta l'ora in cui l'avviatore statico si autoavvia, in formato orario 24 ore.

5-3 Tipo arresto autom

Option:

Funzione:

Seleziona se l'avviatore statico si arresta automaticamente dopo un ritardo specificato o a una certa ora del giorno.

Off*	L'avviatore statico non si arresta automaticamente.
Tempo	L'avviatore statico si arresta automaticamente dopo un ritardo dall'avviamento successivo, come specificato nel par. 5-4.
Orologio	L'avviatore statico si arresta automaticamente all'ora programmata nel par. 5-4.

5-4 Tempo arresto autom

Range:

1 min* [00:01 - 24:00 (h.:min.)]

Funzione:

Imposta l'ora in cui l'avviatore statico si arresta automaticamente, in formato orario 24 ore.



7.10 Auto ripr.

L'MCD 500 può essere programmato in modo da ripristinare automaticamente alcuni scatti, permettendo di ridurre i tempi di fermo. Gli scatti si dividono in tre categorie per il ripristino automatico, a seconda del rischio per l'avviatore statico.

Gruppo	
A	Sbilanciamento corr
	Guasto di fase
	Perdita di potenza
	Frequenza di rete
B	Sottocorrente
	Sovracorrente istantanea
	Scatto ingresso A
C	Sovraccarico motore
	Termistore motore
	Sovratemperatura dell'avviatore

Gli altri scatti non possono essere ripristinati automaticamente.

Questa funzione è ideale per le installazioni remote che utilizzano il controllo a due fili in modalità Auto On. Se il segnale di avviamento a due fili è presente dopo un ripristino automatico, l'MCD 500 si riavvierà.

6-1 Azione auto ripr.

Option:

Funzione:

Seleziona quali scatti possono essere autoripristinati.

Non autoripristino*
Ripristino gruppo A
Ripristino gruppo A & B
Ripristino gruppo A, B & C

6-2 Autoripristini max.**Range:**

1* [1 - 5]

Funzione:

Imposta il numero di volte in cui l'avviatore statico si autoripristinerà, se continua a scattare. Il contatore di ripristino aumenta di un'unità ogni volta che l'avviatore statico si autoripristina, e diminuisce di un'unità dopo ogni ciclo di avviamento/arresto corretto.

7.10.1 Ritardo auto ripr.

L'MCD 500 può essere configurato in modo da attendere prima di autoripristinare uno scatto. È possibile impostare ritardi separati per gli scatto del gruppo A, B o C.

6-3 Ritardo autorip. A&B**Range:**

5 sec.* [00:05 - 15:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Imposta il ritardo per gli scatti di gruppo A e B.

6-4 Ritardo autorip. C**Range:**

5 min* [5 - 60 (minuti)]

Funzione:

Imposta il ritardo per gli scatti gruppo C.

7**7.11 Gruppo motore second.****7-1 Motore FLC-2****Range:**

[In funzione del motore]

Funzione:

Abbina l'avviatore alla corrente a pieno carico del secondo motore. Impostare il grado di corrente a pieno carico (FLC) mostrata sulla targa del motore.

7-2 Tempo rotore bloccato 2**Range:**

10 sec.* [0:01 - 2:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Imposta la durata massima in cui il motore può essere in fuzione con corrente a rotore bloccato a freddo prima di raggiungere la sua temperatura massima. Imposta in base alla scheda tecnica motore.

Se queste informazioni non sono disponibili, il valore deve essere inferiore a 20 secondi.

7-3 Modo avvio 2**Option:**

Corrente costante

Controllo adattivo*

Funzione:

Seleziona il modo di avvio per il motore secondario.

7-4 Limite corrente 2**Range:**

350%* [100% - 600% FLC]

Funzione:

Imposta il limite di corrente per l'avviamento dolce con rampa di corrente e corrente costante, come percentuale della corrente a pieno carico del motore.

7-5 Controllo iniz. 2**Range:**

350%* [100% - 600% FLC]

Funzione:

Imposta il livello di corrente di avviamento per l'avviamento con rampa di corrente, come percentuale della corrente a pieno carico del motore. Impostare in modo che il motore cominci ad accelerare appena è azionato l'avviamento.

Se l'avviamento con rampa di corrente non è necessario, impostare la corrente di avviamento al limite di corrente.

7-6 Tempo rampa d'avviamento 2

Range:

10 sec.* [1 - 180 sec.]

Funzione:

Imposta il tempo di avviamento totale per un avviamento con controllo adattivo AAC o il tempo di rampa per l'avviamento con rampa di corrente (dalla corrente iniziale al limite di corrente).

7-7 Livello kickstart 2

Range:

500%* [100% - 700% FLC]

Funzione:

Imposta il livello della corrente di kickstart.

7-8 Tempo kickstart 2

Range:

0000 msec.* [0 - 2000 msec.]

Funzione:

Imposta la durata del kickstart. Un'impostazione di 0 disattiva il kickstart.

7-9 Tempo di avvio eccessivo 2

Range:

20 sec.* [0:00 - 4:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Il tempo di avvio eccessivo è il tempo massimo in cui l'MCD 500 tenterà di avviare il motore. Se il motore non raggiunge la massima velocità nel limite programmato, l'avviatore scatterà. Impostare per un periodo leggermente più lungo di un normale avvio. Un'impostazione di 0 disattiva la protezione del tempo di avvio eccessivo.

Impost. il tempo eccessivo per il motore secondario.

7-10 Modo arresto 2

Option:

- Arresto a ruota libera*
- Arresto soft TVR
- Controllo adattivo
- Freno

Funzione:

Seleziona la modalità di arresto per il motore secondario.

7-11 Tempo arresto 2

Range:

0 sec.* [0:00 - 4:00 (min.:sec.)]

Funzione:

Imposta il tempo per l'arresto dolce del motore utilizzando la rampa di tensione programmata o il controllo adattivo (AAC). Se è installato un contattore di rete, il contattore deve restare chiuso fino alla fine del tempo di arresto. Utilizzare un'uscita programmabile configurata per la Marcia per controllare il contattore di rete. Imposta il tempo di arresto totale quando si utilizza il freno.

7-12 Contr adatt guadagno 2

Range:

75%* [1% - 200%]

Funzione:

Regola le prestazioni del Controllo Adattivo dell'Accelerazione AAC.



