

VACON[®] NX
INVERSORES DE CA

ALL IN ONE
MANUAL DE APLICAÇÃO

VACON[®]

PREFÁCIO

ID do documento:

DPD01231E

Data:

1.12.2016

Código do software:


- Aplicativo básico = ASFIFF01
- Aplicativo padrão = ASFIFF02
- Aplicativo de controle local/remoto = ASFIFF03
- Aplicativo de controle de velocidade multipasso = ASFIFF04
- Aplicativo de controle de PID = ASFIFF05
- Aplicativo de controle multifinalidade
 - NXS = ASFIFF06
 - NXP = APFIFF06
- Aplicativo de controle de bombas e ventiladores = ASFIFF07

SOBRE ESTE MANUAL

Este manual é copyright da Vacon Ltd. Todos os direitos reservados. O manual está sujeito a alterações sem aviso prévio. O idioma original destas instruções é o inglês.

Neste manual, você poderá ler sobre as funções do conversor de frequência VACON® e sobre como usá-lo.

Este manual inclui uma grande quantidade de tabelas de parâmetros. Estas instruções explicam como ler as tabelas.

Index	Parameter	Min	Max	Unit	Default	Cust	ID	Description
								

- | | |
|---|---|
| <p>A. A localização do parâmetro no menu, ou seja, o número do parâmetro.</p> <p>B. O nome do parâmetro.</p> <p>C. O valor mínimo do parâmetro.</p> <p>D. O valor máximo do parâmetro.</p> <p>E. A unidade do valor do parâmetro. A unidade mostra se ele está disponível.</p> <p>F. O valor que foi definido na fábrica.</p> | <p>G. A própria configuração do cliente.</p> <p>H. O número de ID do parâmetro.</p> <p>I. Uma breve descrição dos valores dos parâmetros e/ou suas funções.</p> <p>J. Quando o símbolo for exibido, você poderá encontrar mais dados sobre o parâmetro no Capítulo Descrições dos parâmetros.</p> |
|---|---|

SUMÁRIO

Prefácio

Sobre este manual	3
-------------------------	---

1 Aplicativo básico 10

1.1 Introdução	10
1.1.1 Funções de proteção do motor no Aplicativo básico	10
1.2 Controle E/S	11
1.3 Lógica do sinal de controle no Aplicativo básico	13
1.4 Aplicativo básico – Listas de parâmetros	13
1.4.1 Valores de monitoramento (Teclado de controle: Menu M1)	13
1.4.2 Parâmetros básicos (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.1)	15
1.4.3 Controle de teclado (Teclado de controle: Menu M3)	17
1.4.4 Menu do sistema (Teclado de controle: Menu M6)	17
1.4.5 Placas expansoras (Teclado de controle: Menu M7)	17

2 Aplicativo padrão 18

2.1 Introdução	18
2.2 Controle E/S	19
2.3 Lógica do sinal de controle no Aplicativo padrão	21
2.4 Aplicativo padrão – Listas de parâmetros	21
2.4.1 Valores de monitoramento (Teclado de controle: Menu M1)	21
2.4.2 Parâmetros básicos (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.1)	23
2.4.3 Sinais de entrada (teclado de controle: Menu M2 -> G2.2)	24
2.4.4 Sinais de saída (teclado de controle: Menu M2 -> G2.3)	26
2.4.5 Parâmetros de controle de conversor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.4)	29
2.4.6 Parâmetros de frequências proibidas (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.5)	30
2.4.7 Parâmetros de controle do motor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6)	31
2.4.8 Proteções (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.7)	34
2.4.9 Parâmetros de reinício automático (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.8)	36
2.4.10 Controle de teclado (Teclado de controle: Menu M3)	37
2.4.11 Menu do sistema (Teclado de controle: Menu M6)	37
2.4.12 Placas expansoras (Teclado de controle: Menu M7)	37

3 Aplicativo de controle local/remoto 38

3.1 Introdução	38
3.2 Controle E/S	39

3.3	Lógica do sinal de controle no Aplicativo de controle local/remoto	41
3.4	Aplicativo de controle local/remoto - Listas de parâmetros	41
3.4.1	Valores de monitoramento (Teclado de controle: Menu M1)	41
3.4.2	Parâmetros básicos (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.1)	43
3.4.3	Sinais de entrada (teclado de controle: Menu M2 -> G2.2)	45
3.4.4	Sinais de saída (teclado de controle: Menu M2 -> G2.3)	50
3.4.5	Parâmetros de controle de conversor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.4)	54
3.4.6	Parâmetros de frequências proibidas (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.5)	56
3.4.7	Parâmetros de controle do motor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6)	57
3.4.8	Proteções (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.7)	60
3.4.9	Parâmetros de reinício automático (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.8)	62
3.4.10	Controle de teclado (Teclado de controle: Menu M3)	63
3.4.11	Menu do sistema (Teclado de controle: Menu M6)	63
3.4.12	Placas expansoras (Teclado de controle: Menu M7)	63
4	Aplicativo de controle de velocidade multipasso	64
4.1	Introdução	64
4.2	Controle E/S	65
4.3	Lógica do sinal de controle no Aplicativo de controle de velocidade multipasso ..	67
4.4	Aplicativo de controle de velocidade multipasso – Listas de parâmetros	67
4.4.1	Valores de monitoramento (Teclado de controle: Menu M1)	67
4.4.2	Parâmetros básicos (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.1)	69
4.4.3	Sinais de entrada (teclado de controle: Menu M2 -> G2.2)	71
4.4.4	Sinais de saída (teclado de controle: Menu M2 -> G2.3)	75
4.4.5	Parâmetros de controle de conversor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.4)	79
4.4.6	Parâmetros de frequências proibidas (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.5)	81
4.4.7	Parâmetros de controle do motor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6)	82
4.4.8	Proteções (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.7)	85
4.4.9	Parâmetros de reinício automático (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.8)	88
4.4.10	Controle de teclado (Teclado de controle: Menu M3)	89
4.4.11	Menu do sistema (Teclado de controle: Menu M6)	89
4.4.12	Placas expansoras (Teclado de controle: Menu M7)	89
5	Aplicativo de controle de PID	90
5.1	Introdução	90
5.2	Controle E/S	91

5.3	Lógica do sinal de controle no Aplicativo de controle de PID	93
5.4	Aplicativo de controle de PID – Listas de parâmetros	93
5.4.1	Valores de monitoramento (Teclado de controle: Menu M1)	93
5.4.2	Parâmetros básicos (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.1)	96
5.4.3	Sinais de entrada	98
5.4.4	Sinais de saída (teclado de controle: Menu M2 -> G2.3)	104
5.4.5	Parâmetros de controle de conversor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.4)	108
5.4.6	Parâmetros de frequências proibidas (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.5)	109
5.4.7	Parâmetros de controle do motor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6)	110
5.4.8	Proteções (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.7)	113
5.4.9	Parâmetros de reinício automático (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.8)	116
5.4.10	Controle de teclado (Teclado de controle: Menu M3)	117
5.4.11	Menu do sistema (Teclado de controle: Menu M6)	117
5.4.12	Placas expansoras (Teclado de controle: Menu M7)	117
6	Aplicativo de controle multifinalidade	118
6.1	Introdução	118
6.2	Controle E/S	120
6.3	Lógica do sinal de controle no Aplicativo de controle multifinalidade	122
6.4	Aplicativo de controle multifinalidade - Listas de parâmetros	122
6.4.1	Valores de monitoramento (Teclado de controle: Menu M1)	122
6.4.2	Parâmetros básicos (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.1)	135
6.4.3	Sinais de entrada	138
6.4.4	Sinais de saída	147
6.4.5	Parâmetros de controle de conversor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.4)	157
6.4.6	Parâmetros de frequências proibidas (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.5)	159
6.4.7	Parâmetros de controle do motor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6)	160
6.4.8	Proteções (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.7)	170
6.4.9	Parâmetros de reinício automático (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.8)	175
6.4.10	Parâmetros de fieldbus (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.9)	176
6.4.11	Parâmetros de controle de torque (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.10)	178
6.4.12	Conversores NXP: Parâmetros do Seguidor de mestre (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.11)	180
6.4.13	Controle de teclado (Teclado de controle: Menu M3)	181
6.4.14	Menu do sistema (Teclado de controle: Menu M6)	182
6.4.15	Placas expansoras (Teclado de controle: Menu M7)	182
7	Aplicativo de controle de bombas e ventiladores	183
7.1	Introdução	183
7.2	Controle E/S	185

7.3	Lógica do sinal de controle no Aplicativo de controle de bombas e ventiladores	189
7.4	Aplicativo de controle de bombas e ventiladores - Listas de parâmetros	189
7.4.1	Valores de monitoramento (Teclado de controle: Menu M1)	189
7.4.2	Parâmetros básicos (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.1)	193
7.4.3	Sinais de entrada	195
7.4.4	Sinais de saída	203
7.4.5	Parâmetros de controle de conversor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.4)	211
7.4.6	Parâmetros de frequências proibidas (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.5)	213
7.4.7	Parâmetros de controle do motor (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6)	214
7.4.8	Proteções (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.7)	216
7.4.9	Parâmetros de reinício automático (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.8)	219
7.4.10	Parâmetros de controle de bombas e ventiladores (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.9)	220
7.4.11	Controle de teclado (Teclado de controle: Menu M3)	222
7.4.12	Menu do sistema (Teclado de controle: Menu M6)	223
7.4.13	Placas expansoras (Teclado de controle: Menu M7)	223
8	Descrições de valores de monitoramento	224
9	Descrição de parâmetros	231
9.1	Parâmetros de controle do teclado	387
9.2	Função de mestre/seguir (somente NXP)	389
9.2.1	Conexões físicas do link do mestre/seguir	389
9.2.2	Conexão de fibra óptica entre os conversores de frequência com OPTD2	389
9.3	Controle de freio externo com limites adicionais (IDs 315, 316, 346 a 349, 352, 353)	390
9.4	Parâmetros da proteção térmica do motor (IDs 704 a 708)	392
9.5	Parâmetros da proteção contra estolagem (IDs 709 a 712)	393
9.6	Parâmetros da proteção contra subcarga (IDs 713 a 716)	393
9.7	Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859)	394
9.7.1	Saída de dados de processo (escravo -> mestre)	394
9.7.2	Escala de corrente em diferentes tamanhos de unidades	395
9.7.3	Dados de processo em (mestre -> escravo)	395
9.8	Parâmetros de loop fechado (IDs 612 a 621)	396
9.9	Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)	397
9.9.1	Definindo uma entrada/saída para uma determinada função no teclado ..	397
9.9.2	Definindo um terminal para uma determinada função com a ferramenta de programação NCDriver	398
9.9.3	Definindo entradas/saídas não usadas	399
9.10	Parâmetros de controle de velocidade (somente aplicativo 6)	400
9.11	Alteração automática entre conversores (somente aplicativo 7)	402

9.12	Seleção de trava (P2.9.23)	404
9.13	Exemplos de seleção de troca automática e trava	405
9.13.1	Automática de bombas e ventiladores com travas e sem troca automática	405
9.13.2	Automática de bombas e ventiladores com travas e troca automática	405
10	Rastreamento de falhas	408
10.1	Códigos de falha	408

1 APLICATIVO BÁSICO

1.1 INTRODUÇÃO

O Aplicativo básico é um aplicativo simples e fácil de usar. Ele é a configuração padrão recebida de fábrica. Caso contrário, selecione o Aplicativo básico no menu M6 na página S6.2. Consulte o Manual do Usuário do produto.

A entrada digital DIN3 é programável.

Os parâmetros do Aplicativo básico são explicados no Capítulo 9 *Descrição de parâmetros* deste manual. As explicações estão organizadas de acordo com o número de ID individual do parâmetro.

1.1.1 FUNÇÕES DE PROTEÇÃO DO MOTOR NO APLICATIVO BÁSICO

O Aplicativo básico fornece quase todas as mesmas funções de proteção que outras aplicações:

- Proteção contra falhas externas
- Supervisão de fases de entrada
- Proteção contra subtensão
- Supervisão de fase de saída
- Proteção contra falha de aterramento
- Proteção térmica do motor
- Proteção contra falhas de termistor
- Proteção contra falhas de fieldbus
- Proteção contra falhas de slot

Diferentemente de outros aplicativos, o Aplicativo básico não fornece quaisquer parâmetros para escolher a função de resposta ou valores limites para as falhas. Para obter mais informações sobre proteção térmica do motor, consulte ID704 no Capítulo 9 *Descrição de parâmetros*.

1.2 CONTROLE E/S

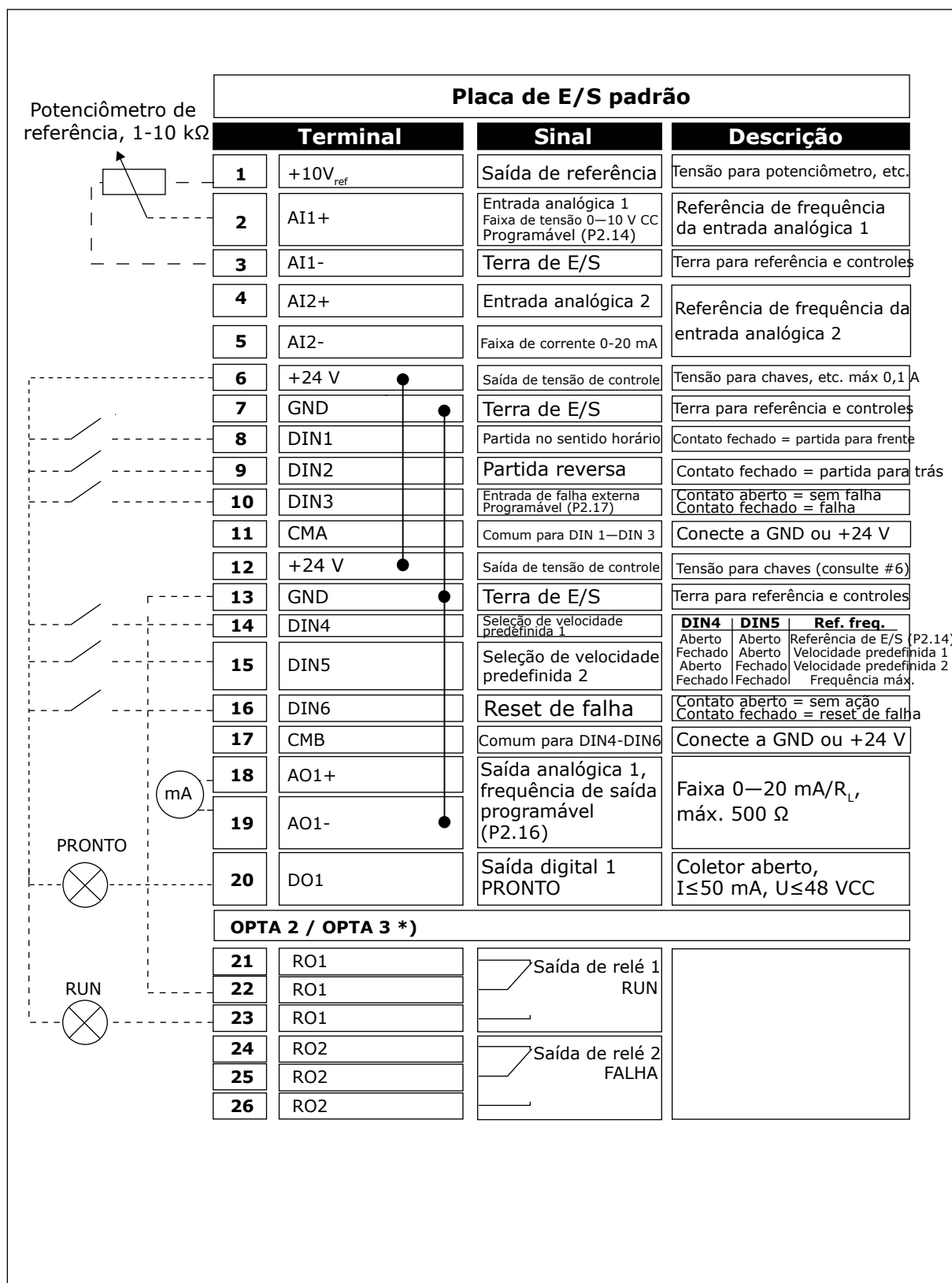


Fig. 1: Configuração de E/S padrão do Aplicativo básico

*) A placa opcional A3 não possui terminal para contato aberto em sua segunda saída de relé (o terminal 24 está ausente).



INDICAÇÃO!

consulte as seleções de jumpers abaixo. Mais informações no Manual do Usuário do produto.