Si raccomanda di lasciare l'impostazione del guadagno al livello impostato in fabbrica, a meno che le prestazioni dell'AAC siano insoddisfacenti. Se il motore accelera o decelera rapidamente alla fine di un avviamento o arresto, aumentare il guadagno del 5% - 10%. Se la velocità del motore fluttua durante l'avviamento o l'arresto, aumentare leggermente l'impostazione del guadagno.

7-13 Profilo avv. adattivo 2

Option:

- Accel. anticipata
- Accel. costante*
- Accel. ritardata

Funzione:

Seleziona quale profilo utilizzerà l'MCD 500 per un avviamento dolce con controllo adattivo dell'accelerazione AAC.

7-14 Profilo arresto adattivo 2**Option:**

Decel. anticipata

Decel. costante*

Accel. ritardata

Funzione:

Seleziona quale profilo utilizzerà l'MCD 500 per un arresto dolce con controllo adattivo dell'accelerazione AAC.

7-15 Coppia frenante 2**Range:**

20%* [20 - 100%]

Funzione:

Imposta la quantità della coppia frenante utilizzata dall'MCD 500 per rallentare il motore.

7-16 Tempo di frenatura 2**Range:**

1 sec* [1 - 30 sec.]

Funzione:

Imposta la durata dell'iniezione CC durante un arresto di frenatura.

**NOTA!**

Il parametro 7-16 è utilizzato insieme al par. 7-11.

7

7.12 Display**8-1 Lingua****Option:**

Inglese*

Cinese (中文)

Spagnolo (Español)

Tedesco (Deutsch)

Portoghese (Português)

Francese (Français)

Italiano

Russo (Русский)

Funzione:

Seleziona la lingua d'uso dell'LCP per visualizzare messaggi e retroazione.

7.12.1 Schermo programmabile dall'utente

Seleziona quali quattro elementi saranno visualizzati sullo schermo di monitoraggio programmabile.

8-2 Schermo alto-sin**Option:**

Vuoto

Stato avviamento

Corrente motore

PF motore*

Frequenza di rete

kW Motore

HP Motore

Funzione:

Seleziona l'elemento visualizzato in alto a sinistra nello schermo.

Non visualizza dati nell'area selezionata, permettendo di mostrare messaggi lunghi senza sovrapposizioni.

Stato operativo dell'avviatore (avviamento, funzionamento, arresto o disinnesto). Disponibile solo per "Alto sin" e "Basso sin".

La corrente media misurata sulle tre fasi.

Fattore di potenza del motore, misurato dall'avviatore statico.

Frequenza media misurata sulle tre fasi.

Potenza operativa del motore in kilowatt.

Potenza operativa del motore in cavalli.

Temperatura motore	Temperatura motore, calcolata mediante modello termico.
kWh	Numero di ore in kilowatt di funzionamento del motore attraverso l'avviatore statico.
Ore di esercizio	Numero di ore di funzionamento del motore attraverso l'avviatore statico.

8-3 Schermo alto-dest.

Option:

Funzione:

Seleziona l'elemento visualizzato in alto a destra nello schermo.

Vuoto*	Non visualizza dati nell'area selezionata, permettendo di mostrare messaggi lunghi senza sovrapposizioni.
Stato avviamento	Stato operativo dell'avviatore (avviamento, funzionamento, arresto o disinnesto). Disponibile solo per "Alto sin" e "Basso sin".
Corrente motore	La corrente media misurata sulle tre fasi.
pf motore	Fattore di potenza del motore, misurato dall'avviatore statico.
Frequenza di rete	Frequenza media misurata sulle tre fasi.
kW Motore	Potenza operativa del motore in kilowatt.
HP Motore	Potenza operativa del motore in cavalli.
Temperatura motore	Temperatura motore, calcolata mediante modello termico.
kWh	Numero di ore in kilowatt di funzionamento del motore attraverso l'avviatore statico.
Ore di esercizio	Numero di ore di funzionamento del motore attraverso l'avviatore statico.



8-4 Schermo basso-sin

Option:

Funzione:

Seleziona l'elemento visualizzato in basso a sinistra nello schermo.

Vuoto	Non visualizza dati nell'area selezionata, permettendo di mostrare messaggi lunghi senza sovrapposizioni.
Stato avviamento	Stato operativo dell'avviatore (avviamento, funzionamento, arresto o disinnesto). Disponibile solo per "Alto sin" e "Basso sin".
Corrente motore	La corrente media misurata sulle tre fasi.
pf motore	Fattore di potenza del motore, misurato dall'avviatore statico.
Frequenza di rete	Frequenza media misurata sulle tre fasi.
kW Motore	Potenza operativa del motore in kilowatt.
HP Motore	Potenza operativa del motore in cavalli.
Temperatura motore	Temperatura motore, calcolata mediante modello termico.
kWh	Numero di ore in kilowatt di funzionamento del motore attraverso l'avviatore statico.
Ore di esercizio*	Numero di ore di funzionamento del motore attraverso l'avviatore statico.

8-5 Schermo basso-dest.

Option:

Funzione:

Seleziona l'elemento visualizzato in basso a destra nello schermo.

Vuoto*	Non visualizza dati nell'area selezionata, permettendo di mostrare messaggi lunghi senza sovrapposizioni.
Stato avviamento	Stato operativo dell'avviatore (avviamento, funzionamento, arresto o disinnesto). Disponibile solo per "Alto sin" e "Basso sin".
Corrente motore	La corrente media misurata sulle tre fasi.
pf motore	Fattore di potenza del motore, misurato dall'avviatore statico.
Frequenza di rete	Frequenza media misurata sulle tre fasi.
kW Motore	Potenza operativa del motore in kilowatt.
HP Motore	Potenza operativa del motore in cavalli.
Temperatura motore	Temperatura motore, calcolata mediante modello termico.
kWh	Numero di ore in kilowatt di funzionamento del motore attraverso l'avviatore statico.

Ore di esercizio

Numero di ore di funzionamento del motore attraverso l'avviatore statico.

7.12.2 Grafici delle prestazioni

Il menu Registrazioni consente di visualizzare i dati delle prestazioni su grafici in tempo reale.

8-6 Base tempi grafico

Option:
Funzione:

Imposta la scala temporale del grafico. Il grafico sostituirà progressivamente i dati vecchi con quelli nuovi.

10 sec.*

30 sec.

1 min

5 minuti

10 minuti

30 minuti

1 ora

8-7 Regol. max grafico

Range:

400%* [0% - 600%]

Funzione:

Regola il limite superiore del grafico prestazioni

8-8 Regol. min. grafico

Range:

0%* [0% - 600%]

Funzione:

Regola il limite inferiore del grafico prestazioni.

8-9 Tensione di rete di riferimento

Range:

400 V* [100 - 690 V]

Funzione:

Imposta la tensione nominale per le funzioni di monitoraggio dell'LCP. Viene utilizzata per calcolare i kilowatt e kilovolt ampere (kVA) del motore, ma non influisce sulla protezione del controllo motore dell'MCD 500.

7.13 Parametri con restrizioni

15-1 Codice accesso

Range:

0000* [0000 - 9999]

Funzione:

Imposta il codice di accesso per accedere agli strumenti di simulazione e ai ripristini contatori, o alla sezione ristretta del Menu di Programmazione (gruppo di parametri 15 e successivi).

Utilizzare i pulsanti **BACK** e **OK** per selezionare quale cifra modificare e i pulsanti **▲** e **▼** per cambiare il valore.


NOTA!

Se si perde il codice di accesso, contattare il fornitore per ottenere il codice di accesso principale, che consente di riprogrammare un nuovo codice di accesso.

15-2 Blocco regolazione

Option:
Funzione:

Seleziona se l'LCP consentirà la modifica dei parametri mediante il Menu di Programmazione.

Letture & scrittura*

Consente di modificare i valori parametrici nel Menu di Programmazione

Sola lettura

Impedisce di modificare i valori parametrici nel Menu di Programmazione. È ancora possibile visualizzare i valori parametrici.

Nessun accesso

Impedisce di visualizzare i valori parametrici nel Menu di Programmazione

**NOTA!**

Le modifiche all'impostazione Blocco regolazione diventano effettive dopo la chiusura del Menu di Programmazione.

15-3 Funzion. emergenza**Option:****Funzione:**

Seleziona se l'avviatore statico permette il funzionamento di emergenza. In funzionamento di emergenza, l'avviatore statico si avvierà (se non è già in funzione) e continuerà a funzionare fino alla fine dell'emergenza, ignorando i comandi di arresto e gli scatti.

Il funzionamento di emergenza è controllato mediante un ingresso programmabile.

15-4 Calib. corrente**Range:**

100%* [85% - 115%]

Funzione:

La calib. corrente motore calibra i circuiti di monitoraggio corrente dell'avviatore statico in modo da corrispondere a un dispositivo di misurazione corrente esterno.

Utilizzare la formula seguente per stabilire la regolazione necessaria:

$$\text{Taratura (\%)} = \frac{\text{Corrente mostrata on MCD 500 display}}{\text{Corrente misurata dal dispositivo esterno}}$$

$$\text{e.g. } 102\% = \frac{66 \text{ A}}{65 \text{ A}}$$

**NOTA!**

Questa regolazione influenza tutte le funzioni basate su corrente.

15-5 Tempo controllo princ.**Range:**

150 msec.* [100 - 2000 msec.]

Funzione:

Imposta il periodo di ritardo tra la commutazione dell'uscita contattore di rete da parte dell'avviatore (morsetti 13, 14) e l'inizio dei controlli pre-avvio (prima dell'avviamento) o l'accesso allo stato non pronto (dopo un arresto). Impostare secondo le specifiche del contattore di rete utilizzato.

15-6 Tempo contattore bypass**Range:**

150 msec.* [100 - 2000 msec.]

Funzione:

Imposta il periodo di ritardo prima che l'avviatore commuti il contattore di bypass (morsetti 21, 22, 24) ed esegua una transizione dall'avviamento alla marcia, dopo che la tensione motore ha raggiunto il 100% in un avviamento; oppure, prima che l'avviatore inizi la rampa di arresto, dopo un comando di arresto. Impostare secondo le specifiche del contattore di bypass utilizzato.

15-7 Collegamento motore**Option:****Funzione:**

Seleziona la risposta dell'avviatore statico a ogni protezione.

- 16-1 Sovraccarico motore
- 16-2 Sbilanciamento corrente
- 16-3 Sottocorrente
- 16-4 Sovracorrente ist.
- 16-5 Frequenza
- 16-6 Surriscaldamento dissipatore
- 16-7 Tempo di avvio eccessivo
- 16-8 Scatto ingresso A
- 16-9 Termistore motore
- 16-10 Avv/comunicazioni
- 16-11 Collegamento rete

- 16-12 Batteria/orologio

Scatto avviatore*

Avviso e Log

Solo Log

7.14 Parametri di fabbrica

Questi parametri sono limitati all'uso in fabbrica e non sono disponibili per l'utente.

8 Strumenti

Per accedere agli strumenti, aprire il menu principale, navigare fino a Strumenti e premere **OK**.



NOTA!

Gli strumenti di simulazione e i ripristini dei contatori sono inoltre protetti dal codice per l'accesso di sicurezza.

Il codice di accesso predefinito è 0000.

8.2 Impostare data e ora

Per impostare data e ora:

1. Aprire il menu Strumenti.
2. Scorrere fino alla schermata data/ora.
3. Premere **OK** per accedere alla modalità di modifica.
4. Premere **OK** per selezionare quale parte della data o dell'ora modificare.
5. Utilizzare i pulsanti ▲ e ▼ per modificare il valore.

Per salvare le modifiche, premere più volte **OK**. L'MCD 500 confermerà le modifiche. Per annullare le modifiche, premere più volte **BACK**.

8.3 Carica/Salva impostazioni

L'MCD 500 include opzioni per:

- Carica predef.: carica i parametri dell'MCD 500 con i valori predefiniti
- Carica param. utente 1: ricarica le impostazioni parametri precedentemente salvate da un file interno
- Salva param. utente 1: salva le impostazioni parametri attuali su un file interno

Oltre al file con i valori definiti in fabbrica, l'MCD 500 può memorizzare un file di parametri definito dall'utente. Questo file contiene i valori predefiniti finché non viene salvato un file dell'utente.