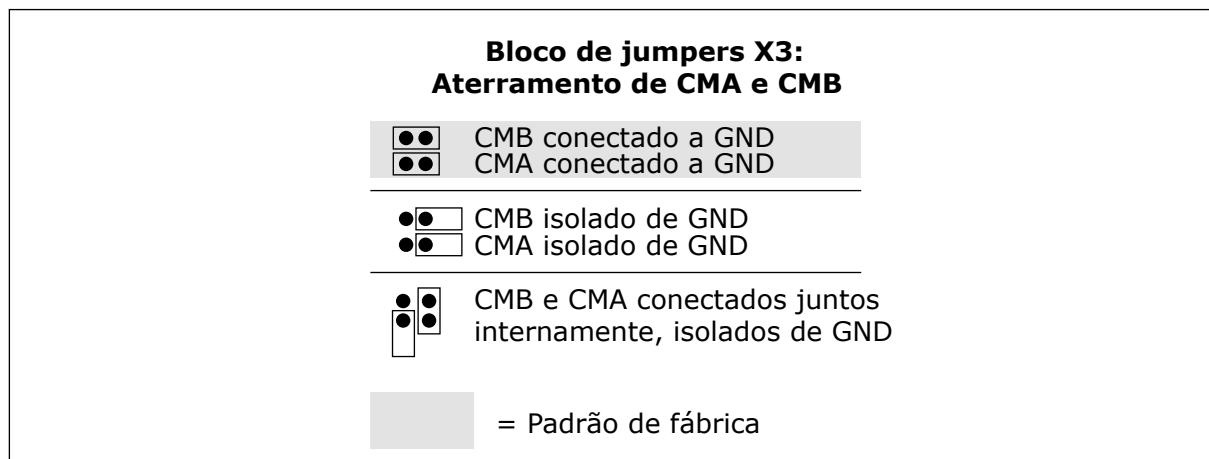


Fig. 2: Seleções de jumpers

1.3 LÓGICA DO SINAL DE CONTROLE NO APLICATIVO BÁSICO

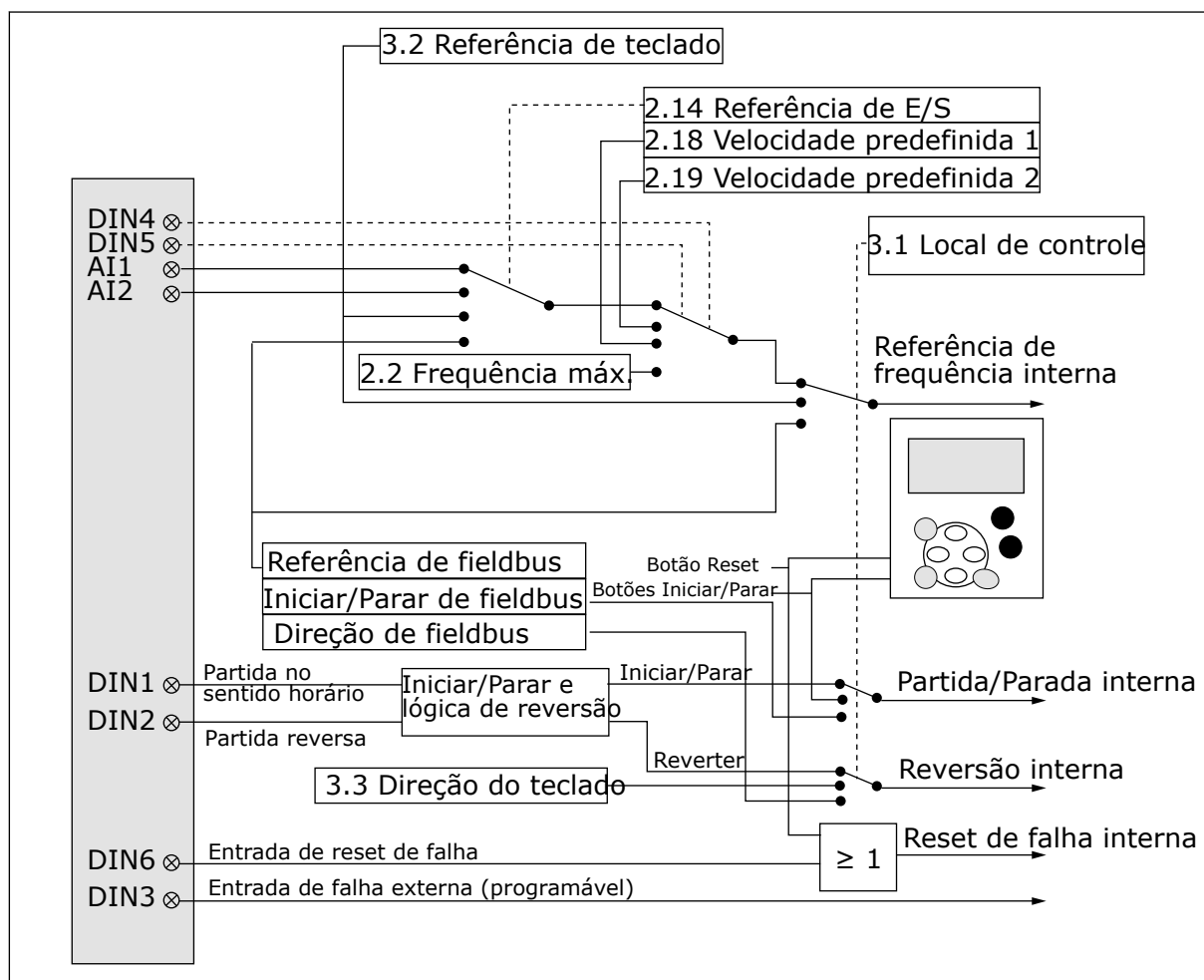


Fig. 3: Lógica do sinal de controle do Aplicativo básico

1.4 APLICATIVO BÁSICO – LISTAS DE PARÂMETROS

1.4.1 VALORES DE MONITORAMENTO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M1)

Os valores de monitoramento são os valores reais dos parâmetros e sinais, bem como os status e as medições. Os valores de monitoramento não podem ser editados.

Tabela 1: Valores de monitoramento

Índice	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.1	Frequência de saída	Hz	1	
V1.2	Referência de frequência	Hz	25	
V1.3	Velocidade do motor	rpm	2	
V1.4	Corrente do motor	A	3	
V1.5	Torque do motor	%	4	
V1.6	Potência do motor	%	5	
V1.7	Tensão do motor	V	6	
V1.8	Tensão do circuito intermediário CC	V	7	
1.9	Temperatura da unidade	°C	8	
1.10	Temperatura do motor	%	9	
V1.11	Entrada analógica 1	V/mA	13	
V1.12	Entrada analógica 2	V/mA	14	
V1.13	DIN 1, 2, 3		15	
V1.14	DIN 4, 5, 6		16	
V1.15	D01, R01, R02		17	
V1.16	Saída analógica I	mA	26	
V1.17	Itens de multimonitoramento			

1.4.2 PARÂMETROS BÁSICOS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.1)

Tabela 2: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1	Freq. mín.	0.00	P2.2	Hz	0.00		101	
P2.2	Frequência máx.	P2.1	320.00	Hz	50.00		102	
P2.3	Tempo de aceleração 1	0.1	3000.0	s	3.0		103	
P2.4	Tempo de desaceleração 1	0.1	3000.0	s	3.0		104	
P2.5	Limite de corrente	0,1 x IH	2 x IH	A	IL		107	
P2.6	Tensão nominal do motor	180	690	V	NX2: 230 V NX5: 400 V NX6: 690 V		110	
P2.7	Frequência nominal do motor	8.00	320.00	Hz	50.00		111	
P2.8	Velocidade nominal do motor	24	20 000	rpm	1440		112	
P2.9	Corrente nominal do motor	0,1 x IH	2 X IH	A	IH		113	
P2.10	Cos phi do motor	0.30	1.00		0.85		120	
P2.11	Função de partida	0	2		0		505	0= Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = Partida dinâmica condicional
P2.12	Função de parada	0	3		0		506	0 = Desaceleração 1= 2 = Rampa + Desaceleração natural de ativação de funcionamento Rampa 3 = Desaceleração + Rampa de ativação de funcionamento
P2.13	Optimização U/f	0	1		0		109	0 = Não usado 1=Binário de reforço automático

Tabela 2: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.14	Referência de E/S	0	3		0		117	0 = AI1 1 = AI2 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P2.15	Entrada analógica 2, compensação de referência	0	1		1		302	0 = 0-20 mA 1 = 4 mA-20 mA
P2.16	Função de saída analógica	0	8		1		307	0 = Não usado 1 = Frequência de saída (0-fmáx) 2 = Referência de freq. (0-fmáx) 3 = Velocidade do motor (0 - velocidade nominal do motor) 4 = Corrente de saída (0-InMotor) 5 = Torque do motor (0-TnMotor) 6 = Potência do motor (0-PnMotor) 7 = Tensão do motor (0-UnMotor) 8 = Tensão do enlace CC (0 - 1000 V)
P2.17	Função DIN3	0	7		1		301	0 = Não usado 1 = Falha ext., cont. de fechamento 2 = Falha ext., cont. de abertura 3 = Ativar funcionamento, cf 4 = Ativar funcionamento, ca 5 = Forçar cp. para E/S 6 = Forçar cp. para teclado 7 = Forçar cp. para fieldbus
P2.18	Velocidade predefinida 1	0.00	P2.2	Hz	0.00		105	
P2.19	Velocidade predefinida 2	0.00	P2.2	Hz	50.00		106	

Tabela 2: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.20	Reinício automático	0	1		0		731	0 = Desativado 2 = Ativado

1.4.3 CONTROLE DE TECLADO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M3)

Os parâmetros para a seleção do local de controle e direção no teclado estão listados abaixo. Consulte o menu de controle do teclado no Manual do Usuário do produto.

Tabela 3: Parâmetros de controle do teclado, M3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P3.1	Local de controle	1	3		1		125	1 = Terminal de E/S 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P3.2	Referência do teclado	P2.1	P2.2	Hz	0.00			
P3.3	Direção (no teclado)	0	1		0		123	
R3.4	Botão de parada	0	1		1		114	0 = Função limitada do botão de parada 1 = Botão de parada sempre ativado

1.4.4 MENU DO SISTEMA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M6)

Para obter informações sobre parâmetros e funções relacionados ao uso geral do conversor de frequência, como seleção de aplicação e idioma, conjuntos de parâmetros personalizados ou informações sobre hardware e software, consulte o Manual do Usuário do produto.

1.4.5 PLACAS EXPANSORAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M7)

O menu M7 mostra as placas expansoras e opcionais conectadas à placa de controle e informações relacionadas às placas. Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

2 APLICATIVO PADRÃO

2.1 INTRODUÇÃO

Selecione o Aplicativo padrão no menu M6 na página S6.2.

O Aplicativo padrão é geralmente usado em aplicativos de bombas, ventiladores e esteiras para os quais o Aplicativo básico é muito limitado, mas onde nenhum recurso especial é necessário.

- O Aplicativo padrão possui os mesmos sinais de E/S e a mesma lógica de controle que o Aplicativo básico.
- A entrada digital DIN3 e todas as saídas são livremente programáveis.

Funções adicionais:

- Partido/Parada programável e lógica de sinal reverso
- Escala de referência
- Uma supervisão de limite de frequência
- Programação de rampa em S e rampas de segundos
- Funções de partida e parada programáveis
- Freio de CC na parada
- Uma área de frequência proibida
- Curva de U/f programável e frequência de comutação
- Reinício automático
- Proteção térmica do motor e contra estolagem: Ação programável; desligada, aviso, falha

Os parâmetros do Aplicativo padrão são explicados no Capítulo 9 *Descrição de parâmetros* deste manual. As explicações estão organizadas de acordo com o número de ID individual do parâmetro.

2.2 CONTROLE E/S

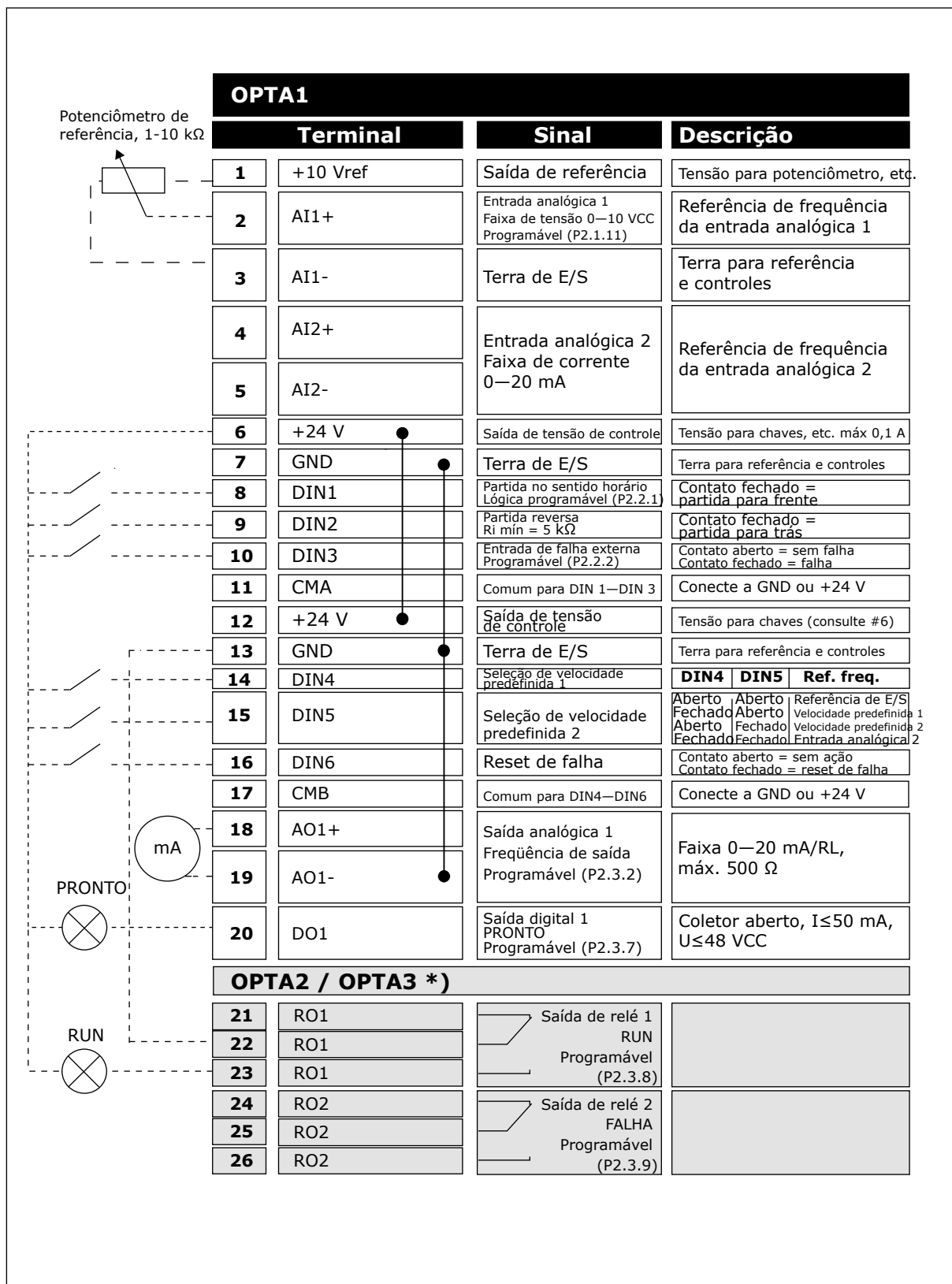


Fig. 4: Configuração de E/S padrão do Aplicativo padrão

*) A placa opcional A3 não possui terminal para contato aberto em sua segunda saída de relé (o terminal 24 está ausente).



INDICAÇÃO!

consulte as seleções de jumpers abaixo. Mais informações no Manual do Usuário do produto.

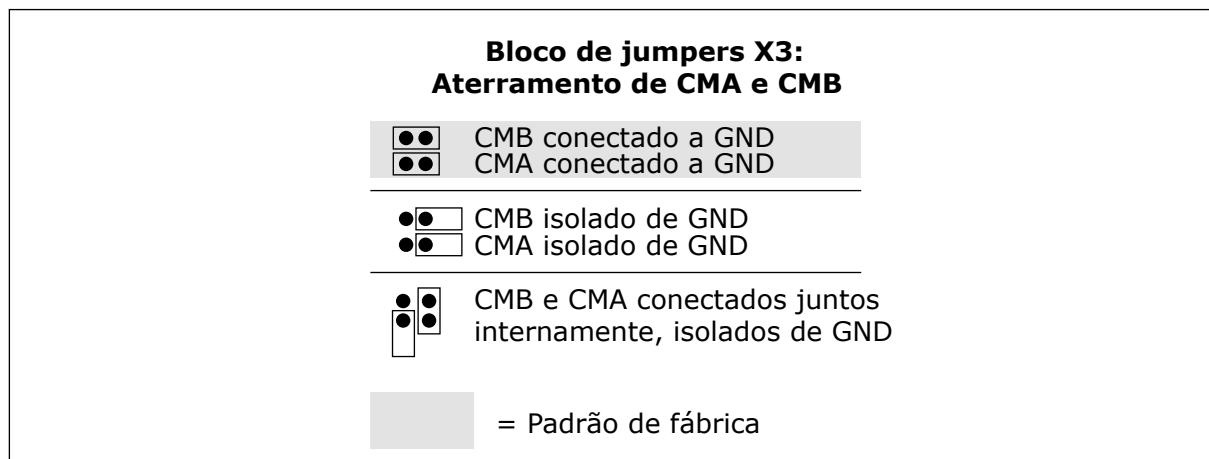


Fig. 5: Seleções de jumpers

2.3 LÓGICA DO SINAL DE CONTROLE NO APLICATIVO PADRÃO

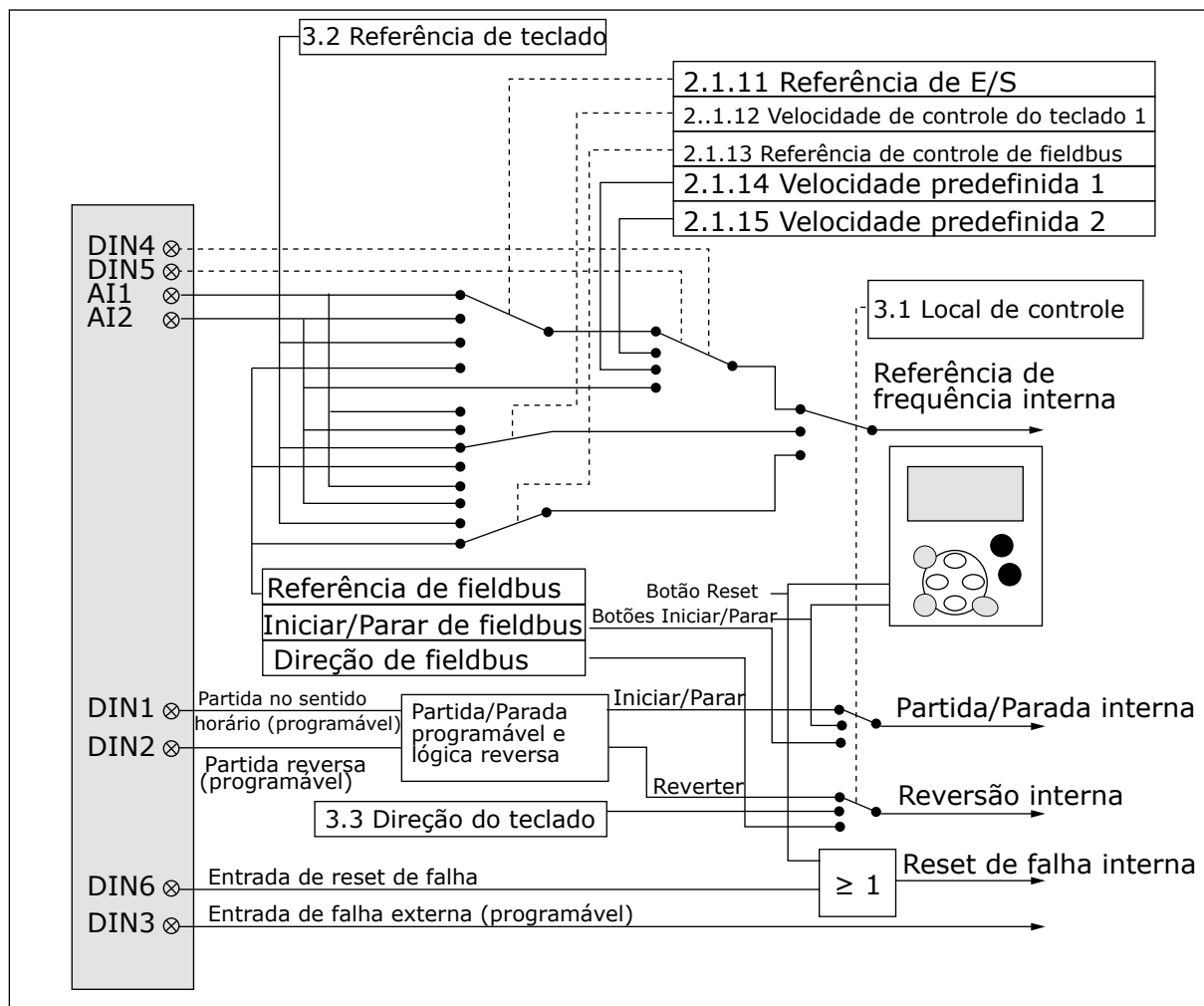


Fig. 6: Lógica do sinal de controle do Aplicativo padrão

2.4 APLICATIVO PADRÃO – LISTAS DE PARÂMETROS

2.4.1 VALORES DE MONITORAMENTO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M1)

Os valores de monitoramento são os valores reais dos parâmetros e sinais, bem como os status e as medições. Os valores de monitoramento não podem ser editados.

Tabela 4: Valores de monitoramento

Índice	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.1	Frequência de saída	Hz	1	
V1.2	Referência de frequência	Hz	25	
V1.3	Velocidade do motor	rpm	2	
V1.4	Corrente do motor	A	3	
V1.5	Torque do motor	%	4	
V1.6	Potência do motor	%	5	
V1.7	Tensão do motor	V	6	
V1.8	Tensão do circuito intermediário CC	V	7	
1.9	Temperatura da unidade	°C	8	
1.10	Temperatura do motor	%	9	
V1.11	Entrada analógica 1	V/mA	13	
V1.12	Entrada analógica 2	V/mA	14	
V1.13	DIN 1, 2, 3		15	
V1.14	DIN 4, 5, 6		16	
V1.15	D01, R01, R02		17	
V1.16	Saída analógica I	mA	26	
V1.17	Itens de multimonitoramento			

2.4.2 PARÂMETROS BÁSICOS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.1)

Tabela 5: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.1	Freq. mín.	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		101	
P2.1.2	Frequência máx.	P2.1.1	320.00	Hz	50.00		102	
P2.1.3	Tempo de aceleração 1	0.1	3000.0	s	0.0		103	
P2.1.4	Tempo de desaceleração 1	0.1	3000.0	s	0.0		104	
P2.1.5	Limite de corrente	0,1 x IH	2 x IH	A	IL		107	
P2.1.6	Tensão nominal do motor	180	690	V	NX2: 230 V NX5: 400 V NX6: 690 V		110	
P2.1.7	Frequência nominal do motor	8.00	320.00	Hz	50.00		111	
P2.1.8	Velocidade nominal do motor	24	20 000	rpm	1440		112	
P2.1.9	Corrente nominal do motor	0,1 x IH	2 X IH	A	IH		113	
P2.1.10	Cos phi do motor	0.30	1.00		0.85		120	
P2.1.11	Referência de E/S	0	3		0		117	0 = AI1 1 = AI2 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P2.1.12	Referência de controle de teclado	0	3		2		121	0 = AI1 1 = AI2 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P2.1.13	Referência de controle de fieldbus	0	3		3		122	0 = AI1 1 = AI2 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P2.1.14	Velocidade predefinida 1	0.00	P2.1.2	Hz	10.00		105	
P2.1.15	Velocidade predefinida 2	0.00	P2.1.2	Hz	50.00		106	

2.4.3 SINAIS DE ENTRADA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.2)

Tabela 6: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.1	Lógica de partida/parada	0	6		0		300	Lógica = 0 Sinal ctrl 1 = Partida para frente Sinal ctrl 2 = Partida reversa Lógica = 1 Sinal ctrl 1 = Partida/Parada Sinal Ctrl 2 = Reversão Lógica = 2 Sinal ctrl 1 = Partida/Parada Sinal ctrl 2 = Ativar funcionamento Lógica = 3 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso de parada Lógica = 4 Sinal ctrl 1 = Pulso para frente (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso para trás (borda) Lógica = 5 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso reverso Lógica = 6 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Ativar pulso
P2.2.2	Função DIN3	0	8		1		301	0 = Não usado 1 = Falha ext., cont. de fechamento 2 = Falha ext., cont. de abertura 3=Autorização de marcha 4 = Sel. tempo acel./desacel. 5 = Forçar cp. para E/S 6 = Forçar cp. para teclado 7 = Forçar cp. para fieldbus 8 = Reversão

Tabela 6: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.3	Entrada analógica 2, compensação de referência	0	1		1		302	0 = 0-20 mA (0-10 V) ** 1 = 4-20 mA (2-10 V) **
P2.2.4	Valor mínimo da escala de referência	0.00	320.00	Hz	0.00		303	
P2.2.5	Valor máximo da escala de referência	0.00	320.00	Hz	0.00		304	
P2.2.6	Inversão de referência	0	1		0		305	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.2.7	Tempo de filtragem de referência	0.00	10.00	s	0.10		306	0 = Sem filtragem
P2.2.8 ***	Seleção de sinal AI1				A1		377	
P2.2.9 ***	Seleção de sinal AI2				A2		388	

** = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

*** = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

2.4.4 SINAIS DE SAÍDA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.3)

Tabela 7: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.1	Seleção de sinal de saída analógica 1	0			A.1		464	
P2.3.2	Função de saída analógica	0	8		1		307	0 = Não usado (20 mA/10V) 1 = Frequência de saída (0-fmáx) 2 = Referência de freq. (0-fmáx) 3 = Velocidade do motor (0 - velocidade nominal do motor) 4 = Corrente do motor (0-InMotor) 5 = Torque do motor (0-TnMotor) 6 = Potência do motor (0-PnMotor) 7 = Tensão do motor (0-UnMotor) 8 = Tensão do enlace CC (0 - 1000 V)
P2.3.3	Tempo do filtro de saída analógica	0.00	10.00	s	1.00		308	0 = Sem filtragem
P2.3.4	Inversão de saída analógica	0	1		0		309	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.5	Saída analógica mínima	0	1		0		310	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P2.3.6	Escala de saída analógica	10	1000	%	100		311	

Tabela 7: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.7	Função da saída digital 1	0	16		1		312	0 = Não usado 1 = Pronto 2 = Executar 3 = Falha 4 = Falha inversa 5 = Superaquecimento de FC 6 = Falha ou aviso ext. 7 = Falha ou aviso ref. 8 = Aviso 9 = Revertido 10=Velocidade predefinida 1 11 = Na velocidade 12 = Regulador do motor ativado 13 = Supervisão do limite de frequência de saída 1 14 = Local de controle: E/S 15 = Falha/aviso do termistor 16 = Fieldbus DIN1
P2.3.8	Função R01	0	16		2		313	Conforme parâmetro 2.3.7
P2.3.9	Função R02	0	16		3		314	Conforme parâmetro 2.3.7
P2.3.10	Supervisão do limite de frequência de saída 1	0	2		0		315	0 = Sem limite 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior
P2.3.11	Supervisão do limite de frequência de saída 1; valor supervisionado	0.00	320.00	Hz	0.00		316	
P2.3.12 *	Seleção de sinal da saída analógica 2	0.1	E.10		0.1		471	
P2.3.13	Função da saída analógica 2	0	8		4		472	Conforme parâmetro 2.3.2

Tabela 7: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.14	Tempo de filtra- gem da saída ana- lógica 2	0.00	10.00	s	1.00		473	0 = Sem filtragem
P2.3.15	Inversão da saída analógica 2	0	1		0		474	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.16	Saída analógica 2 mínima	0	1		0		475	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P.2.3.17	Escala da saída analógica 2	10	1000	%	1.00		476	

* = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

2.4.5 PARÂMETROS DE CONTROLE DE CONVERSOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.4)

Tabela 8: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers. on.	ID	Descrição
P2.4.1	Forma da rampa 1	0.0	10.0	s	0.1		500	0 = Linear 100 = acel. total/ aum. desacel./ tempos desacel.
P2.4.2	Forma da rampa 2	0.0	10.0	s	0.0		501	0 = Linear 100 = acel. total/ aum. desacel./ tempos desacel.
P2.4.3	Tempo de aceleração 2	0.1	3000.0	s	1.0		502	
P2.4.4	Tempo de desaceleração 2	0.1	3000.0	s	1.0		503	
P2.4.5	Cortador do freio	0	4		0		504	0 = Desativado 1 = Usado em funcionamento 2 = Cortador do freio externo 3 = Usado quando parado/em funcionamento 4 = Usado em funcionamento (sem teste)
P2.4.6	Função de partida	0	2		0		505	0 = Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = Partida dinâmica condicional
P2.4.7	Função de parada	0	3		0		506	0 = Desaceleração por inércia 1 = Rampa 2 = Rampa + Desaceleração de ativação de funcionamento 3 = Desaceleração + Rampa de ativação de funcionamento
P2.4.8	Corrente de frenagem de CC	0.00	IL	A	0,7 x IH		507	

Tabela 8: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.4.9	Tempo de frenagem CC na parada	0.00	600.00	s	0.00		508	0 = Freio de CC desativado na parada
P2.4.10	Frequência para iniciar frenagem de CC durante parada de rampa	0.10	10.00	Hz	1.50		515	
P2.4.11	Tempo de frenagem CC na partida	0.00	600.00	s	0.00		516	0 = Freio de CC desativado na partida
P2.4.12 *	Freio de fluxo	0	1		0		520	0 = Desligada 0 = Ativado
P2.4.13	Corrente de frenagem de fluxo	0.00	IL	A	IH		519	

2.4.6 PARÂMETROS DE FREQUÊNCIAS PROIBIDAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.5)

Tabela 9: Parâmetros de frequências proibidas, G2.5

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.5.1	Limite inferior da faixa de frequência proibida 1	0.00	320.00	Hz	0.00		509	
P2.5.2	Limite superior da faixa de frequência proibida 1	0.00	320.00	Hz	0.00		510	
P2.5.3	Rampa de acel./desacel. proibida	0.1	10.0	x	1.0		518	

2.4.7 PARÂMETROS DE CONTROLE DO MOTOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.6)

Tabela 10: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.1 *	Modo de controle do motor	0	1/3		0		600	0 = Controle de frequência 1 = Cont. velocidade NXP: 2 = Controle de torque de loop aberto 3 = Controle de velocidade de loop fechado 4 = Controle de torque de loop fechado
P2.6.2 *	Optimização U/f	0	1		0		109	0 = Não usado 1=Binário de reforço automático
P2.6.3 *	Seleção de razão U/f	0	3		0		108	0 = Linear 1 = Quadrática 2 = Programável 3 = Linear com otim. de fluxo
P2.6.4 *	Ponto de enfraquecimento do campo	8.00	320.00	Hz	50.00		602	
P2.6.5 *	Tensão no ponto de enfraquecimento do campo	10.00	200.00	%	100.00		603	
P2.6.6 *	Frequência do ponto médio da curva de U/f	0.00	P2.6.4	Hz	50.00		604	
P2.6.7 *	Tensão do ponto médio da curva de U/f	0.00	100.00	%	100.00		605	
P2.6.8 *	Tensão de saída em frequência zero	0.00	40.00	%	Varia		606	
P2.6.9	Frequência de comutação	1.0	Varia	kHz	Varia		601	

Tabela 10: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.10	Controlador de sobretensão	0	2		1		607	0 = Não usado 1 = Usado (sem rampa) 2 = Usado (com rampa)
P2.6.11	Controlador de subtenção	0	1		1		608	0 = Não usado 1 = Usado
P2.6.12	Queda de carga	0.00	100.00	%	0.00		620	
P2.6.13	Identification	0	1/2		0		631	0 = Sem ação 1 = Identificação sem funcionamento 2 = Identificação com funcionamento 3 = Funcionamento de ID do codificador 4 = Sem ação 5 = Falha no funcionamento de ID
Grupo de parâmetros de loop fechado 2.6.14								
P2.6.14.1	Corrente de magnetização	0.00	2 x I _H	A	0.00		612	
P2.6.14.2	Ganho P de controle de velocidade	1	1000		30		613	
P2.6.14.3	Tempo I de controle de velocidade	0.0	3200.0	ms	30.0		614	
P2.6.14.5	Compensação de aceleração	0.00	300.00	s	0.00		626	
P2.6.14.6	Ajuste de escorregamento	0	500	%	100		619	
P2.6.14.7	Corrente de magnetização na partida	0,00	I _L	A	0.00		627	
P2.6.14.8	Tempo de magnetização na partida	0	60000	ms	0		628	
P2.6.14.9	Tempo de velocidade 0 na partida	0	32000	ms	100		615	

Tabela 10: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.14.10	Tempo de velocidade 0 na parada	0	32000	ms	100		616	
P2.6.14.11	Torque de inicialização	0	3		0		621	0 = Não usado 1 = Memória de torque 2 = Referência de torque 3 = Torque de inicialização para frente/trás
P2.6.14.12	Torque de inicialização FRENTE	-300.0	300.0	%	0.0		633	
P2.6.14.13	Torque de inicialização TRÁS	-300.0	300.0	%	0.0		634	
P2.6.14.15	Tempo de filtragem do codificador	0.0	100.0	ms	0.0		618	
P2.6.14.17	Ganho P de controle de corrente	0.00	100.00	%	40.00		617	
Grupo de parâmetros de identificação 2.6.15								
P2.6.15.1	Passo de velocidade	-50.0	50.0	0.0	0.0		1252	

* = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após o conversor de frequência ser interrompido.

2.4.8 PROTEÇÕES (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.7)

Tabela 11: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.1	Resposta à falha de referência de 4 mA	0	5		0		700	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Aviso + Frequência anterior 3 = Aviso+FreqPre-def 2.7.2 4 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 5 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.2	Frequência de falha de referência de 4 mA	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		728	
P2.7.3	Resposta da falha externa	0	3		2		701	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7
P2.7.4	Supervisão de fases de entrada	0	3		0		730	3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.5	Resposta a falha de subtensão	0	1		0		727	0 = Falha armazenada no histórico Falha não armazenada
P2.7.6	Supervisão de fase de saída	0	3		2		702	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7
P2.7.7	Proteção contra falha de aterramento	0	3		2		703	3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.8	Proteção térmica do motor	0	3		2		704	
P2.7.9	Fator de temperatura ambiente do motor	-100.0	100.0	%	0.0		705	
P2.7.10	Fator de arrefecimento do motor em velocidade zero	0.0	150.0	%	40.0		706	
P2.7.11	Constante de tempo térmica do motor	1	200	mín.	Varia		707	

Tabela 11: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.12	Loop de trabalho do motor	0	150	%	100		708	
P2.7.13	Proteção de parada	0	3		0		709	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.14	Corrente de estolagem	0.00	2 x IH	A	IH		710	
P2.7.15	Limite de tempo de estolagem	1.00	120.00	s	15.00		711	
P2.7.16	Limite de frequência de estolagem	1.0	P2.1.2	Hz	25.00		712	
P2.7.17	Proteção contra subcarga	0	3		0		713	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.18	SUBIDA Torque inicial	10.0	150.0	%	50.0		714	
P2.7.19	SUBIDA Carga de frequência zero	5.0	150.0	%	10.0		715	
P2.7.20	Limite de tempo de proteção contra subcarga	2.00	600.00	s	20.00		716	
P2.7.21	Resposta a falha de termistor	0	3		2		732	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.22	Resposta a falha de fieldbus	0	3		2		733	Consulte P2.7.21
P2.7.23	Resposta a falha de slot	0	3		2		734	Consulte P2.7.21

2.4.9 PARÂMETROS DE REINÍCIO AUTOMÁTICO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.8)

Tabela 12: Parâmetros de partida automática, G2.8

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.8.1	Tempo de espera	0.10	10.00	s	0.50		717	
P2.8.2	Tempo para tentativas	0.00	60.00	s	30.00		718	
P2.8.3	Função de partida	0	2		0		719	0= Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = De acordo com P2.4.6
P2.8.4	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	10		0		720	
P2.8.5	Número de tentativas após acionamento por sobre-tensão	0	10		0		721	
P2.8.6	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	3		0		722	
P2.8.7	Número de tentativas após acionamento de referência de 4 mA	0	10		0		723	
P2.8.8	Número de tentativas após acionamento por falha de temperatura do motor	0	10		0		726	
P2.8.9	Número de tentativas após acionamento por falha externa	0	10		0		725	
P2.8.10	Número de tentativas após acionamento por falha de subcarga	0	10		0		738	

2.4.10 CONTROLE DE TECLADO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M3)

Os parâmetros para a seleção do local de controle e direção no teclado estão listados abaixo. Consulte o menu de controle do teclado no Manual do Usuário do produto.

Tabela 13: Parâmetros de controle do teclado, M3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P3.1	Local de controle	1	3		1		125	1 = Terminal de E/S 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P3.2	Referência do teclado	P2.1	P2.2	Hz	0.00			
P3.3	Direção (no teclado)	0	1		0		123	
R3.4	Botão de parada	0	1		1		114	0 = Função limitada do botão de parada 1 = Botão de parada sempre ativado

2.4.11 MENU DO SISTEMA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M6)

Para obter informações sobre parâmetros e funções relacionados ao uso geral do conversor de frequência, como seleção de aplicação e idioma, conjuntos de parâmetros personalizados ou informações sobre hardware e software, consulte o Manual do Usuário do produto.

2.4.12 PLACAS EXPANSORAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M7)

O menu M7 mostra as placas expansoras e opcionais conectadas à placa de controle e informações relacionadas às placas. Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

3 APLICATIVO DE CONTROLE LOCAL/REMOTO

3.1 INTRODUÇÃO

Selecione o Aplicativo de controle local/remoto no menu M6 na página S6.2.

Com o Aplicativo de controle local/remoto, é possível manter dois locais de controle diferentes. Para cada local de controle, a referência de frequência pode ser selecionada do teclado de controle, terminal de E/S ou fieldbus. O local de controle ativo é selecionado com a entrada digital DIN6.

- Todas as saídas são livremente programáveis.

Funções adicionais:

- Partido/Parada programável e lógica de sinal reverso
- Escala de referência
- Uma supervisão de limite de frequência
- Programação de rampa em S e rampas de segundos
- Funções de partida e parada programáveis
- Freio de CC na parada
- Uma área de frequência proibida
- Curva de U/f programável e frequência de comutação
- Reinício automático
- Proteção térmica do motor e contra estolagem: Ação programável; desligada, aviso, falha

Os parâmetros do Aplicativo de controle local/remoto são explicados no Capítulo 9 *Descrição de parâmetros* deste manual. As explicações estão organizadas de acordo com o número de ID individual do parâmetro.