Per caricare o salvare le impostazioni parametri:

1. Aprire il menu Strumenti.
2. Utilizzare il pulsante ▼ per selezionare la funzione necessaria e quindi premere **OK**.
3. Quando viene chiesto di confermare, selezionare **SÌ** per confermare o **NO** per annullare, quindi premere **OK** per caricare/salvare la selezione.

Strumenti	Carica predef. Carica param. utente 1 Salva param. utente 1
	Carica predef. No Sì

Quando l'azione è stata completata, lo schermo visualizzerà brevemente un messaggio di conferma e tornerà alla schermata di stato.

8.4 Riprist. modello termico



NOTA!

Questa funzione è protetta dal codice per l'accesso di sicurezza.

Il software di modello termico avanzato dell'MCD 500 monitora costantemente le prestazioni del motore. Ciò permette all'MCD 500 di calcolare la temperatura motore e di avviarsi correttamente in qualsiasi momento.

Il modello termico può essere ripristinato, se necessario.

1. Aprire Strumenti.
2. Scorrere fino a Riprist. modello termico e premere **OK**.
3. Quando viene chiesto di confermare, premere **OK** per confermare e immettere il codice di accesso, o premere **Back** per annullare l'azione.
4. Selezionare Riprist. o Ness. ripr. e premere **OK**. Quando il modello termico è stato ripristinato, l'MCD 500 tornerà alla schermata precedente.

Riprist. modello termico
M1 X%
OK per ripristinare

Riprist. modello termico
Nessun reset
Ripristino

8



La regolazione del modello termico del motore può compromettere la durata del motore stesso e deve essere effettuata solo in caso di emergenza.

8.5 Simulazione protezione



NOTA!

Questa funzione è protetta dal codice per l'accesso di sicurezza.

La funzione di simulazione software consente di testare il funzionamento dell'avviatore statico e i circuiti di controllo senza collegare l'avviatore statico alla tensione di alimentazione.

Il MCD 500 può simulare ogni protezione diversa, per confermare che l'avviatore statico risponde correttamente e comunicando la situazione sul display e sulla rete di comunicazione.

Per utilizzare la simulazione di protezione:

1. Aprire il Menu principale.
2. Scorrere a Sim. protezione e premere **OK**.
3. Utilizzare i pulsanti **▲** e **▼** per selezionare la protezione da simulare.
4. Premere **OK** per simulare la protezione selezionata.
5. La schermata è visualizzata mentre viene premuto **OK**. La risposta dell'avviatore statico dipende dall'impostazione Azione protezione (gruppo di parametri 16).
6. Premere **INDIETRO** per tornare all'elenco di simulazione.
7. Utilizzare **▲** o **▼** per selezionare un'altra simulazione, oppure premere **INDIETRO** per tornare al menu principale.

MS1	000,0A	0000,0kW
Scatto		
Protezione selezionata		

NOTA!
 Se la protezione fa scattare l'avviatore statico, ripristinarlo prima di simulare un'altra protezione. Se l'azione di protezione è impostata su 'Avviso o Log', non occorre eseguire il ripristino.
 Se la protezione è impostata su 'Avviso e Log', il messaggio di avviso può essere visualizzato solo mentre viene premuto 'OK'.
 Se la protezione è impostata su 'Solo Log' non appare nulla nella schermata ma sarà visualizzata una voce nel registro.

8.6 Simulazione segnale in uscita

NOTA!
 Questa funzione è protetta dal codice per l'accesso di sicurezza.

L'LCP consente di simulare la segnalazione in uscita per confermare che i relè di uscita funzionano correttamente.

NOTA!
 Per provare il funzionamento degli indicatori (temperatura motore e corrente bassa/alta), impostare un relè di uscita sulla funzione appropriata e monitorarne il comportamento.

Per utilizzare la simulazione di segnale:

1. Aprire il Menu principale.
2. Scorrere a Sim. segnale in uscita e premere **OK**, quindi immettere il codice di accesso.
3. Utilizzare i pulsanti ▲ e ▼ per selezionare una simulazione e premere **OK**.
4. Utilizzare i pulsanti ▲ e ▼ per attivare e disattivare il segnale.
 Per confermare il funzionamento corretto, monitorare lo stato dell'uscita.
5. Premere **INDIETRO** per tornare all'elenco di simulazione.

Relè prog. A

Off

On



8.7 Stato I/O digitali

Questa schermata mostra lo stato attuale dell'I/O digitale in ordine. La schermata mostra l'ingresso di arresto (17) chiuso (1) e gli ingressi di avviamento, ripristino e ingresso A (15, 25, 11) aperti (0). Il relè A (13, 14) è chiuso e i relè B e C (21, 22, 24 e 33, 34) sono aperti.

Stato I/O digitali

Ingressi: 01000000

Uscite: 10000000

8.8 Stato sensore temp.

Questa schermata mostra lo stato del termistore del motore. La schermata mostra lo stato del termistore come A (aperto).

Stato sensore temp.

Termistore: A

CC = cortocircuito C=caldo F=freddo A=aperto

8.9 Log allarme

Il pulsante **Log Allarme** apre i log allarme che contiene un log scatti, log eventi e contatori che memorizzano le informazioni sulla cronologia operativa dell'MCD 500.

8.9.1 Log scatti

Il Log scatti memorizza i dettagli degli otto scatti più recenti, includendo data e ora in cui si è verificato lo scatto. Lo scatto 1 è il più recente e lo scatto 8 è il meno recente.

Per aprire il Log scatti:

1. Aprire il Log allarmi.
2. Scorrere fino a Log scatti e premere **OK**.
3. Utilizzare i pulsanti ▲ e ▼ per selezionare uno scatto da visualizzare e premere **OK** per visualizzare i dettagli.

Per chiudere il log e tornare al display principale, premere **BACK**.

8.9.2 Log eventi

Il Log eventi memorizza i dati con marcatura oraria degli ultimi 99 eventi dell'avviatore (azioni, avvisi e scatti), inclusa la data e l'ora dell'evento. L'evento 1 è il più recente, l'evento 99 il meno recente.

Per aprire il Log eventi:

1. Aprire il Log allarmi.
2. Scorrere fino a Log eventi e premere **OK**.
3. Utilizzare i pulsanti ▲ e ▼ per selezionare un evento da visualizzare e premere **OK** per visualizzare i dettagli.

Per chiudere il log e tornare al display principale, premere **BACK**.

8

8.9.3 Contatori



NOTA!

Questa funzione è protetta dal codice per l'accesso di sicurezza.

I contatori di prestazioni memorizzano le statistiche sul funzionamento dell'avviatore:

- Ore di esercizio (durata di vita dall'ultimo ripristino del contatore)
- Numero di avviamenti (durata di vita dall'ultimo ripristino del contatore)
- kWh motore (durata di vita dall'ultimo ripristino del contatore)
- Numero di ripristini del modello termico

I contatori ripristinabili (ore di esercizio, avviamenti e kWh motore) possono essere ripristinati solo se viene immesso il codice di accesso corretto.

Per visualizzare i contatori:

1. Aprire il Log allarmi.
2. Scorrere fino a Contatori e premere **OK**.
3. Usare i pulsanti ▲ e ▼ per scorrere i contatori. Premere **OK** per visualizzare i dettagli.
4. Per ripristinare un contatore, premere **OK** e immettere il codice di accesso. Selezionare Ripristino e premere **OK** per confermare.

Per chiudere il contatore e tornare al Log allarmi, premere **BACK**.

9 Ricerca guasti

Quando viene rilevata una condizione di protezione, L'MCD 500 scriverà l'evento nel registro e può anche innescare uno scatto o un avviso. La risposta dell'avviatore statico ad alcune protezioni può dipendere dalle impostazioni di Azione protezione (gruppo di parametri 16).

Se l'MCD 500 scatta è necessario ripristinare l'avviatore statico prima di riavviarlo. Se l'MCD 500 emette un avviso, l'avviatore statico si ripristinerà automaticamente quando la causa dell'avviso sarà stata risolta.

Alcune protezioni causano uno scatto fatale. Questa risposta è predefinita e non può essere sovrascritta. Tali meccanismi di protezione servono a proteggere l'avviatore statico o possono sorgere in caso di guasto all'avviatore statico.

9.2 Messaggi di scatto

Questa tabella elenca i meccanismi di protezione dell'avviatore statico e la causa probabile dello scatto. Alcune di queste possono essere regolate dal gruppo di parametri 2 *Protezione* e dal gruppo di parametri 16 *Azione protezione*, altre impostazioni sono protezioni di sistema incorporate e non è consentito modificarle.

Display	Possibile causa/soluzione consigliata
Batteria/orologio	Si è verificato un errore di verifica sul real time clock, oppure la tensione della batteria ausiliaria è bassa. Se la batteria è scarica e la potenza viene disinserita, le impostazioni di data/ora andranno perse. Riprogrammare l'orologio. Par. correlati: 16-12
Sbilanciamento corr	Lo sbilanciamento di corrente può essere causato da problemi al motore, all'ambiente o all'installazione, ad esempio: <ul style="list-style-type: none"> - uno sbilanciamento nella tensione di alimentazione in ingresso - un problema agli avvolgimenti del motore - un carico leggero sul motore Lo sbilanciamento di corrente può essere causato anche da un cablaggio errato tra il contattore di bypass esterno e l'avviatore statico o da un problema interno all'avviatore statico, in particolare un raddrizzatore SCR che presenta un circuito aperto guasto. Un raddrizzatore SCR guasto può essere risolto solo sostituendolo e controllando le prestazioni dell'avviatore. Par. correlati: 2-2, 2-3, 16-2
Tempo avvio eccess	Uno scatto per tempo di avvio eccessivo può verificarsi nelle seguenti condizioni: <ul style="list-style-type: none"> - l'impostazione dell'FLC è errata - il limite di corrente impostato è troppo basso - il tempo di rampa d'avviamento impostato è maggiore del tempo di avvio eccessivo il tempo di rampa d'avviamento impostato è troppo breve per un elevato carico inerziale quando si utilizza un controllo dell'accelerazione adattivo Par. correlati: 1-1, 1-6, 1-4, 1-9, 7-9, 7-1, 7-6, 7-4, 16-7
FLC troppo alta	L'MCD 500 può supportare valori FLC del motore più elevati se collegato al motore mediante configurazione delta interna anziché collegamento in linea. Se l'avviatore statico è collegato in linea ma l'FLC del motore selezionato supera il massimo in linea, l'avviatore statico scatterà all'avviamento. Par. correlati: 1-1, 7-1
Frequenza	La frequenza di rete ha oltrepassato l'intervallo specificato. Controllare le altre apparecchiature nell'area che potrebbero influenzare l'alimentazione di rete (in particolare i convertitori di frequenza a velocità variabile). Se l'MCD 500 è collegato a un'alimentazione di gruppo elettrogeno, il generatore potrebbe essere troppo piccolo o potrebbe avere un problema di regolazione della velocità. Par. correlati: 2-8, 2-9, 2-10, 16-5