3.2 CONTROLE E/S

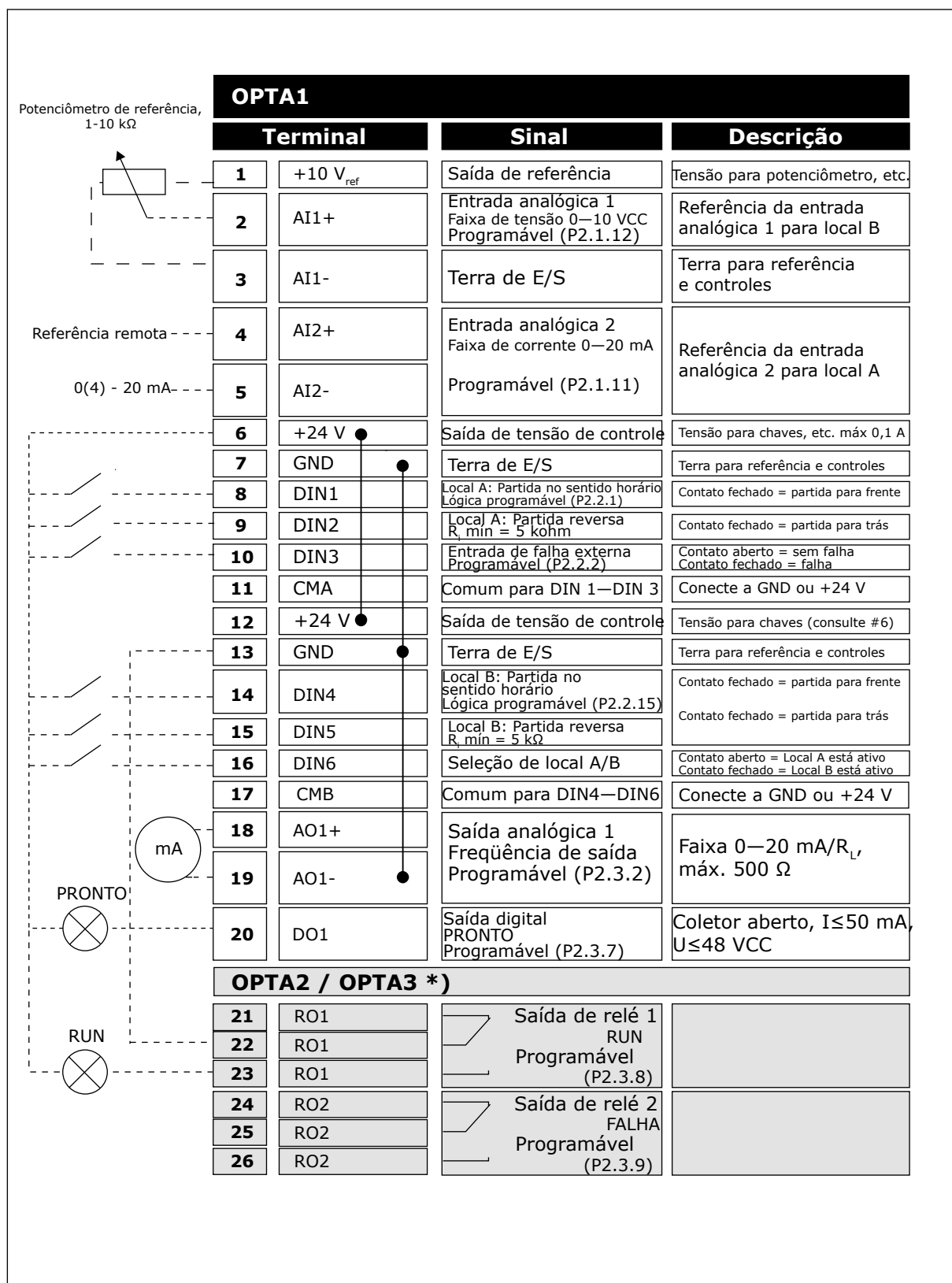


Fig. 7: Configuração de E/S padrão do Aplicativo de controle local/remoto

*) A placa opcional A3 não possui terminal para contato aberto em sua segunda saída de relé (o terminal 24 está ausente).



INDICAÇÃO!

consulte as seleções de jumpers abaixo. Mais informações no Manual do Usuário do produto.

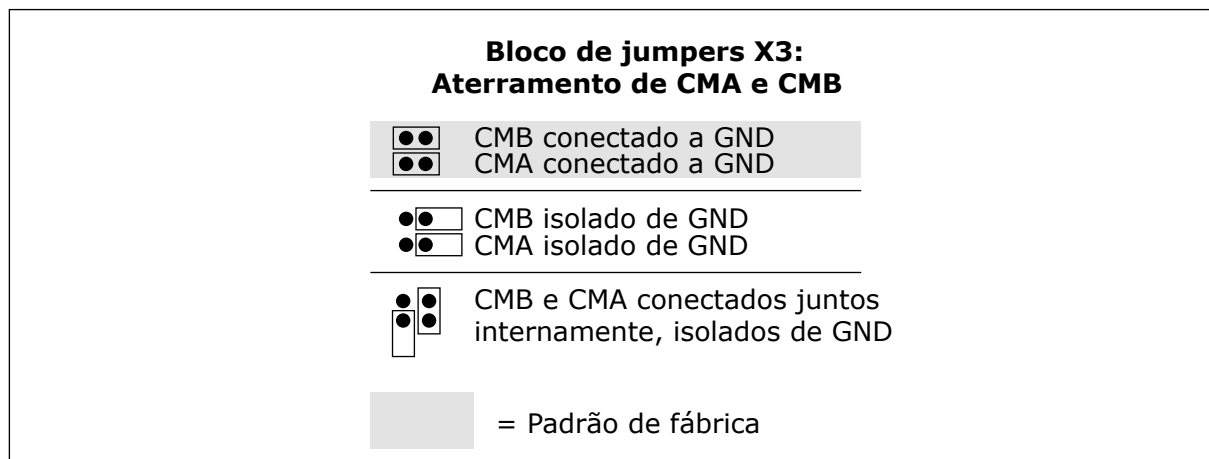


Fig. 8: Seleções de jumpers

3.3 LÓGICA DO SINAL DE CONTROLE NO APLICATIVO DE CONTROLE LOCAL/REMOTO

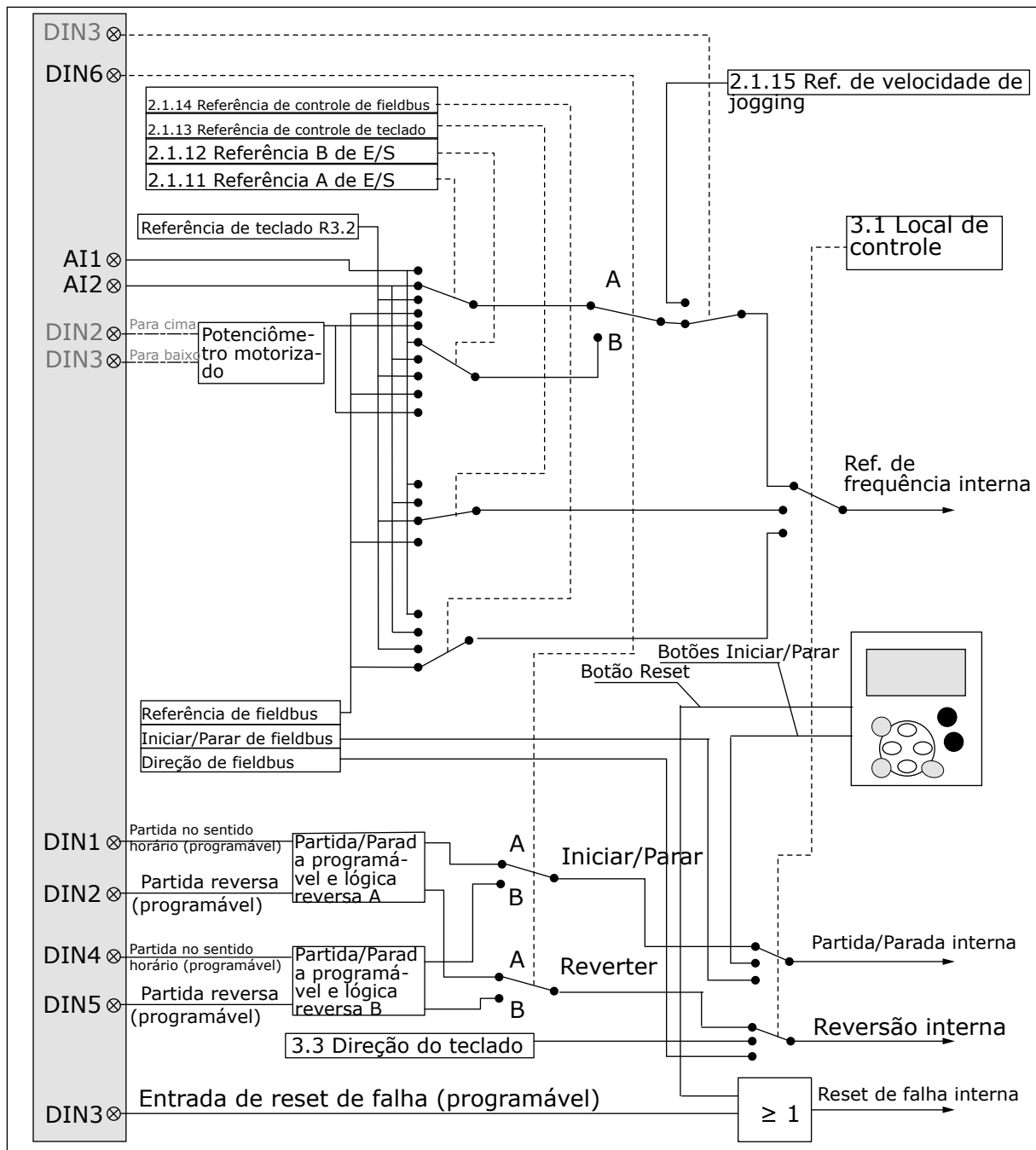


Fig. 9: Lógica do sinal de controle do Aplicativo de controle local/remoto

3.4 APLICATIVO DE CONTROLE LOCAL/REMOTO - LISTAS DE PARÂMETROS

3.4.1 VALORES DE MONITORAMENTO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M1)

Os valores de monitoramento são os valores reais dos parâmetros e sinais, bem como os status e as medições. Os valores de monitoramento não podem ser editados.

Tabela 14: Valores de monitoramento

Índice	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.1	Frequência de saída	Hz	1	
V1.2	Referência de frequência	Hz	25	
V1.3	Velocidade do motor	rpm	2	
V1.4	Corrente do motor	A	3	
V1.5	Torque do motor	%	4	
V1.6	Potência do motor	%	5	
V1.7	Tensão do motor	V	6	
V1.8	Tensão do circuito intermediário CC	V	7	
1.9	Temperatura da unidade	°C	8	
1.10	Temperatura do motor	%	9	
V1.11	Entrada analógica 1	V/mA	13	
V1.12	Entrada analógica 2	V/mA	14	
V1.13	DIN 1, 2, 3		15	
V1.14	DIN 4, 5, 6		16	
V1.15	D01, R01, R02		17	
V1.16	Saída analógica I	mA	26	
V1.17	Itens de multimonitoramento			

3.4.2 PARÂMETROS BÁSICOS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.1)

Tabela 15: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.1	Freq. mín.	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		101	
P2.1.2	Frequência máx.	P2.1.1	320.00	Hz	50.00		102	
P2.1.3	Tempo de aceleração 1	0.1	3000.0	s	0.0		103	
P2.1.4	Tempo de desaceleração 1	0.1	3000.0	s	0.0		104	
P2.1.5	Limite de corrente	0,1 x IH	2 x IH	A	IL		107	
P2.1.6 *	Tensão nominal do motor	180	690	V	NX2: 230 V NX5: 400 V NX6: 690 V		110	
P2.1.7 *	Frequência nominal do motor	8.00	320.00	Hz	50.00		111	
P2.1.8 *	Velocidade nominal do motor	24	20 000	rpm	1440		112	
P2.1.9 *	Corrente nominal do motor	0,1 x IH	2 X IH	A	IH		113	
P2.1.10 *	Cos phi do motor	0.30	1.00		0.85		120	
P2.1.11 *	Referência A de E/S	0	4		1		117	0 = AI1 1 = AI2 2 = Teclado 3 = Fieldbus 4 = Potenciômetro motorizado
P2.1.12 *	Referência B de E/S	0	4		0		131	0 = AI1 1 = AI2 2 = Teclado 3 = Fieldbus 4 = Potenciômetro motorizado
P2.1.13 *	Referência de controle de teclado	0	3		2		121	0 = AI1 1 = AI2 2 = Teclado 3 = Fieldbus

Tabela 15: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.14 *	Referência de controle de field-bus	0	3		3		122	0 = AI1 1 = AI2 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P2.1.15 *	Referência de velocidade de jogging	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		124	

* = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após o conversor de frequência ser interrompido.

3.4.3 SINAIS DE ENTRADA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.2)

Tabela 16: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.1 ***	Seleção de lógica de partida/parada do local A	0	8		0		300	<p>Logic = 0 Sinal ctrl 1 = Partida para frente Sinal ctrl 2 = Partida reversa</p> <p>Logic = 1 Sinal ctrl 1 = Partida/Parada Sinal Ctrl 2 = Reversão</p> <p>Logic = 2 Sinal ctrl 1 = Partida/Parada Sinal ctrl 2 = Ativar funcionamento</p> <p>Logic = 3 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso de parada</p> <p>Logic = 4 Sinal ctrl 1 = Partida para frente Sinal de controle 2 = Potenciômetro do motor PARA CIMA</p> <p>Logic = 5 Sinal de controle 1 = Partida para frente (borda) Sinal de controle 2 = Partida reversa (borda)</p> <p>Logic = 6 Sinal de controle 1 = Partida (borda) / Parada Sinal Ctrl 2 = Reversão</p> <p>Lógica = 7 Sinal de controle 1 = Partida (borda) / Parada Sinal ctrl 2 = Ativar funcionamento</p> <p>Lógica = 8 Sinal de controle 1 = Partida para frente (borda) Sinal de controle 2 = Potenciômetro do motor PARA CIMA</p>

Tabela 16: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.2	Função DIN3	0	13		1		301	0 = Não usado 1 = Falha ext., cont. de fechamento 2 = Falha ext., cont. de abertura 3=Autorização de marcha 4 = Sel. tempo acel./desacel. 5 = Forçar cp. para E/S 6 = Forçar cp. para teclado 7 = Forçar cp. para fieldbus 8 = Reversão 9 = Velocidade de jogging 11 = Operação de acel/desacel. proibida 12 = Comando de frenagem de CC 13 = Potenciômetro do motor PARA BAIXO
P2.2.3 ****	Seleção de sinal AI1	0.1	E.10		A1		377	
P2.2.4	Faixa de sinal de AI1	0	2		0		320	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = Intervalo de configurações personalizadas**
P2.2.5	Configuração personalizada mínima AI1	-160.00	160.00	%	0.00		321	
P2.2.6	Configuração personalizada AI1 máxima	-160.00	160.00	%	100.00		322	
P2.2.7	Inversão de sinal AI1	0	1		0		323	
P2.2.8	Tempo do filtro de sinal AI1	0.00	10.00	s	0.10		324	
P2.2.9 ****	Seleção de sinal AI2	0.1	E.10		A.2		388	

Tabela 16: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.10	Faixa de sinal de AI2	0	2		1		325	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = Intervalo de configurações personalizadas**
P2.2.11	Configuração personalizada AI2 mínima	-160.00	160.00	%	0.00		326	
P2.2.12	Configuração personalizada AI2 máxima	-160.00	160.00	%	100.00		327	
P2.2.13	Inversão de sinal AI2	0	1		0		328	
P2.2.14	Tempo do filtro de sinal AI2	0.00	10.00	s	0.10		329	

Tabela 16: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.15 ***	Seleção de lógica de partida/parada do local B	0	6		0		363	Logic = 0 Sinal ctrl 1 = Partida para frente Sinal ctrl 2 = Partida reversa Logic = 1 Sinal ctrl 1 = Partida/Parada Sinal Ctrl 2 = Reversão Logic = 2 Sinal ctrl 1 = Partida/Parada Sinal ctrl 2 = Ativar funcionamento Logic = 3 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso de parada Logic = 4 Sinal ctrl 1 = Pulso para frente (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso para trás (borda) Logic = 5 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso reverso Logic = 6 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Ativar pulso
P2.2.16	Valor mínimo da escala de referência do local A	0.00	320.00	Hz	0.00		303	
P2.2.17	Valor máximo da escala de referência do local A	0.00					304	
P2.2.18	Valor mínimo da escala de referência do local B	0.00	320.00	Hz	0.00		364	
P2.2.19	Valor máximo da escala de referência do local B	0.00	320.00	Hz	0.00		365	0,00 = Sem escala >0 = valor máximo em escala

Tabela 16: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.20	Entrada analógica livre, seleção de sinal	0	2		0		361	0 = Não usado 1 = Entrada analógica 1 2 = Entrada analógica 2
P2.2.21	Entrada analógica livre, função	0	4		0		362	0 = Sem reset 1 = Reduz o limite de corrente (P2.1.5) 2 = Reduz a corrente de frenagem de CC 3 = Reduz tempos de acel. e desacel. 4 = Reduz limite de supervisão de torque
P2.2.22	Tempo de rampa do potenciômetro motorizado	0.1	2000.0	Hz/s	10.0		331	
P2.2.23	Reset da memória de referência da frequência do potenciômetro do motor	0	2		1		367	0 = Sem reset 1 = Reseta se parado ou desligado 2 = Resetar se desligado
P2.2.24	Memória de pulso de partida	0	1		0		498	0 = Estado de funcionamento não copiado 1 = Estado de funcionamento copiado

** = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

*** = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após o conversor de frequência ser interrompido.

**** = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

3.4.4 SINAIS DE SAÍDA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.3)

Tabela 17: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.1	Seleção de sinal A01	0.1	E.10		A11		464	
P2.3.2	Função de saída analógica	0	8		1		307	0 = Não usado (20 mA/10V) 1 = Frequência de saída (0-fmáx) 2 = Referência de freq. (0-fmáx) 3 = Velocidade do motor (0 - velocidade nominal do motor) 4 = Corrente do motor (0-InMotor) 5 = Torque do motor (0-TnMotor) 6= 7 = Tensão do motor (0-UnMotor) Potência do motor (0-PnMotor) 8 = Tensão do enlace CC (0 - 1000 V)
P2.3.3	Tempo do filtro de saída analógica	0.00	10.00	s	1.00		308	0 = Sem filtragem
P2.3.4	Inversão de saída analógica	0	1		0		309	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.5	Saída analógica mínima	0	1		0		310	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P2.3.6	Escala de saída analógica	10	1000	%	100		311	

Tabela 17: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.7	Função da saída digital 1	0	22		1		312	0 = Não usado 1 = Pronto 2 = Executar 3 = Falha 4 = Falha inversa 5 = Superaquecimento de FC 6 = Falha ou aviso ext. 7 = Falha ou aviso ref. 8 = Aviso 9 = Revertido 10 = Velocidade de jogging selecionada 11 = Na velocidade 12 = Regulador do motor ativado 13 = Supervisão do limite de frequência de saída 1 14 = Supervisão do limite de frequência de saída 2 15 = Supervisão do limite de torque 16 = Supervisão do limite de referência 17 = Controle de freio ext. 18 = Local de controle: E/S 19 = Supervisão do limite temp. de FC 20 = Direção de rotação não solicitada 21 = Controle de freio ext. invertido 22 = Falha/Aviso de termistor
P2.3.8	Função R01	0	22		2		313	Conforme parâmetro 2.3.7
P2.3.9	Função R02	0	22		3		314	Conforme parâmetro 2.3.7

Tabela 17: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.10	Supervisão do limite de frequência de saída 1	0	2		0		315	0 = Sem limite 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior
P2.3.11	Supervisão do limite de frequência de saída 1; valor supervisionado	0.00	320.00	Hz	0.00		316	
P2.3.12	Supervisão do limite de frequência de saída 2	0	2		0		346	0 = Sem limite 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior
P2.3.13	Limite de frequência de saída 2; valor supervisionado	0.00	320.00	Hz	0.00		347	
P2.3.14	Função de supervisão do limite de torque	0	2		0		348	0 = Não 1 = Limite baixo 2 = Limite alto
P2.3.15	Valor de supervisão do limite de torque	-300.0	300.0	%	0.0		349	
P2.3.16	Função de supervisão de limite de referência	0	2		0		350	0 = Não 1 = Limite baixo 2 = Limite alto
P2.3.17	Valor de supervisão do limite de referência	0.0	100.0	%	0.0		351	
P2.3.18	Atraso de desativação de freio externo	0.0	100.0	s	0.5		352	
P2.3.19	Atraso de ativação de freio externo	0.0	100.0	s	1.5		353	
P2.3.20	Supervisão do limite de temperatura do conversor de frequência	0	2		0		354	0 = Não 1 = Limite baixo 2 = Limite alto