Display	Possibile causa/soluzione consigliata
Surriscald dissipatore	Controllare che le ventole di raffreddamento funzionino correttamente. Se sono montate in una custodia, controllare che la ventilazione sia adeguata. Sui modelli con bypass interno, le ventole di raffreddamento funzioneranno: - durante la sequenza di avviamento e per 10 minuti dopo la transizione a Run. - per 10 minuti dopo l'arresto. I modelli senza bypass interno metteranno in funzione le ventole di raffreddamento a partire da un avviamento fino a 10 minuti dopo un arresto. Par. correlati: 16-6
Scatto ingresso A	Identificare e risolvere la condizione che ha causato l'attivazione dell'ingresso A. Par. correlati: 3-3, 3-4, 3-5, 3-6, 3-7, 16-8
Sovracorr istantanea	Nel motore si è verificato un rapido incremento della corrente, probabilmente causato da una condizione di rotore bloccato (spina di sicurezza) durante il funzionamento. Ciò può indicare un carico inceppato. Par. correlati: 2-6, 2-7, 16-4
Guasto interno X	L'MCD 500 ha provocato uno scatto su un guasto interno. contattare il proprio rivenditore fornendo il codice di guasto (X). Par. correlati: nessuno
Perdita di fase L1 Perdita di fase L2 Perdita di fase L3	Durante i controlli di pre-avvio l'avviatore ha rilevato una perdita di fase come indicato. In funzione, l'avviatore ha rilevato che la corrente sulla fase interessata è scesa sotto il 3,3% del FLC motore programmato per più di 1 secondo, indicando che o la fase in ingresso o la connessione al motore sono andate perse. Controllare l'alimentazione e le connessioni di ingresso e di uscita all'avviatore e all'estremità del motore. La perdita di fase può essere causata anche da un raddrizzatore SCR guasto, in particolare un raddrizzatore SCR con un circuito aperto guasto. Un raddrizzatore SCR guasto può essere risolto solo sostituendolo e controllando le prestazioni dell'avviatore. Par. correlati: nessuno
L1-T1 in cortocircuito L2-T2 in cortocircuito L3-T3 in cortocircuito	Durante i controlli di pre-avvio l'avviatore ha rilevato un raddrizzatore SCR guasto o un cortocircuito nel contattore di bypass come indicato. Par. correlati: nessuno
Sovraccarico motore	Il motore ha raggiunto la sua capacità termica massima. Il sovraccarico può essere causato da: - Le impostazioni di protezione dell'avviatore statico non corrispondono alla capacità termica del motore. - Avviamenti eccessivi all'ora - Portata eccessiva - Danni agli avvolgimenti del motore. Risolvere la causa del sovraccarico e far raffreddare il motore. Par. correlati: 1-1, 1-2, 1-3, 1-4, 16-1
Collegamento motore	Il motore non è collegato correttamente all'avviatore statico per l'uso della connessione delta in linea o interna. - Controllare i singoli collegamenti del motore all'avviatore statico per verificare la continuità del circuito di potenza. - Controllare le connessioni alla scatola del morsetto del motore. Par. correlati: 15-7
Termistore motore	L'ingresso del termistore motore è stato abilitato e: - La resistenza all'ingresso del termistore ha superato i 3,6 kΩ per più di un secondo. - L'avvolgimento del motore si è surriscaldato. Identificare la causa del surriscaldamento e far raffreddare il motore prima di riavviarlo. - L'ingresso del termistore motore è stato aperto. Nota: se non viene più utilizzato un termistore motore valido, installare un resistore da 1,2 kΩ sui morsetti 05, 06. Par. correlati: 16-9
Collegamento rete	Il master di rete ha inviato un comando di scatto all'avviatore, o potrebbe essersi verificato un problema di comunicazione di rete. Controllare le cause di inattività della comunicazione di rete. Par. correlati: 16-11

Display	Possibile causa/soluzione consigliata
Parametro fuori intervallo	<ul style="list-style-type: none"> - Un valore del parametro non rientra nel limite valido. L'LCP indicherà il primo parametro fuori limite. Premere RESET per andare al parametro e regolare l'impostazione. Par. correlati: nessuno
Sequenza di fase	La sequenza di fase sui morsetti di ingresso dell'avviatore statico (L1, L2, L3) non è valida. Controllare la sequenza di fase su L1, L2, L3 e garantire che l'impostazione nel Par. 2-1 sia adatta all'installazione. Par. correlati: 2-1
Perdita di potenza	L'avviatore non riceve l'alimentazione di rete su una o più fasi quando viene inviato un comando di avviamento. Controllare che il contattore principale si chiuda quando viene inviato un comando di avviamento e che resti chiuso fino alla fine di un arresto dolce. Par. correlati: 15-5
Guasto al motore secondario	La tensione di controllo è stata applicata al MCD 500 con un collegamento sull'ingresso A (11, 16). La funzione predefinita per l'ingresso A è Selez impost. motore. Rimuovere il collegamento, modificare l'impostazione del Par. 3-3 e sostituire il collegamento. Par. correlati: 3-3
Avv/comunicazioni	<ul style="list-style-type: none"> - Si è verificato un problema con il collegamento tra l'avviatore statico e il modulo di comunicazione opzionale. Rimuovere e reinstallare il modulo. Se il problema persiste, contattare il distributore locale. - Si è verificato un errore di comunicazione interna con l'avviatore statico. contattare il proprio distributore. Par. correlati: 16-10
Termistore Cct	L'ingresso del termistore è stato abilitato e: <ul style="list-style-type: none"> - La resistenza all'ingresso è scesa al di sotto di 20 Ω (la resistenza a freddo dei termistori motore supererà questo valore) oppure - si è verificato un cortocircuito. Controllare e risolvere questa condizione. Verificare che un PT100 (RTD) non sia collegato a 05, 06. Par. correlati: nessuno.
Tempo - sovracorrente	L'MCD 500 è bypassato internamente e ha assorbito corrente anomala durante l'esercizio. (lo scatto della curva di protezione 10A è stato raggiunto o la corrente del motore è salita al 600% dell'impostazione FLC motore). Par. correlati: nessuno
Sottocorrente	Si è verificata una rapida caduta di corrente nel motore causata da una perdita di carico. Le cause possono includere componenti rotti (alberi, cinghie o accoppiamenti) o una pompa che funziona a secco. Par. correlati: 2-4, 2-5, 16-3
Opzione non supportata	La funzione selezionata non è disponibile (cioè la marcia jog non è supportata nella configurazione delta interna). Par. correlati: nessuno

9.3 Guasti generali

Questa tabella descrive le situazioni in cui l'avviatore statico non funziona come previsto ma non scatta né fornisce un avviso.

Sintomo	Causa probabile
L'avviatore statico non risponde ai comandi.	<ul style="list-style-type: none"> - Se l'avviatore statico non risponde al pulsante RESET sull'LCP: L'avviatore statico potrebbe essere in modalità Auto On e accetterà solo comandi dagli ingressi di comando remoti. In modalità Auto On, il LED Auto On sull'LCP è acceso. Premere il pulsante Hand On o Off per abilitare il controllo mediante l'LCP (inoltre verrà inviato un comando di avviamento o di arresto al MCD 500). - Se l'avviatore statico non risponde ai comandi dagli ingressi di comando: L'avviatore statico potrebbe essere in modalità Hand On e accetterà solo comandi dall'LCP. Quando l'avviatore statico è in modalità di controllo Hand On, il LED Off o Hand On sull'LCP è acceso. Per passare alla modalità Auto On, premere una volta il pulsante Auto On. I cavi di controllo potrebbero essere errati. Controllare che gli ingressi di avviamento, arresto e ripristino remoto siano configurati correttamente (=>consultare <i>Cavi di Controllo</i> per maggiori dettagli). I segnali agli ingressi remoti potrebbero essere errati. Verificare la segnalazione attivando ogni segnale di ingresso a turno. Il LED corrispondente dell'ingresso di comando remoto deve accendersi sull'LCP. L'avviatore statico eseguirà solo un comando di avviamento dagli ingressi remoti se l'ingresso di ripristino remoto è chiuso. Controllare che l'ingresso di ripristino remoto sia anche attivo (il LED Reset sull'avviatore sarà acceso). - Se l'avviatore statico non risponde a un comando di avviamento dai controlli locale o remoto: L'avviatore statico potrebbe essere in attesa che il ritardo riavvio si concluda. La durata del ritardo riavvio è controllata dal Par. 2-1 <i>Ritardo riavvio</i>. Il motore potrebbe essere troppo caldo per consentire un avviamento. Se il Par. 2-12 <i>Controllo temperatura motore</i> è impostato su Controllo, l'avviatore statico consentirà un avviamento solo quando avrà calcolato che il motore dispone di sufficiente capacità termica per completarlo correttamente. Attendere che il motore sia freddo prima di tentare un nuovo avviamento. La funzione di arresto di emergenza potrebbe essere attiva. Se il Par. 3-3 è impostato su Arresto di emergenza ed è presente un circuito aperto sull'ingresso corrispondente, l'MCD 500 non si avvierà. Se è stata risolta la condizione di arresto di emergenza, chiudere il circuito sull'ingresso.
L'avviatore statico non controlla correttamente il motore durante l'avviamento.	<ul style="list-style-type: none"> - Le prestazioni all'avviamento potrebbero essere instabili quando si utilizza un'impostazione bassa di corrente a pieno carico del motore, Par. 1-1). Ciò può influenzare l'utilizzo su un motore di prova piccolo con una corrente a pieno carico compresa tra 5 A e 50 A. - I condensatori a correzione del fattore di potenza (PFC) devono essere installati sul lato dell'alimentazione dell'avviatore statico. Per controllare un contattore del condensatore PFC dedicato, connettere il contattore ai morsetti del relè di funzionamento.
Il motore non raggiunge la massima velocità.	<ul style="list-style-type: none"> - Se la corrente di avviamento è troppo bassa, il motore non produrrà sufficiente coppia per accelerare a massima velocità. L'avviatore statico può scattare in caso di tempo di avvio eccessivo. <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;">  <p>NOTA! Assicurarsi che i parametri di avviamento del motore siano adeguati all'applicazione e che si sta utilizzando il profilo di avviamento del motore desiderato. Se il Par. 3-3 è impostato su Selez impost. motore, controllare che l'ingresso corrispondente sia nello stato previsto.</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> - Il carico potrebbe essere inceppato. Controllare che non vi sia un grave sovraccarico o un rotore bloccato.

Sintomo	Causa probabile
Funzionamento non regolare del motore.	<ul style="list-style-type: none"> - I raddrizzatori SCR del MCD 500 richiedono almeno 5 A di corrente per scattare. Se si sta testando l'avviatore statico su un motore con corrente a pieno carico inferiore a 5 A, i raddrizzatori SCR potrebbero non scattare correttamente.
L'arresto dolce termina troppo rapidamente.	<ul style="list-style-type: none"> - Le impostazioni dell'arresto dolce potrebbero essere inadeguate per il motore e il carico. Verificare le impostazioni dei Par. 1-10, 1-11, 7-10 e 7-11. - Se il motore presenta un carico molto leggero, l'arresto dolce avrà un effetto limitato.
Il controllo adattivo dell'accelerazione AAC, il freno CC e la marcia jog non funzionano	<ul style="list-style-type: none"> - Queste caratteristiche sono disponibili solo con l'installazione in linea. Se l'MCD 500 ha una connessione delta interna, queste caratteristiche non funzioneranno.
Non si verifica un ripristino dopo un ripristino automatico, quando si utilizza un controllo remoto a 2 fili.	<ul style="list-style-type: none"> - Il segnale di avviamento remoto a 2 fili deve essere rimosso e riapplicato per un nuovo avviamento.
Il comando di avviamento/arresto remoto sta escludendo le impostazioni di avvio/arresto automatico se si utilizza il controllo remoto a 2 fili.	<ul style="list-style-type: none"> - La funzione di avvio/arresto automatico deve essere utilizzata solo in modalità HAND ON o in tandem con la modalità HAND OFF, controllo a 3 e 4 fili.
Dopo aver selezionato l'AAC, il motore ha impiegato un avviamento ordinario e/o il secondo avviamento è stato diverso dal primo.	<ul style="list-style-type: none"> - Il primo avviamento AAC ha un limite di corrente, in modo che l'avviatore può apprendere dalle caratteristiche del motore. Gli avviamenti successivi utilizzano l'AAC.
Lo scatto GUASTO TERMISTORE non ripristinabile, quando c'è un collegamento tra l'ingresso termistore 05, 06 o quando il termistore motore è collegato tra 05, 06, viene rimosso in modo permanente.	<ul style="list-style-type: none"> - L'ingresso termistore viene abilitato quando è predisposto un collegamento ed è stata attivata la protezione da cortocircuito. <p>Rimuovere il collegamento e caricare il gruppo di parametri predefinito. In questo modo l'ingresso termistore verrà disabilitato e lo scatto sarà rimosso.</p> <p>Posizionare un resistore da 1k2 Ω sull'ingresso termistore.</p> <p>Impostare la protezione termistore su 'Solo Log' (Par. 16-9).</p>
Non è possibile memorizzare le impostazioni parametri.	<ul style="list-style-type: none"> - Assicurarsi di aver salvato il nuovo valore premendo OK dopo aver regolato un'impostazione parametro. Se si preme BACK, la modifica non verrà salvata. - Controllare che il blocco regolazione (Par. 15-2) sia impostato su Lettura/Scrittura. Se il blocco regolazione è attivo, sarà possibile visualizzare ma non modificare le impostazioni. Sarà necessario conoscere il codice per l'accesso di sicurezza per poter modificare l'impostazione del blocco regolazione. - L'EEPROM potrebbe essere guasto sull'LCP o sull'unità di controllo PCB. Un EEPROM guasto provocherà uno scatto all'avviatore statico e sull'LCP apparirà il messaggio Errore EEPROM. Contattare il proprio fornitore per ottenere assistenza.