Tabela 17: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.21	Valor do limite de temperatura do conversor de frequência	-10	100	°C	40		355	
P2.3.22	Escala da saída analógica 2	0.1	E.10		0.1		471	
P2.3.23	Função da saída analógica 2	0	8		4		472	Conforme parâmetro 2.3.2
P2.3.24	Tempo de filtragem da saída analógica 2	0.00	10.00	s	1.00		473	0 = Sem filtragem
P2.3.25	Inversão da saída analógica 2	0	1		0		474	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.26	Saída analógica 2 mínima	0	1		0		475	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P.2.3.27	Escala da saída analógica 2	10	1000	%	1.00		476	

3.4.5 PARÂMETROS DE CONTROLE DE CONVERSOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.4)

Tabela 18: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.4.1	Forma da rampa 1	0.0	10.0	s	0.1		500	0 = Linear 100 = acel. total/ aum. desacel./ tempos desacel.
P2.4.2	Forma da rampa 2	0.0	10.0	s	0.0		501	0 = Linear 100 = acel. total/ aum. desacel./ tempos desacel.
P2.4.3	Tempo de aceleração 2	0.1	3000.0	s	1.0		502	
P2.4.4	Tempo de desaceleração 2	0.1	3000.0	s	1.0		503	
P2.4.5	Cortador do freio	0	4		0		504	0 = Desativado 1 = Usado em funcionamento 2 = Cortador do freio externo 3 = Usado quando parado/em funcionamento 4 = Usado em funcionamento (sem teste)
P2.4.6	Função de partida	0	2		0		505	0 = Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = Partida dinâmica condicional
P2.4.7	Função de parada	0	3		0		506	0 = Desaceleração por inércia 1 = Rampa 2 = Rampa + Desaceleração de ativação de funcionamento 3 = Desaceleração + Rampa de ativação de funcionamento
P2.4.8	Corrente de frenagem de CC	0.00	IL	A	0,7 x IH		507	

Tabela 18: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.4.9	Tempo de frenagem CC na parada	0.00	600.00	s	0.00		508	0 = Freio de CC desativado na parada
P2.4.10	Frequência para iniciar frenagem de CC durante parada de rampa	0.10	10.00	Hz	1.50		515	
P2.4.11	Tempo de frenagem CC na partida	0.00	600.00	s	0.00		516	0 = Freio de CC desativado na partida
P2.4.12 *	Freio de fluxo	0	1		0		520	0 = Desligada 0 = Ativado
P2.4.13	Corrente de frenagem de fluxo	0.00	IL	A	IH		519	

3.4.6 PARÂMETROS DE FREQUÊNCIAS PROIBIDAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.5)

Tabela 19: Parâmetros de frequências proibidas, G2.5

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.5.1	Limite inferior da faixa de frequência proibida 1	0.00	320.00	Hz	0.00		509	
P2.5.2	Limite superior da faixa de frequência proibida 1	0.00	320.00	Hz	0.00		510	0 = Faixa de proibição 1 desativada
P2.5.3	Limite inferior da faixa de frequência proibida 2	0.00	320.00	Hz	0.00		511	
P2.5.4	Limite superior da faixa de frequência proibida 2	0.00	320.00	Hz	0.00		512	0 = Faixa de proibição 2 desativada
P2.5.5	Limite inferior da faixa de frequência proibida 3	0.00	320.00	Hz	0.00		513	
P2.5.6	Limite superior da faixa de frequência proibida 3	0.00	320.00	Hz	0.00		514	0 = Faixa de proibição 3 desativada
P2.5.7	Rampa de acel./desacel. proibida	0.1	10.0	x	1.0		518	

3.4.7 PARÂMETROS DE CONTROLE DO MOTOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.6)

Tabela 20: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.1 *	Modo de controle do motor	0	1/3		0		600	0 = Controle de frequência 1 = Cont. velocidade NXP: 2 = Controle de torque de loop aberto 3 = Controle de velocidade de loop fechado 4 = Controle de torque de loop fechado
P2.6.2 *	Optimização U/f	0	1		0		109	0 = Não usado 1=Binário de reforço automático
P2.6.3 *	Seleção de razão U/f	0	3		0		108	0 = Linear 1 = Quadrática 2 = Programável 3 = Linear com otim. de fluxo
P2.6.4 *	Ponto de enfraquecimento do campo	8.00	320.00	Hz	50.00		602	
P2.6.5 *	Tensão no ponto de enfraquecimento do campo	10.00	200.00	%	100.00		603	
P2.6.6 *	Frequência do ponto médio da curva de U/f	0.00	P2.6.4	Hz	50.00		604	
P2.6.7 *	Tensão do ponto médio da curva de U/f	0.00	100.00	%	100.00		605	
P2.6.8 *	Tensão de saída em frequência zero	0.00	40.00	%	Varia		606	
P2.6.9	Frequência de comutação	1.0	Varia	kHz	Varia		601	

Tabela 20: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.10	Controlador de sobretensão	0	2		1		607	0 = Não usado 1 = Usado (sem rampa) 2 = Usado (com rampa)
P2.6.11	Controlador de subtenção	0	1		1		608	0 = Não usado 1 = Usado
P2.6.12	Queda de carga	0.00	100.00	%	0.00		620	
P2.6.13	Identification	0	1/2		0		631	0 = Sem ação 1 = Identificação sem funcionamento 2 = Identificação com funcionamento 3 = Funcionamento de ID do codificador 4 = Sem ação 5 = Falha no funcionamento de ID
Grupo de parâmetros de loop fechado 2.6.14								
P2.6.14.1	Corrente de magnetização	0.00	2 x I _H	A	0.00		612	
P2.6.14.2	Ganho P de controle de velocidade	1	1000		30		613	
P2.6.14.3	Tempo I de controle de velocidade	0.0	3200.0	ms	30.0		614	
P2.6.14.5	Compensação de aceleração	0.00	300.00	s	0.00		626	
P2.6.14.6	Ajuste de escorregamento	0	500	%	100		619	
P2.6.14.7	Corrente de magnetização na partida	0,00	I _L	A	0.00		627	
P2.6.14.8	Tempo de magnetização na partida	0	60000	ms	0		628	
P2.6.14.9	Tempo de velocidade 0 na partida	0	32000	ms	100		615	

Tabela 20: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.14.10	Tempo de velocidade 0 na parada	0	32000	ms	100		616	
P2.6.14.11	Torque de inicialização	0	3		0		621	0 = Não usado 1 = Memória de torque 2 = Referência de torque 3 = Torque de inicialização para frente/trás
P2.6.14.12	Torque de inicialização FRENTE	-300.0	300.0	%	0.0		633	
P2.6.14.13	Torque de inicialização TRÁS	-300.0	300.0	%	0.0		634	
P2.6.14.15	Tempo de filtragem do codificador	0.0	100.0	ms	0.0		618	
P2.6.14.17	Ganho P de controle de corrente	0.00	100.00	%	40.00		617	
Grupo de parâmetros de identificação 2.6.15								
P2.6.15.1	Passo de velocidade	-50.0	50.0	0.0	0.0		1252	

* = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após o conversor de frequência ser interrompido.

3.4.8 PROTEÇÕES (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.7)

Tabela 21: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.1	Resposta à falha de referência de 4 mA	0	5		0		700	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Aviso + Frequência anterior 3 = Aviso+FreqPre-def 2.7.2 4 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 5 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.2	Frequência de falha de referência de 4 mA	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		728	
P2.7.3	Resposta da falha externa	0	3		2		701	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7
P2.7.4	Supervisão de fases de entrada	0	3		0		730	3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.5	Resposta a falha de subtensão	0	1		0		727	0 = Falha armazenada no histórico Falha não armazenada
P2.7.6	Supervisão de fase de saída	0	3		2		702	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7
P2.7.7	Proteção contra falha de aterramento	0	3		2		703	3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.8	Proteção térmica do motor	0	3		2		704	
P2.7.9	Fator de temperatura ambiente do motor	-100.0	100.0	%	0.0		705	
P2.7.10	Fator de arrefecimento do motor em velocidade zero	0.0	150.0	%	40.0		706	
P2.7.11	Constante de tempo térmica do motor	1	200	mín.	Varia		707	

Tabela 21: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.12	Loop de trabalho do motor	0	150	%	100		708	
P2.7.13	Proteção de parada	0	3		0		709	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.14	Corrente de estolagem	0.00	2 x IH	A	IH		710	
P2.7.15	Limite de tempo de estolagem	1.00	120.00	s	15.00		711	
P2.7.16	Limite de frequência de estolagem	1.0	P2.1.2	Hz	25.00		712	
P2.7.17	Proteção contra subcarga	0	3		0		713	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.18	SUBIDA Torque inicial	10.0	150.0	%	50.0		714	
P2.7.19	SUBIDA Carga de frequência zero	5.0	150.0	%	10.0		715	
P2.7.20	Limite de tempo de proteção contra subcarga	2.00	600.00	s	20.00		716	
P2.7.21	Resposta a falha de termistor	0	3		2		732	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.22	Resposta a falha de fieldbus	0	3		2		733	Consulte P2.7.21
P2.7.23	Resposta a falha de slot	0	3		2		734	Consulte P2.7.21

3.4.9 PARÂMETROS DE REINÍCIO AUTOMÁTICO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.8)

Tabela 22: Parâmetros de partida automática, G2.8

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.8.1	Tempo de espera	0.10	10.00	s	0.50		717	
P2.8.2	Tempo para tentativas	0.00	60.00	s	30.00		718	
P2.8.3	Função de partida	0	2		0		719	0= Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = De acordo com P2.4.6
P2.8.4	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	10		0		720	
P2.8.5	Número de tentativas após acionamento por sobre-tensão	0	10		0		721	
P2.8.6	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	3		0		722	
P2.8.7	Número de tentativas após acionamento de referência de 4 mA	0	10		0		723	
P2.8.8	Número de tentativas após acionamento por falha de temperatura do motor	0	10		0		726	
P2.8.9	Número de tentativas após acionamento por falha externa	0	10		0		725	
P2.8.10	Número de tentativas após acionamento por falha de subcarga	0	10		0		738	

3.4.10 CONTROLE DE TECLADO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M3)

Os parâmetros para a seleção do local de controle e direção no teclado estão listados abaixo. Consulte o menu de controle do teclado no Manual do Usuário do produto.

Tabela 23: Parâmetros de controle do teclado, M3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P3.1	Local de controle	1	3		1		125	1 = Terminal de E/S 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P3.2	Referência do teclado	P2.1	P2.2	Hz	0.00			
P3.3	Direção (no teclado)	0	1		0		123	
R3.4	Botão de parada	0	1		1		114	0 = Função limitada do botão de parada 1 = Botão de parada sempre ativado

3.4.11 MENU DO SISTEMA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M6)

Para obter informações sobre parâmetros e funções relacionados ao uso geral do conversor de frequência, como seleção de aplicação e idioma, conjuntos de parâmetros personalizados ou informações sobre hardware e software, consulte o Manual do Usuário do produto.

3.4.12 PLACAS EXPANSORAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M7)

O menu M7 mostra as placas expansoras e opcionais conectadas à placa de controle e informações relacionadas às placas. Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

4 APLICATIVO DE CONTROLE DE VELOCIDADE MULTIPASSO

4.1 INTRODUÇÃO

Selecione o Aplicativo de controle de velocidade multipasso no menu M6 na página S6.2.

O Aplicativo de controle de velocidade multipasso pode ser usado em aplicações em que velocidades fixas são necessárias. No total, 15 + 2 velocidades diferentes podem ser programadas: uma velocidade básica, 15 velocidades multipasso e uma velocidade de jogging. Os passos de velocidade são selecionados com os sinais digitais DIN3, DIN4, DIN5 e DIN6. Se velocidade de jogging for usada, DIN3 poderá ser programado do reset de falha para seleção de velocidade de jogging.

A referência de velocidade básica pode ser sinal de corrente ou tensão através de terminais de entrada analógica (2/ 3 ou 4/5). A outra entrada analógica pode ser programada para outros fins.

- Todas as saídas são livremente programáveis.

Funções adicionais:

- Partido/Parada programável e lógica de sinal reverso
- Escala de referência
- Uma supervisão de limite de frequência
- Programação de rampa em S e rampas de segundos
- Funções de partida e parada programáveis
- Freio de CC na parada
- Uma área de frequência proibida
- Curva de U/f programável e frequência de comutação
- Reinício automático
- Proteção térmica do motor e contra estolagem: Ação programável; desligada, aviso, falha

Os parâmetros do Aplicativo de controle de velocidade multipasso são explicados no Capítulo 9 *Descrição de parâmetros* deste manual. As explicações estão organizadas de acordo com o número de ID individual do parâmetro.

4.2 CONTROLE E/S

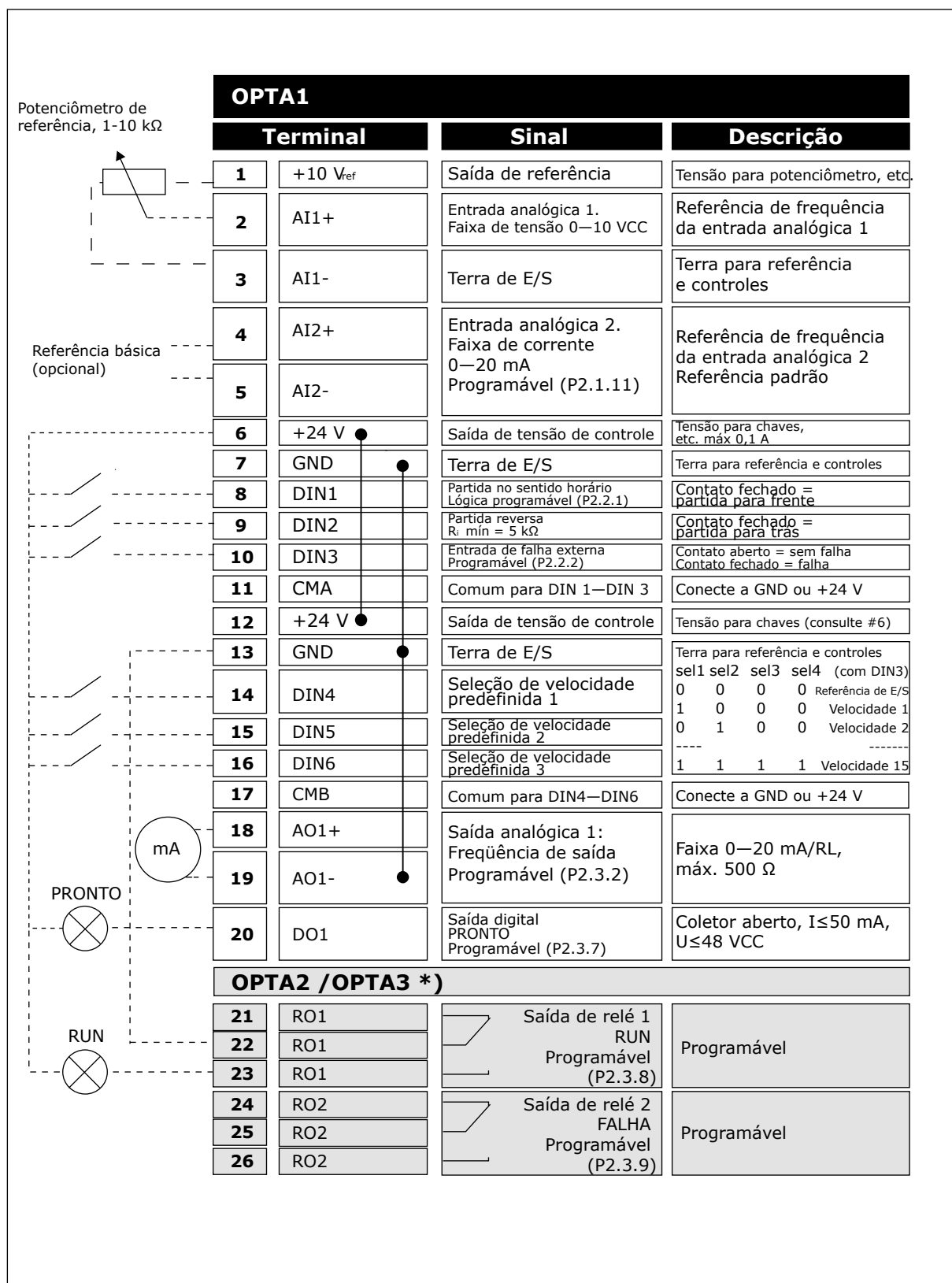


Fig. 10: Configuração de E/S padrão do Aplicativo de controle de velocidade multipasso

*) A placa opcional A3 não possui terminal para contato aberto em sua segunda saída de relé (o terminal 24 está ausente).



INDICAÇÃO!

consulte as seleções de jumpers abaixo. Mais informações no Manual do Usuário do produto.