10

10 Specifiche

Alimentazione

Tensione di alimentazione (L1, L2, L3)	
MCD5-xxxx-T5	200 VCA - 525 VCA (± 10%)
MCD5-xxxx-T7	380 VCA - 600 VCA (± 10%) (connessione a stella interna)
MCD5-xxxx-T7	380 VCA - 690 VCA (± 10%) (solo sistema di alimentazione a stella collegato a massa)
Tensione di controllo (A4, A5, A6)	
TC1 (A5, A6)	24 VCA/VCC (± 20%)
TC2 (A5, A6)	110~120 VCA (+ 10% / - 15%)
TC2 (A4, A6)	220~240 VCA (+ 10% / - 15%)
Consumo di corrente (massimo)	
CV1	2,8 A
TC2 (110 - 120 VCA)	1 A
TC2 (220 - 240 VCA)	500 mA
Frequenza di rete	50/60 Hz (± 10%)
Tensione nominale d'isolamento a massa	600 VCA
Tensione nominale di tenuta a impulsi	4 kV
Designazione forma	Bypassata o continua, avviamento del motore semiconduttore forma 1

Capacità di cortocircuito

Coordinazione con fusibili a semiconduttore	Tipo 2
Coordinazione con fusibili HRC	Tipo 1
MCD5-0021B a MCD5-0105B	corrente potenziale 10 kA
MCD5-0131B a MCD5-0245C	corrente potenziale 18 kA
MCD5-0360C a MCD5-0927C	corrente potenziale 85 kA
MCD5-1200C a MCD5-1600C	corrente potenziale 100 kA

Capacità elettromagnetica (conforme alla direttiva UE 89/336/CEE)

Emissioni EMC	IEC 60947-4-2 Classe B e specifica n. 1 Lloyds Marine
Immunità EMC	CEI 60947-4-2

Ingressi

Potenza nominale in ingresso	Attiva 24 VCC, circa 8 mA
Avviamento (15, 16)	Normalmente aperto
Arresto (17, 18)	Normalmente chiuso
Ripristino (25, 18)	Normalmente chiuso
Ingresso programmabile (11, 16)	Normalmente aperto
Termistore motore (05, 06)	Scatto >3,6 kΩ, ripristino <1,6kΩ

Uscite

Uscite a relè	10A @ 250 VCA resistente, 5A @ 250 VCA AC15 pf 0,3
Uscite programmabili	
Relè A (13, 14)	Normalmente aperto
Relè B (21, 22, 24)	Commutazione
Relè C (33, 34)	Normalmente aperto
Uscita analogica (07, 08)	0-20 mA o 4-20 mA (selezionabile)
Carico massimo	600 Ω (12 VCC @ 20 mA)
Precisione	± 5%
Uscita 24 VCC (16, 08) Carico massimo	200 mA
Precisione	± 10%

Ambiente

Protezione	
MCD5-0021B - MCD5-0105B	IP20 & NEMA, UL per interno tipo 1
MCD5-0131B - MCD5-1600C	IP00, UL per interno tipo aperto
Temperatura operativa	da -10° C a 60° C, sopra i 40° C con declassamento
Temperatura di immagazzinamento	- da 25° C a + 60° C

Altitudine di funzionamento	da 0 a 1000 m, sopra i 1000 m con declassamento
Umidità	5%-95% Umidità relativa
Grado d'inquinamento	Grado d'inquinamento 3
Dissipazione di calore	
Durante l'avvio	4,5 watt per Ampere
Durante il funzionamento	
MCD5-0021B - MCD5-0053B	= 39 watt circa
MCD5-0068B - MCD5-0105B	= 51 watt circa
MCD5-0131B - MCD5-0215B	= 120 watt circa
MCD5-0245C - MCD5-0927C	4,5 watt per Ampere circa
MCD5-1200C - MCD5-1600C	4,5 watt per Ampere circa
Certificazione	
C✓	CEI 60947-4-2
UL/ C-UL	UL 508
MCD5-0021B - MCD5-0105B	IP20 & NEMA, UL per interno tipo 1
MCD5-0131B - MCD5-1600C	IP00, UL per interno tipo aperto
CE	CEI 60947-4-2
CCC (in preparazione)	GB 14048-6
Marine (in preparazione)(soloMCD5-0021B - MCD5-0215B)	Specifica Lloyds Marine N.1
RoHS	Conforme alla direttiva UE 2002/95/CE

10.2 Accessori

10.2.1 Moduli di comunicazione

Gli avviatori statici MCD 500 supportano la comunicazione di rete che utilizza i protocolli Profibus, DeviceNet e Modbus RTU, mediante un modulo di comunicazione di facile installazione.

- Modulo Modbus 175G9000
- Modulo Profibus 175G9001
- Modulo DeviceNet 175G9002

10.2.2 Software PC

Il Software PC MCD può essere utilizzato insieme a un modulo di comunicazioni per fornire la seguente funzionalità alle reti aventi fino a 99 avviatori statici.

Caratteristica	MCD-201	MCD-202	MCD-3000	MCD500
Controllo operativo (avvio, arresto, ripristino, arresto rapido)	•	•	•	•
Monitoraggio stato avviatore (pronto, avviamento, funzionamento, arresto, disinnesto)	•	•	•	•
Monitoraggio prestazioni (corrente motore, temperatura motore)		•	•	•
Caricare le impostazioni parametriche			•	•
Scaricare le impostazioni parametriche			•	•

10.2.3 Kit griglie di protezione salvadita

Le griglie di protezione salvadita possono essere specificate per la sicurezza personale e possono essere utilizzate sui modelli di avviatore statico MCD 500 0131B - 1600C. Le griglie di protezione salvadita si montano sui morsetti dell'avviatore statico per evitare contatto accidentale con i morsetti in tensione. Le griglie di protezione salvadita forniscono una protezione IP20.

- MCD5-0068B - MCD5-0105B: 175G5662
- MCD5-0131B - MCD5-0215B: 175G5663
- MCD5-0245B - MCD5-0927C: 175G5664
- MCD5-1200C - MCD5-1600C: 175G5665