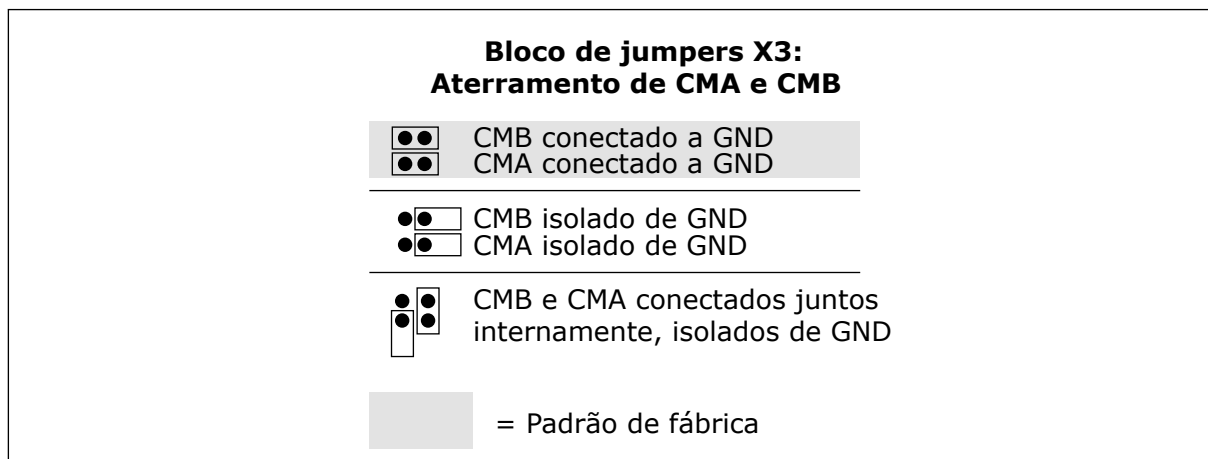


Fig. 11: Seleções de jumpers

4.3 LÓGICA DO SINAL DE CONTROLE NO APLICATIVO DE CONTROLE DE VELOCIDADE MULTIPASSO

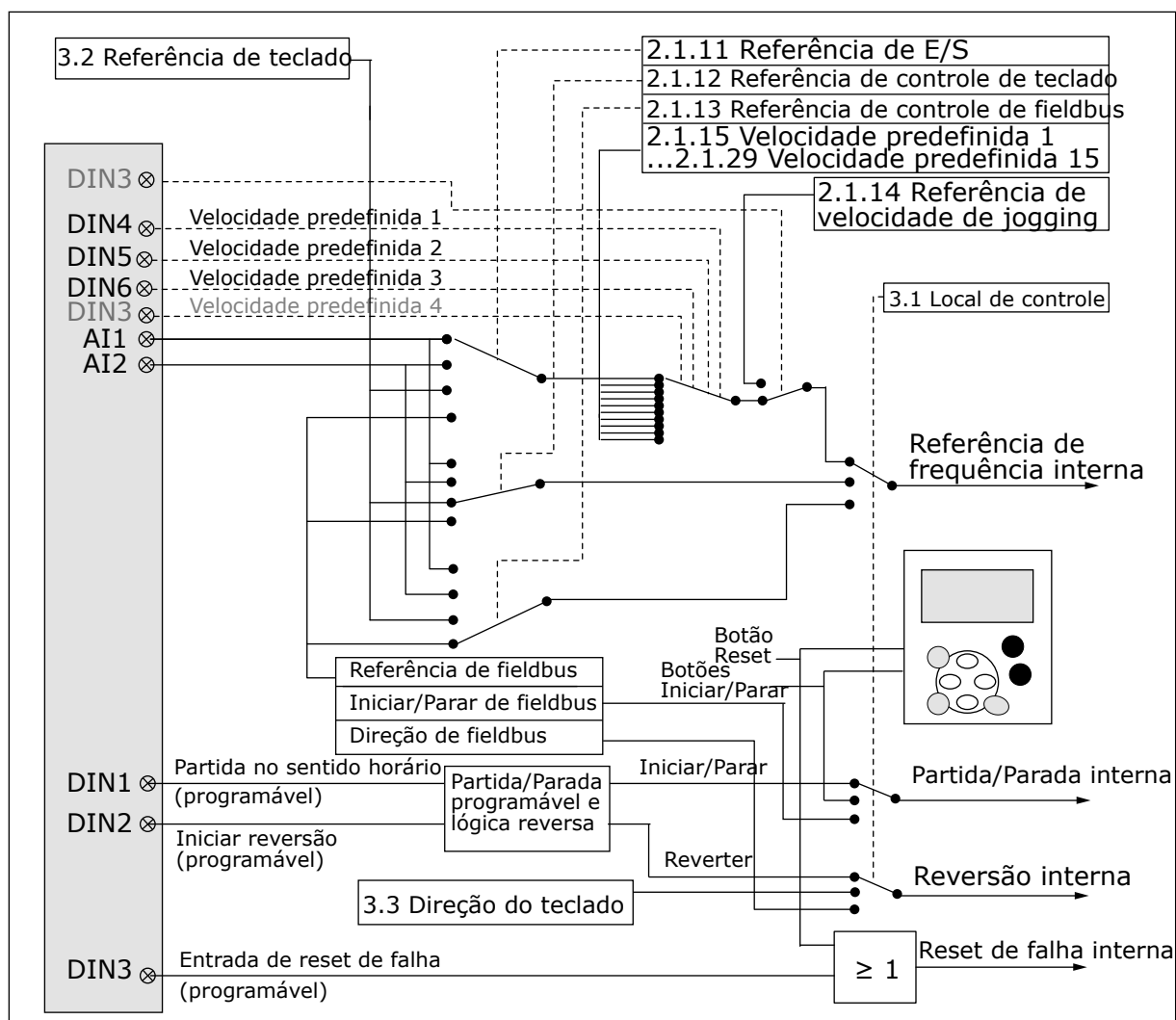


Fig. 12: Lógica do sinal de controle do Aplicativo de velocidade multipasso

4.4 APLICATIVO DE CONTROLE DE VELOCIDADE MULTIPASSO – LISTAS DE PARÂMETROS

4.4.1 VALORES DE MONITORAMENTO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M1)

Os valores de monitoramento são os valores reais dos parâmetros e sinais, bem como os status e as medições. Os valores de monitoramento não podem ser editados.

Tabela 24: Valores de monitoramento

Índice	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.1	Frequência de saída	Hz	1	
V1.2	Referência de frequência	Hz	25	
V1.3	Velocidade do motor	rpm	2	
V1.4	Corrente do motor	A	3	
V1.5	Torque do motor	%	4	
V1.6	Potência do motor	%	5	
V1.7	Tensão do motor	V	6	
V1.8	Tensão do circuito intermediário CC	V	7	
1.9	Temperatura da unidade	°C	8	
1.10	Temperatura do motor	%	9	
V1.11	Entrada analógica 1	V/mA	13	
V1.12	Entrada analógica 2	V/mA	14	
V1.13	DIN 1, 2, 3		15	
V1.14	DIN 4, 5, 6		16	
V1.15	D01, R01, R02		17	
V1.16	Saída analógica I	mA	26	
V1.17	Itens de multimonitoramento			

4.4.2 PARÂMETROS BÁSICOS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.1)

Tabela 25: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.1	Freq. mín.	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		101	
P2.1.2	Frequência máx.	P2.1.1	320.00	Hz	50.00		102	
P2.1.3	Tempo de aceleração 1	0.1	3000.0	s	0.0		103	
P2.1.4	Tempo de desaceleração 1	0.1	3000.0	s	0.0		104	
P2.1.5	Limite de corrente	0,1 x IH	2 x IH	A	IL		107	
P2.1.6 *	Tensão nominal do motor	180	690	V	NX2: 230 V NX5: 400 V NX6: 690 V		110	
P2.1.7 *	Frequência nominal do motor	8.00	320.00	Hz	50.00		111	
P2.1.8 *	Velocidade nominal do motor	24	20 000	rpm	1440		112	
P2.1.9 *	Corrente nominal do motor	0,1 x IH	2 X IH	A	IH		113	
P2.1.10 *	Cos phi do motor	0.30	1.00		0.85		120	
P2.1.11 *	Referência de E/S	0	3		1		117	0 = AI1 1 = AI2 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P2.1.12 *	Referência de controle de teclado	0	3		2		121	0 = AI1 1 = AI2 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P2.1.13 *	Referência de controle de fieldbus	0	3		3		122	0 = AI1 1 = AI2 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P2.1.14	Ref. de velocidade de jogging	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		124	
P2.1.15	Velocidade predefinida 1	0.00	P2.1.2	Hz	5.00		105	

Tabela 25: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.16	Velocidade predefinida 2	0.00	P2.1.2	Hz	10.00		106	
P2.1.17	Velocidade predefinida 3	0.00	P2.1.2	Hz	12.50		126	
P2.1.18	Velocidade predefinida 4	0.00	P2.1.2	Hz	15.00		127	
P2.1.19	Velocidade predefinida 5	0.00	P2.1.2	Hz	17.50		128	
P2.1.20	Velocidade predefinida 6	0.00	P2.1.2	Hz	20.00		129	
P2.1.21	Velocidade predefinida 7	0.00	P2.1.2	Hz	22.50		130	
P2.1.22	Velocidade predefinida 8	0.00	P2.1.2	Hz	25.00		133	
P2.1.23	Velocidade predefinida 9	0.00	P2.1.2	Hz	27.50		134	
P2.1.24	Velocidade predefinida 10	0.00	P2.1.2	Hz	30.00		135	
P2.1.25	Velocidade predefinida 11	0.00	P2.1.2	Hz	32.50		136	
P2.1.26	Velocidade predefinida 12	0.00	P2.1.2	Hz	35.00		137	
P2.1.27	Velocidade predefinida 13	0.00	P2.1.2	Hz	40.00		138	
P2.1.28	Velocidade predefinida 14	0.00	P2.1.2	Hz	45.00		139	
P2.1.29	Velocidade predefinida 15	0.00	P2.1.2	Hz	50.00		140	

* = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após o conversor de frequência ser interrompido.

4.4.3 SINAIS DE ENTRADA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.2)

Tabela 26: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.1 ***	Lógica de partida/parada	0	6		0		300	Logic = 0 Sinal ctrl 1 = Partida para frente Sinal ctrl 2 = Partida reversa Logic = 1 Sinal ctrl 1 = Partida/Parada Sinal Ctrl 2 = Reversão Logic = 2 Sinal ctrl 1 = Partida/Parada Sinal ctrl 2 = Ativar funcionamento Logic = 3 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso de parada Logic = 4 Sinal ctrl 1 = Pulso para frente (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso para trás (borda) Logic = 5 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso reverso Logic = 6 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Ativar pulso

Tabela 26: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.2	Função DIN3	0	13		1		301	0 = Não usado 1 = Falha ext., cont. de fechamento 2 = Falha ext., cont. de abertura 3=Autorização de marcha 4 = Sel. tempo acel./desacel. 5 = Forçar cp. para E/S 6 = Forçar cp. para teclado 7 = Forçar cp. para fieldbus 8 = Rvs (se P2.2.1 ≠ 2,3 ou 6) 9 = Velocidade de jogging 10=Reset de falhas 11 = Operação de acel/desacel. proibida 12 = Comando de frenagem de CC 13 = Velocidade pre-definida
P2.2.3 ****	Seleção de sinal AI1	0.1	E.10		A1		377	
P2.2.4	Faixa de sinal de AI1	0	2		0		320	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = Intervalo de configurações personalizadas**
P2.2.5	Configuração personalizada mínima AI1	-160.00	160.00	%	0.00		321	
P2.2.6	Configuração personalizada AI1 máxima	-160.00	160.00	%	100.00		322	
P2.2.7	Inversão de sinal AI1	0	1		0		323	
P2.2.8	Tempo do filtro de sinal AI1	0.00	10.00	s	0.10		324	

Tabela 26: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.9 ****	Seleção de sinal AI2	0.1	E.10		A.2		388	
P2.2.10	Faixa de sinal de AI2	0	2		1		325	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = Intervalo de configurações personalizadas**
P2.2.11	Configuração personalizada AI2 mínima	-160.00	160.00	%	0.00		326	
P2.2.12	Configuração personalizada AI2 máxima	-160.00	160.00	%	100.00		327	
P2.2.13	Inversão de sinal AI2	0	1		0		328	
P2.2.14	Tempo do filtro de sinal AI2	0.00	10.00	s	0.10		329	
P2.2.15	Valor mínimo da escala de referência	0.00	320.00	Hz	0.00		303	
P2.2.16	Valor máximo da escala de referência	0.00	320.00	Hz	0.00		304	0,00 = Sem escala >0 = valor máximo em escala
P2.2.17	Entrada analógica livre, seleção de sinal	0	2		0		361	0 = Não usado 1 = AI1 2 = AI2
P2.2.18	Entrada analógica livre, função	0	4		0		362	0 = Sem função 1 = Reduz o limite de corrente (P2.1.5) 2 = Reduz a corrente de frenagem de CC, P2.4.8 3 = Reduz tempos de acel. e desacel. 4 = Reduz limite de supervisão de torque P2.3.15

CP = local de controle
cc = Contato de fechamento
oc = Contato de abertura

** = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

*** = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após o conversor de frequência ser interrompido.

**** = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

4.4.4 SINAIS DE SAÍDA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.3)

Tabela 27: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.1 *	Seleção de sinal A01	0.1	E.10		A11		464	
P2.3.2	Função de saída analógica	0	8		1		307	0 = Não usado (20 mA/10V) 1 = Frequência de saída (0-fmáx) 2 = Referência de freq. (0-fmáx) 3 = Velocidade do motor (0 - velocidade nominal do motor) 4 = Corrente do motor (0-InMotor) 5 = Torque do motor (0-TnMotor) 6 = Potência do motor (0-PnMotor) 7 = Tensão do motor (0-UnMotor) 8 = Tensão do enlace CC (0 - 1000 V)
P2.3.3	Tempo do filtro de saída analógica	0.00	10.00	s	1.00		308	0 = Sem filtragem
P2.3.4	Inversão de saída analógica	0	1		0		309	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.5	Saída analógica mínima	0	1		0		310	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P2.3.6	Escala de saída analógica	10	1000	%	100		311	

Tabela 27: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.7	Função da saída digital 1	0	22		1		312	0 = Não usado 1 = Pronto 2 = Executar 3 = Falha 4 = Falha inversa 5 = Superaquecimento de FC 6 = Falha ou aviso ext. 7 = Falha ou aviso ref. 8 = Aviso 9 = Revertido 10 = Velocidade de jogging selecionada 11 = Na velocidade 12 = Regulador do motor ativado 13 = Supervisão do limite de frequência de saída 1 14 = Supervisão do limite de frequência de saída 2 15 = Supervisão do limite de torque 16 = Supervisão do limite de referência 17 = Controle de freio ext. 18 = Local de controle: E/S 19 = Supervisão do limite temp. de FC 20 = Direção de rotação não solicitada 21 = Controle de freio ext. invertido 22 = Falha/Aviso de termistor
P2.3.8	Função R01	0	22		2		313	Conforme parâmetro 2.3.7
P2.3.9	Função R02	0	22		3		314	Conforme parâmetro 2.3.7

Tabela 27: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.10	Supervisão do limite de frequência de saída 1	0	2		0		315	0 = Sem limite 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior
P2.3.11	Supervisão do limite de frequência de saída 1; valor supervisionado	0.00	320.00	Hz	0.00		316	
P2.3.12	Supervisão do limite de frequência de saída 2	0	2		0		346	0 = Sem limite 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior
P2.3.13	Limite de frequência de saída 2; valor supervisionado	0.00	320.00	Hz	0.00		347	
P2.3.14	Função de supervisão do limite de torque	0	2		0		348	0 = Não 1 = Limite baixo 2 = Limite alto
P2.3.15	Valor de supervisão do limite de torque	-300.0	300.0	%	0.0		349	
P2.3.16	Função de supervisão de limite de referência	0	2		0		350	0 = Não 1 = Limite baixo 2 = Limite alto
P2.3.17	Valor de supervisão do limite de referência	0.0	100.0	%	0.0		351	
P2.3.18	Atraso de desativação de freio externo	0.0	100.0	s	0.5		352	
P2.3.19	Atraso de ativação de freio externo	0.0	100.0	s	1.5		353	
P2.3.20	Supervisão do limite de temperatura do conversor de frequência	0	2		0		354	0 = Não 1 = Limite baixo 2 = Limite alto

Tabela 27: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.21	Valor do limite de temperatura do conversor de frequência	-10	100	°C	40		355	
P2.3.22 *	Escala da saída analógica 2	0.1	E.10		0.1		471	
P2.3.23 *	Função da saída analógica 2	0	8		4		472	Conforme parâmetro 2.3.2
P2.3.24 *	Tempo de filtragem da saída analógica 2	0.00	10.00	s	1.00		473	0 = Sem filtragem
P2.3.25 *	Inversão da saída analógica 2	0	1		0		474	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.26 *	Saída analógica 2 mínima	0	1		0		475	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P2.3.27 *	Escala da saída analógica 2	10	1000	%	1.00		476	

* = Use o método TTF para programar esses parâmetros

4.4.5 PARÂMETROS DE CONTROLE DE CONVERSOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.4)

Tabela 28: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.4.1	Forma da rampa 1	0.0	10.0	s	0.1		500	0 = Linear 100 = acel. total/ aum. desacel./ tempos desacel.
P2.4.2	Forma da rampa 2	0.0	10.0	s	0.0		501	0 = Linear 100 = acel. total/ aum. desacel./ tempos desacel.
P2.4.3	Tempo de aceleração 2	0.1	3000.0	s	1.0		502	
P2.4.4	Tempo de desaceleração 2	0.1	3000.0	s	1.0		503	
P2.4.5	Cortador do freio	0	4		0		504	0 = Desativado 1 = Usado em funcionamento 2 = Cortador do freio externo 3 = Usado quando parado/em funcionamento 4 = Usado em funcionamento (sem teste)
P2.4.6	Função de partida	0	2		0		505	0 = Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = Partida dinâmica condicional
P2.4.7	Função de parada	0	3		0		506	0 = Desaceleração por inércia 1 = Rampa 2 = Rampa + Desaceleração de ativação de funcionamento 3 = Desaceleração + Rampa de ativação de funcionamento
P2.4.8	Corrente de frenagem de CC	0.00	IL	A	0,7 x IH		507	

Tabela 28: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.4.9	Tempo de frenagem CC na parada	0.00	600.00	s	0.00		508	0 = Freio de CC desativado na parada
P2.4.10	Frequência para iniciar frenagem de CC durante parada de rampa	0.10	10.00	Hz	1.50		515	
P2.4.11	Tempo de frenagem CC na partida	0.00	600.00	s	0.00		516	0 = Freio de CC desativado na partida
P2.4.12 *	Freio de fluxo	0	1		0		520	0 = Desligada 0 = Ativado
P2.4.13	Corrente de frenagem de fluxo	0.00	IL	A	IH		519	

4.4.6 PARÂMETROS DE FREQUÊNCIAS PROIBIDAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.5)

Tabela 29: Parâmetros de frequências proibidas, G2.5

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.5.1	Limite inferior da faixa de frequência proibida 1	0.00	320.00	Hz	0.00		509	
P2.5.2	Limite superior da faixa de frequência proibida 1	0.00	320.00	Hz	0.00		510	0 = Faixa de proibição 1 desativada
P2.5.3	Limite inferior da faixa de frequência proibida 2	0.00	320.00	Hz	0.00		511	
P2.5.4	Limite superior da faixa de frequência proibida 2	0.00	320.00	Hz	0.00		512	0 = Faixa de proibição 2 desativada
P2.5.5	Limite inferior da faixa de frequência proibida 3	0.00	320.00	Hz	0.00		513	
P2.5.6	Limite superior da faixa de frequência proibida 3	0.00	320.00	Hz	0.00		514	0 = Faixa de proibição 3 desativada
P2.5.7	Rampa de acel./desacel. proibida	0.1	10.0	x	1.0		518	

4.4.7 PARÂMETROS DE CONTROLE DO MOTOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.6)

Tabela 30: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.1 *	Modo de controle do motor	0	1/3		0		600	0 = Controle de frequência 1 = Cont. velocidade NXP: 2 = Controle de torque de loop aberto 3 = Controle de velocidade de loop fechado 4 = Controle de torque de loop fechado
P2.6.2 *	Optimização U/f	0	1		0		109	0 = Não usado 1=Binário de reforço automático
P2.6.3 *	Seleção de razão U/f	0	3		0		108	0 = Linear 1 = Quadrática 2 = Programável 3 = Linear com otim. de fluxo
P2.6.4 *	Ponto de enfraquecimento do campo	8.00	320.00	Hz	50.00		602	
P2.6.5 *	Tensão no ponto de enfraquecimento do campo	10.00	200.00	%	100.00		603	
P2.6.6 *	Frequência do ponto médio da curva de U/f	0.00	P2.6.4	Hz	50.00		604	
P2.6.7 *	Tensão do ponto médio da curva de U/f	0.00	100.00	%	100.00		605	
P2.6.8 *	Tensão de saída em frequência zero	0.00	40.00	%	Varia		606	
P2.6.9	Frequência de comutação	1.0	Varia	kHz	Varia		601	

Tabela 30: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.10	Controlador de sobretensão	0	2		1		607	0 = Não usado 1 = Usado (sem rampa) 2 = Usado (com rampa)
P2.6.11	Controlador de subtensão	0	1		1		608	0 = Não usado 1 = Usado
P2.6.12	Queda de carga	0.00	100.00	%	0.00		620	
P2.6.13	Identification	0	1/2		0		631	0 = Sem ação 1 = Identificação sem funcionamento 2 = Identificação com funcionamento 3 = Funcionamento de ID do codificador 4 = Sem ação 5 = Falha no funcionamento de ID
Grupo de parâmetros de loop fechado 2.6.14								
P2.6.14.1	Corrente de magnetização	0.00	2 x I _H	A	0.00		612	
P2.6.14.2	Ganho P de controle de velocidade	1	1000		30		613	
P2.6.14.3	Tempo I de controle de velocidade	0.0	3200.0	ms	30.0		614	
P2.6.14.5	Compensação de aceleração	0.00	300.00	s	0.00		626	
P2.6.14.6	Ajuste de escorregamento	0	500	%	100		619	
P2.6.14.7	Corrente de magnetização na partida	0,00	I _L	A	0.00		627	
P2.6.14.8	Tempo de magnetização na partida	0	60000	ms	0		628	
P2.6.14.9	Tempo de velocidade 0 na partida	0	32000	ms	100		615	

Tabela 30: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.14.10	Tempo de velocidade 0 na parada	0	32000	ms	100		616	
P2.6.14.11	Torque de inicialização	0	3		0		621	0 = Não usado 1 = Memória de torque 2 = Referência de torque 3 = Torque de inicialização para frente/trás
P2.6.14.12	Torque de inicialização FRENTE	-300.0	300.0	%	0.0		633	
P2.6.14.13	Torque de inicialização TRÁS	-300.0	300.0	%	0.0		634	
P2.6.14.15	Tempo de filtragem do codificador	0.0	100.0	ms	0.0		618	
P2.6.14.17	Ganho P de controle de corrente	0.00	100.00	%	40.00		617	
Grupo de parâmetros de identificação 2.6.15								
P2.6.15.1	Passo de velocidade	-50.0	50.0	0.0	0.0		1252	

* = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após o conversor de frequência ser interrompido.

4.4.8 PROTEÇÕES (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.7)

Tabela 31: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.1	Resposta à falha de referência de 4 mA	0	5		0		700	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Aviso + Frequência anterior 3 = Aviso+Freq-Predef 2.7.2 4 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 5 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.2	Frequência de falha de referência de 4 mA	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		728	
P2.7.3	Resposta da falha externa	0	3		2		701	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.4	Supervisão de fases de entrada	0	3		3		730	
P2.7.5	Resposta a falha de subtensão	0	1		0		727	0 = Falha armazenada no histórico Falha não armazenada
P2.7.6	Supervisão de fase de saída	0	3		2		702	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.7	Proteção contra falha de aterramento	0	3		2		703	
P2.7.8	Proteção térmica do motor	0	3		2		704	
P2.7.9	Fator de temperatura ambiente do motor	-100.0	100.0	%	0.0		705	
P2.7.10	Fator de arrefecimento do motor em velocidade zero	0.0	150.0	%	40.0		706	

Tabela 31: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.11	Constante de tempo térmica do motor	1	200	mín.	Varia		707	
P2.7.12	Loop de trabalho do motor	0	150	%	100		708	
P2.7.13	Proteção de parada	0	3		0		709	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.14	Corrente de estolagem	0.00	2 x IH	A	1H		710	
P2.7.15	Limite de tempo de estolagem	1.00	120.00	s	15.00		711	
P2.7.16	Limite de frequência de estolagem	1.00	P2.1.2	Hz	25.00		712	
P2.7.17	Proteção contra subcarga	0	3		0		713	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.18	Torque fnom na SUBIDA	10.0	150.0	%	50.0		714	
P2.7.19	SUBIDA Carga de frequência zero	5.0	150.0	%	10.0		715	
P2.7.20	Limite de tempo de proteção contra subcarga	2.00	600.00	s	20.00		716	
P2.7.21	Resposta a falha de termistor	0	3		2		732	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural

Tabela 31: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.22	Resposta a falha de fieldbus	0	3		2		733	Consulte P2.7.21
P2.7.23	Resposta a falha de slot	0	3				734	Consulte P2.7.21

4.4.9 PARÂMETROS DE REINÍCIO AUTOMÁTICO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.8)

Tabela 32: Parâmetros de partida automática, G2.8

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.8.1	Tempo de espera	0.10	10.00	s	0.50		717	
P2.8.2	Tempo para tentativas	0.00	60.00	s	30.00		718	
P2.8.3	Função de partida	0	2		0		719	0= Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = De acordo com P2.4.6
P2.8.4	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	10		0		720	
P2.8.5	Número de tentativas após acionamento por sobre-tensão	0	10		0		721	
P2.8.6	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	3		0		722	
P2.8.7	Número de tentativas após acionamento de referência de 4 mA	0	10		0		723	
P2.8.8	Número de tentativas após acionamento por falha de temperatura do motor	0	10		0		726	
P2.8.9	Número de tentativas após acionamento por falha externa	0	10		0		725	
P2.8.10	Número de tentativas após acionamento por falha de subcarga	0	10		0		738	

4.4.10 CONTROLE DE TECLADO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M3)

Os parâmetros para a seleção do local de controle e direção no teclado estão listados abaixo. Consulte o menu de controle do teclado no Manual do Usuário do produto.

Tabela 33: Parâmetros de controle do teclado, M3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P3.1	Local de controle	1	3		1		125	1 = Terminal de E/S 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P3.2	Referência do teclado	P2.1.1	P2.1.2	Hz	0.00			
P3.3	Direção (no teclado)	0	1		0		123	
R3.4	Botão de parada	0	1		1		114	0 = Função limitada do botão de parada 1 = Botão de parada sempre ativado

4.4.11 MENU DO SISTEMA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M6)

Para obter informações sobre parâmetros e funções relacionados ao uso geral do conversor de frequência, como seleção de aplicação e idioma, conjuntos de parâmetros personalizados ou informações sobre hardware e software, consulte o Manual do Usuário do produto.

4.4.12 PLACAS EXPANSORAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M7)

O menu M7 mostra as placas expansoras e opcionais conectadas à placa de controle e informações relacionadas às placas. Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

5 APLICATIVO DE CONTROLE DE PID

5.1 INTRODUÇÃO

Selecione o Aplicativo de controle de PID no menu M6 na página S6.2.

No Aplicativo de controle de PID, há dois locais de controle de terminal de E/S; o local A é o controlador PID e a origem B é a referência de frequência direta. O local de controle A ou B é selecionado com a entrada digital DIN6.

A referência de controlador PID pode ser selecionada das entradas analógicas, fieldbus, potenciômetro motorizado, habilitando-se a Referência de PID 2 ou aplicando-se a referência de teclado de controle. O valor real do controlador PID pode ser selecionado das entradas analógicas, fieldbus, valores reais do motor ou através de funções matemáticas desses.

A referência de frequência direta pode ser usada para controle sem o controlador PID e selecionada das entradas analógicas, fieldbus, potenciômetro do motor ou teclado.

O Aplicativo de PID é geralmente usado para controlar a medição de nível ou bombas e ventiladores. Nessas aplicações, o Aplicativo de PID fornece um controle suave e um pacote integrado de medição e controle, onde nenhum componente adicional é necessário.

- As entradas digitais DIN2, DIN3, DIN5 e todas as saídas são livremente programáveis.

Funções adicionais:

- Seleção de faixa de sinal da entrada analógica
- Duas supervisões de limite de frequência
- Supervisão de limite de torque
- Supervisão de limite de referência
- Programação de rampa em S e rampas de segundos
- Funções de partida e parada programáveis
- Freio-DC no início e parada
- Três áreas de frequência proibidas
- Curva de U/f programável e frequência de comutação
- Reinício automático
- Proteção térmica do motor e contra estolagem: completamente programável; desligada, aviso, falha
- Proteção contra subcarga do motor
- Supervisão de fase de entrada e saída
- Adição de frequência de ponto de soma à saída de PID
- O controlador PID também pode ser usado da E/S B de locais de controle, teclado e fieldbus
- Função Comutação fácil
- Função de suspensão

Os parâmetros do Aplicativo de controle de PID são explicados no Capítulo 9 *Descrição de parâmetros* deste manual. As explicações estão organizadas de acordo com o número de ID individual do parâmetro.

5.2 CONTROLE E/S

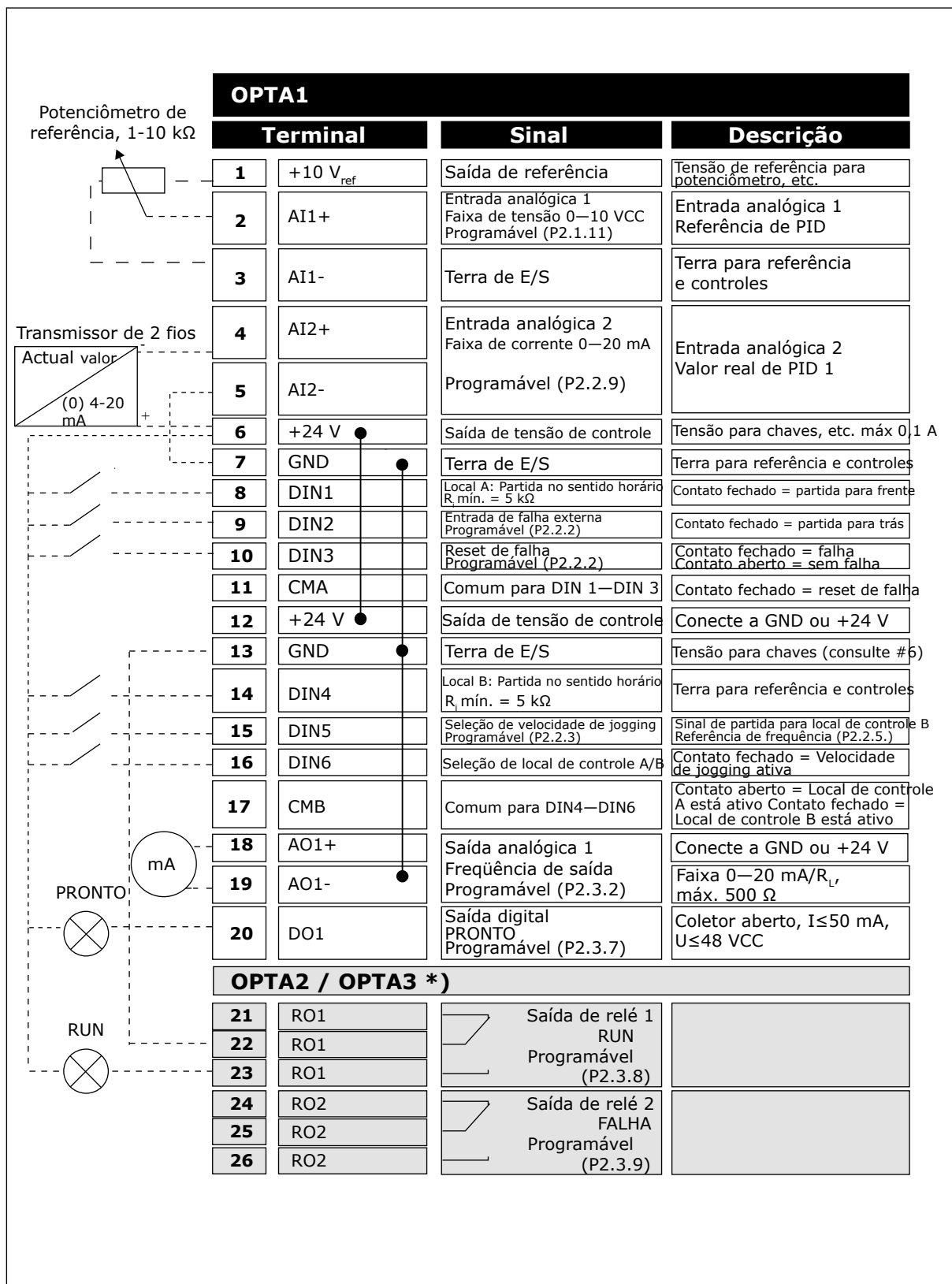


Fig. 13: Configuração de E/S padrão da aplicação de PID (com transmissor de 2 fios)

*) A placa opcional A3 não possui terminal para contato aberto em sua segunda saída de relé (o terminal 24 está ausente).



INDICAÇÃO!

consulte as seleções de jumpers abaixo. Mais informações no Manual do Usuário do produto.

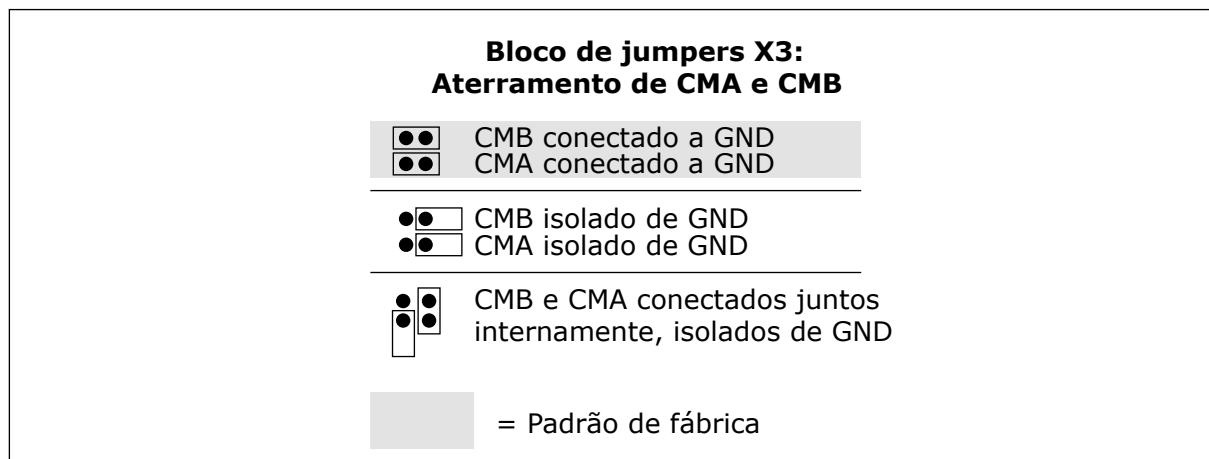


Fig. 14: Seleções de jumpers

5.3 LÓGICA DO SINAL DE CONTROLE NO APLICATIVO DE CONTROLE DE PID

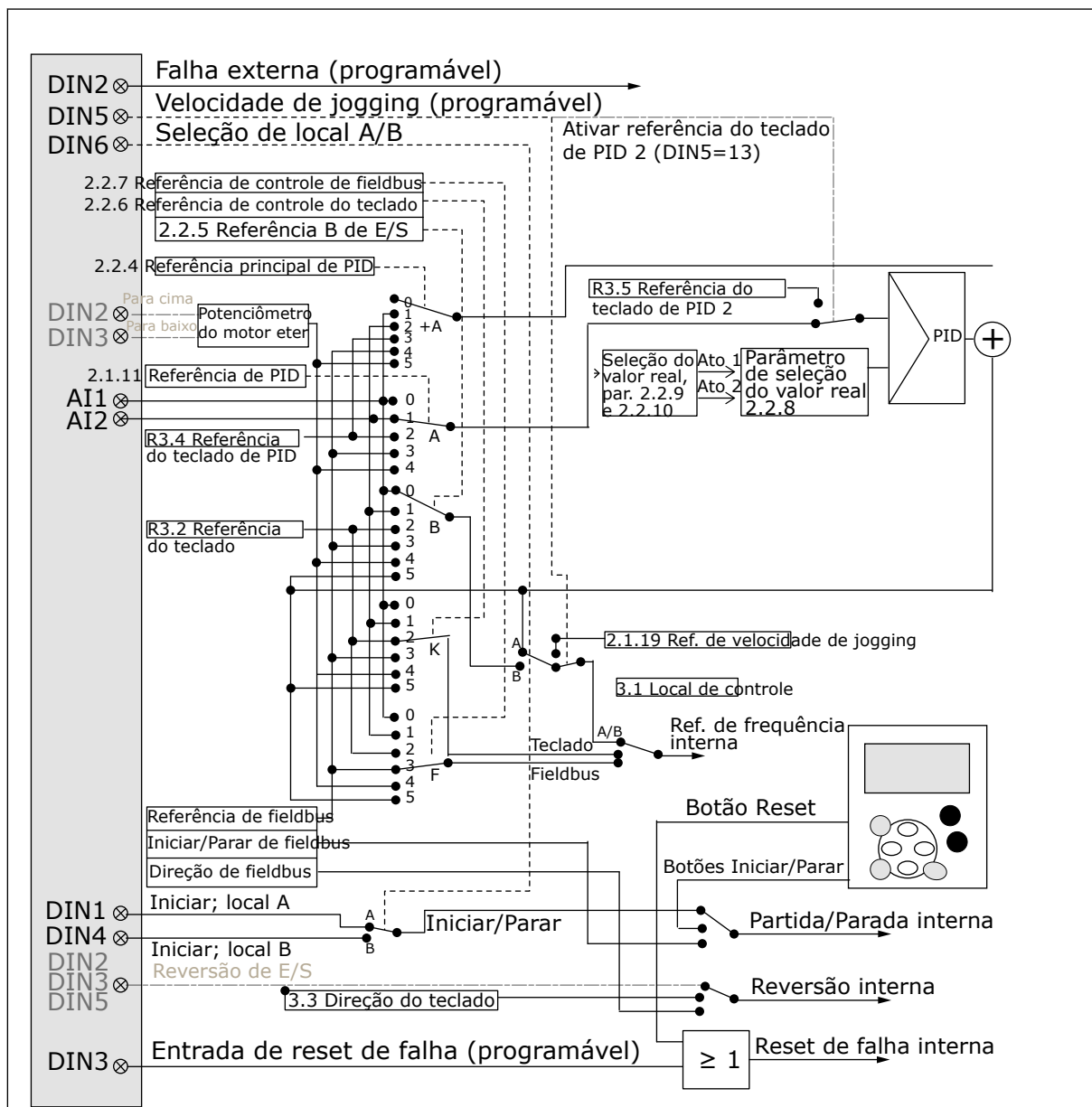


Fig. 15: Lógica do sinal de controle do Aplicativo de controle de PID

5.4 APLICATIVO DE CONTROLE DE PID – LISTAS DE PARÂMETROS

5.4.1 VALORES DE MONITORAMENTO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M1)

Os valores de monitoramento são os valores reais dos parâmetros e sinais, bem como os status e as medições. Os valores de monitoramento não podem ser editados.



INDICAÇÃO!

Os valores de monitoração V1.19 a V1.22 estão disponíveis somente com o Aplicativo de controle de PID.

Tabela 34: Valores de monitoramento

Índice	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.1	Frequência de saída	Hz	1	
V1.2	Referência de frequência	Hz	25	
V1.3	Velocidade do motor	rpm	2	
V1.4	Corrente do motor	A	3	
V1.5	Torque do motor	%	4	
V1.6	Potência do motor	%	5	
V1.7	Tensão do motor	V	6	
V1.8	Tensão do circuito intermediário CC	V	7	
1.9	Temperatura da unidade	°C	8	
1.10	Temperatura do motor	%	9	
V1.11	Entrada analógica 1	V/mA	13	
V1.12	Entrada analógica 2	V/mA	14	
V1.13	Entrada analógica 3		27	
V1.14	Entrada analógica 4		28	
V1.15	DIN 1, 2, 3		15	
V1.16	DIN 4, 5, 6		16	
V1.17	DO1, RO1, RO2		17	
V1.18	Saída analógica I	mA	26	
V1.19	Referência PID	%	20	
V1.20	Valor real PID	%	21	
V1.21	Valor de erro PID	%	22	
V1.22	PID Saída	%	23	
V1.23	Exibição especial do valor real		29	
V1.24	Temperatura de PT-100	°C	42	

Tabela 34: Valores de monitoramento

Índice	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
G1.25	Itens de monitoramento			
V1.26.1	Current	A	1113	
V1.26.2	Torque	%	1125	
V1.26.3	Tensão CC	V	44	
V1.26.4	Palavra de status		43	

5.4.2 PARÂMETROS BÁSICOS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.1)

Tabela 35: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.1	Freq. mín.	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		101	
P2.1.2	Frequência máx.	P2.1.1	320.00	Hz	50.00		102	
P2.1.3	Tempo de aceleração 1	0.1	3000.0	s	0.0		103	
P2.1.4	Tempo de desaceleração 1	0.1	3000.0	s	0.0		104	
P2.1.5	Limite de corrente	0,1 x IH	2 x IH	A	IL		107	
P2.1.6 *	Tensão nominal do motor	180	690	V	NX2: 230 V NX5: 400 V NX6: 690 V		110	
P2.1.7 *	Frequência nominal do motor	8.00	320.00	Hz	50.00		111	
P2.1.8 *	Velocidade nominal do motor	24	20 000	rpm	1440		112	
P2.1.9 *	Corrente nominal do motor	0,1 x IH	2 X IH	A	IH		113	
P2.1.10 *	Cos phi do motor	0.30	1.00		0.85		120	
P2.1.11 *	Sinal de referência do controlador PID (Local A)	0	4		1		332	0 = AI1 1 = AI2 2 = Ref. de PID da página de controle do teclado, P3.4 3 = Ref. de PID de fieldbus (Process-DataIN 1) 4 = Potenciômetro motorizado
P2.1.12	Ganho do controlador PID	0.0	1000.0	%	100.0		118	
P2.1.13	Tempo I do controlador PID	0.00	320.00	s	1.00		119	
P2.1.14	Tempo D do controlador PID	0.00	100.00	s	0.00		132	

Tabela 35: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.15	Frequência de suspensão	0.00	P2.1.2	Hz	10.00		1016	
P2.1.16	Retardo de repouso	0	3600	s	30		1017	
P2.1.17	Nível de despertar	0.00	100.00	%	25.00		1018	
P2.1.18	Função de despertar	0	1		0		1019	0 = Despertar ao cair abaixo do nível de despertar [2.1.17] 1 = Despertar ao exceder o nível de despertar [2.1.17]
P2.1.19	Referência de velocidade de jogging	0.00	P2.1.2	Hz	10.00		124	

* = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após o conversor de frequência ser interrompido.

5.4.3 SINAIS DE ENTRADA

Tabela 36: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.1 **	Função DIN2	0	13		1		319	0 = Não usado 1 = Falha externa, cf 2 = Falha externa, ca 3 = Autorização de marcha 4 = Sel. tempo acel./desacel. 5 = CP: Terminal de E/S (ID125) 6 = CP: Teclado (ID125) 7 = CP: Fieldbus (ID125) 8 = Para frente/trás 9 = Frequência de jogging (cf) 10 = Reset de falha (cf) 11 = Acel/desacel. proibida (cf) 12 = Comando de frenagem de CC 13 = Pot. do motor UP (cf)
P2.2.2 **	Função DIN3	0	13		10		301	Veja a exceção acima: 13 = Pot. do motor DOWN (cf)
P2.2.3 **	Função DIN5	0	13		9		330	Veja a exceção acima: 13 = Ativar referência de PID 2

Tabela 36: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.4 **	Referência de ponto de soma de PID	0	7		0		376	0 = Valor de saída de PID direto 1 = AI1 + Saída de PID 2 = AI2 + Saída de PID 3 = AI3 + Saída de PID 4 = AI4 + Saída de PID 5 = Teclado de PID + Saída de PID 6 = Fieldbus + Saída de PID (ProcessDataIN3) 7 = Pot. mot. + Saída de PID
P2.2.5 **	Seleção de referência B de E/S	0	7		1		343	0 = AI1 1 = AI2 2 = AI3 3 = AI4 4 = Referência de teclado 5 = Referência de fieldbus (FBSpeedReference) 6 = Potenciômetro motorizado 7 = Controlador PID
P2.2.6 **	Seleção de referência de controle de teclado	0	7		4		121	Como em P2.2.5
P2.2.7 **	Seleção de referência de controle de fieldbus	0	7		5		122	Como em P2.2.5
P2.2.8 **	Seleção de valor real	0	7		0		333	0 = Valor real 1 1 = Real 1 + Real 2 2 = Real 1 - Real 2 3 = Real 1 * Real 2 4 = Min (Real 1, Real 2) 5 = Máx (Real 1, Real 2) 6 = Média (Real1, Real2) 7 = Sqrt (Real1) + Sqrt (Real2)

Tabela 36: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.9 **	Seleção do valor real 1	0	10		2		334	0 = Não usado 1 = Sinal AI1 (placa c) 2 = Sinal AI2 (placa c) 3 = AI3 4 = AI4 5 = ProcessDataIN2 fieldbus 6 = Torque do motor 7 = Velocidade do motor 8 = Corrente do motor 9 = Potência do motor 10 = Frequência do codificador
P2.2.10 **	Entrada do valor real 2	0	10		0		335	0 = Não usado 1 = Sinal AI1 2 = Sinal AI2 3 = AI3 4 = AI4 5 = ProcessDataIN3 fieldbus 6 = Torque do motor 7 = Velocidade do motor 8 = Corrente do motor 9 = Potência do motor 10 = Frequência do codificador
P2.2.11	Escala mínima do valor real 1	-1600.0	1600.0	%	0.0		336	
P2.2.12	Escala máxima do valor real 1	-1600.0	1600.0	%	100.0		337	
P2.2.13	Escala mínima do valor real 2	-1600.0	1600.0	%	0.0		338	
P2.2.14	Escala máxima do valor real 2	-1600.0	1600.0	%	100.0		339	
P2.2.15 ***	Seleção de sinal AI1	0.1	E.10		A.1		377	

Tabela 36: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.16	Faixa de sinal de AI1	0	2		0		320	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = Intervalo personalizado*
P2.2.17	Configuração mínima personalizada AI1	-160.00	160.00	%	0.00		321	
P2.2.18	Configuração máxima personalizada AI1	-160.00	160.00	%	100.0		322	
P2.2.19	Inversão de AI1	0	1		0		323	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.2.20	Tempo de filtro de AI1	0.00	10.00	s	0.10		324	
P2.2.21	Seleção de sinal AI2	0.1	E.10		A.2		388	0 = 0—20 mA (0—10 V *) 1 = 4—20 mA (2—10 V *) 2 = Intervalo personalizado*
P2.2.22	Faixa de sinal de AI2	0	2		1		325	0 = 0—20 mA* 1 = 4—20 mA* 2 = Personalizado*
P2.2.23	Configuração mínima personalizada AI2	-160.00	160.00	%	0.00		326	
P2.2.24	Configuração máxima personalizada AI2	-160.00	160.00	%	0.00		327	
P2.2.25	Inversão de AI2	0	1		0		328	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.2.26	Tempo de filtro de AI2	0.00	10.00	s	0.10		329	
P2.2.27	Tempo de rampa do potenciômetro motorizado	0.1	2000.0	Hz/s	10.0		331	

Tabela 36: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.28	Reset da memória de referência da frequência do potenciômetro do motor	0	2		1		367	0 = Sem reset 1 = Reseta se parado ou desligado 2 = Resetar se desligado
P2.2.29	Reset de memória de referência de PID do potenciômetro de motor	0	2		0		370	0 = Sem reset 1 = Reseta se parado ou desligado 2 = Resetar se desligado
P2.2.30	Limite mínimo de PID	-1600.0	P2.2.31	%	0.0		359	
P2.2.31	Limite máximo de PID	P2.2.30	1600.0	%	100.0		360	
P2.2.32	Inversão de valor de erro	0	1		0		340	0 = Sem inversão 1 = Inversão
P2.2.33	Tempo de elevação de referência de PID	0.1	100.0	s	5.0		341	
P2.2.34	Tempo de elevação de referência de PID	0.1	100.0	s	5.0		342	
P2.2.35	Valor mínimo da escala de referência, local B	0.00	320.0	Hz	0.00		344	
P2.2.36	Valor máximo da escala de referência, local B	0.00	320.0	Hz	0.00		345	
P2.2.37	Comutação fácil	0	1		0		366	0 = Manter referência 1 = Copiar referência atual
P2.2.38 ***	Seleção de sinal AI3	0.1	E.10		0.1		141	
P2.2.39	Faixa de sinal de AI3	0	1		1		143	0 = Faixa de sinal 0 —10 V 1 = Faixa de sinal 2 —10 V
P2.2.40	Inversão de AI3	0	1		0		151	0 = Não invertido 1 = Invertido

Tabela 36: Sinais de entrada, G2.2

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.41	Tempo de filtro de AI3	0.00	10.00	s	0.10		142	
P2.2.42 ***	Seleção de sinal AI4	0.1	E.10		0.1		152	
P2.2.43	Faixa de sinal de AI4	0	1		1		154	0 = Faixa de sinal 0 —10 V 1 = Faixa de sinal 2 —10 V
P2.2.44	Inversão de AI4	0	1		0		162	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.2.45	Tempo de filtro de AI4	0.00	10.00	s	0.10		153	
P2.2.46	Exibição especial do valor real mínimo	0	30000		0		1033	
P2.2.47	Exibição especial do valor real máximo	0	30000		100		1034	
P2.2.48	Decimais de exibição especial do valor real	0	4		1		1035	
P2.2.49	Unidade de exibição especial do valor real	0	29		4		1036	Consulte ID1036 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros.</i>

CP = local de controle
 cf = contato
 oc = Contato de abertura

* = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

** = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após FC ser interrompido.

*** = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

5.4.4 SINAIS DE SAÍDA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.3)

Tabela 37: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.1 *	Seleção de sinal A01	0.1	E.10		A.1		464	
P2.3.2	Função de saída analógica	0	14		1		307	0 = Não usado 1 = Frequência de saída (0-fmáx) 2 = Referência de freq. (0-fmáx) 3 = Velocidade do motor (0 - velocidade nominal do motor) 4 = Corrente do motor (0-InMotor) 5 = Torque do motor (0-TnMotor) 6 = Potência do motor (0-PnMotor) 7 = Tensão do motor (0-UnMotor) 8 = Tensão do enlace CC (0 - 1000 V) 9 = Valor de ref. do controlador PID 10 = Valor real do contr. de PID 1 11 = Valor real do contr. de PID 2 12 = Valor de erro do contr. de PID 13 = Saída do controlador PID 14 = Temperatura de PT100
P2.3.3	Tempo do filtro de saída analógica	0.00	10.00	s	1.00		308	
P2.3.4	Inversão de saída analógica	0	1		0		309	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.5	Saída analógica mínima	0	1		0		310	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P2.3.6	Escala de saída analógica	10	1000	%	100		311	

Tabela 37: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.7	Função da saída digital 1	0	23		1		312	0 = Não usado 1 = Pronto 2 = Executar 3 = Falha 4 = Falha inversa 5 = Superaquecimento de FC 6 = Falha ou aviso ext. 7 = Falha ou aviso ref. 8 = Aviso 9 = Revertido 10 = Velocidade predefinida 1 11 = Na velocidade 12 = Regulador do motor ativado 13 = Supervisão do limite de frequência de saída 1 14 = Supervisão do limite de frequência de saída 2 15 = Supervisão do limite de torque 16 = Supervisão do limite de referência 17 = Controle de freio ext. 18 = Local de controle: E/S 19 = Supervisão do limite temp. de FC 20 = Direção de rotação não solicitada
P2.3.7	Função da saída digital 1	0	23		1		312	21 = Controle de freio ext. invertido 22 = Falha/Aviso de termistor 23 = Fieldbus DIN1
P2.3.8	Função R01	0	23		2		313	Conforme parâmetro 2.3.7
P2.3.9	Função R02	0	23		3		314	Conforme parâmetro 2.3.7

Tabela 37: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.10	Supervisão do limite de frequência de saída 1	0	2		0		315	0 = Sem limite 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior
P2.3.11	Supervisão do limite de frequência de saída 1; valor supervisionado	0.00	320.00	Hz	0.00		316	
P2.3.12	Supervisão do limite de frequência de saída 2	0	2		0		346	0 = Sem limite 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior
P2.3.13	Limite de frequência de saída 2; valor supervisionado	0.00	320.00	Hz	0.00		347	
P2.3.14	Função de supervisão do limite de torque	0	2		0		348	0 = Não 1 = Limite baixo 2 = Limite alto
P2.3.15	Valor de supervisão do limite de torque	-300.0	300.0	%	100.0		349	
P2.3.16	Função de supervisão de limite de referência	0	2		0		350	0 = Não 1 = Limite baixo 2 = Limite alto
P2.3.17	Valor de supervisão do limite de referência	0.0	100.0	%	0.0		351	
P2.3.18	Atraso de desativação de freio externo	0.0	100.0	s	0.5		352	
P2.3.19	Atraso de ativação de freio externo	0.0	100.0	s	1.5		353	
P2.3.20	Supervisão do limite de temperatura do conversor de frequência	0	2		0		354	0 = Não 1 = Limite baixo 2 = Limite alto

Tabela 37: Sinais de saída, G2.3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.21	Valor supervisionado de temperatura do conversor de frequência	-10	100	°C	40		355	
P2.3.22	Escala da saída analógica 2	0.1	E.10		0.1		471	
P2.3.23	Função da saída analógica 2	0	14		4		472	Conforme parâmetro 2.3.2
P2.3.24	Tempo de filtragem da saída analógica 2	0.00	10.00	s	1.00		473	
P2.3.25	Inversão da saída analógica 2	0	1		0		474	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.26	Saída analógica 2 mínima	0	1		0		475	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P.2.3.27	Escala da saída analógica 2	10	1000	%	1.00		476	

* = Use o método TTF para programar esses parâmetros

5.4.5 PARÂMETROS DE CONTROLE DE CONVERSOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.4)

Tabela 38: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.4.1	Forma da rampa 1	0.0	10.0	s	0.1		500	0 = Linear >0 = Tempo de rampa da curva S
P2.4.2	Forma da rampa 2	0.0	10.0	s	0.0		501	0 = Linear >0 = Tempo de rampa da curva S
P2.4.3	Tempo de aceleração 2	0.1	3000.0	s	1.0		502	
P2.4.4	Tempo de desaceleração 2	0.1	3000.0	s	1.0		503	
P2.4.5	Cortador do freio	0	4		0		504	0 = Desativado 1 = Usado em funcionamento 2 = Cortador do freio externo 3 = Usado quando parado/em funcionamento 4 = Usado em funcionamento (sem teste)
P2.4.6	Função de partida	0	2		0		505	0 = Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = Partida dinâmica condicional
P2.4.7	Função de parada	0	3		0		506	0 = Desaceleração por inércia 1 = Rampa 2 = Rampa + Desaceleração de ativação de funcionamento 3 = Desaceleração + Rampa de ativação de funcionamento
P2.4.8	Corrente de frenagem de CC	0.00	IL	A	0,7 x IH		507	
P2.4.9	Tempo de frenagem CC na parada	0.00	600.00	s	0.00		508	

Tabela 38: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.4.10	Frequência para iniciar frenagem de CC durante parada de rampa	0.10	10.00	Hz	1.50		515	
P2.4.11	Tempo de frenagem CC na partida	0.00	600.00	s	0.00		516	
P2.4.12 *	Freio de fluxo	0	1		0		520	0 = Desligada 0 = Ativado
P2.4.13	Corrente de frenagem de fluxo	0.00	IL	A	IH		519	

5.4.6 PARÂMETROS DE FREQUÊNCIAS PROIBIDAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.5)

Tabela 39: Parâmetros de frequências proibidas, G2.5

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.5.1	Limite inferior da faixa de frequência proibida 1	-1.00	320.00	Hz	0.00		509	0 = Não usado
P2.5.2	Limite superior da faixa de frequência proibida 1	0.00	320.00	Hz	0.00		510	0 = Não usado
P2.5.3	Limite inferior da faixa de frequência proibida 2	0.00	320.00	Hz	0.00		511	0 = Não usado
P2.5.4	Limite superior da faixa de frequência proibida 2	0.00	320.00	Hz	0.00		512	0 = Não usado
P2.5.5	Limite inferior da faixa de frequência proibida 3	0.00	320.00	Hz	0.00		513	0 = Não usado
P2.5.6	Limite superior da faixa de frequência proibida 3	0.00	320.00	Hz	0.00		514	0 = Não usado
P2.5.7	Rampa de acel./desacel. proibida	0.1	10.0	x	1.0		518	

5.4.7 PARÂMETROS DE CONTROLE DO MOTOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.6)

Tabela 40: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.1	Modo de controle do motor	0	1/3		0		600	0 = Controle de frequência 1 = Cont. velocidade NXP: 2 = Não usado 3 = Controle de velocidade de loop fechado 4 = Controle de torque de loop fechado
P2.6.2	Optimização U/f	0	1		0		109	NXP: 0 = Não usado 1=Binário de reforço automático
P2.6.3	Seleção de razão U/f	0	3		0		108	0 = Linear 1 = Quadrática 2 = Programável 3 = Linear com otim. de fluxo
P2.6.4	Ponto de enfraquecimento do campo	8.00	320.00	Hz	50.00		602	
P2.6.5	Tensão no ponto de enfraquecimento do campo	10.00	200.00	%	100.00		603	
P2.6.6	Frequência do ponto médio da curva de U/f	0.00	P2.6.4	Hz	50.00		604	
P2.6.7	Tensão do ponto médio da curva de U/f	0.00	100.00	%	100.00		605	
P2.6.8	Tensão de saída em frequência zero	0.00	40.00	%	Varia		606	
P2.6.9	Frequência de comutação	1	Varia	kHz	Varia		601	

Tabela 40: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.10	Controlador de sobretensão	0	2		1		607	0 = Não usado 1 = Usado (sem rampa) 2 = Usado (com rampa)
P2.6.11	Controlador de subtenção	0	1		1		608	0 = Não usado 1 = Usado
P2.6.12	Queda de carga	0.00	100.00	%	0.00		620	
P2.6.13	Identification	0	1/2		0		631	
Grupo de parâmetros de loop fechado 2.6.14								
P2.6.14.1	Corrente de magnetização	0.00	2 x I _H	A	0.00		612	
P2.6.14.2	Ganho P de controle de velocidade	1	1000		30		613	
P2.6.14.3	Tempo I de controle de velocidade	0.0	3200.0	ms	30.0		614	
P2.6.14.5	Compensação de aceleração	0.00	300.00	%	0.00		626	
P2.6.14.6	Ajuste de escorregamento	0	500	%	100		619	
P2.6.14.7	Corrente de magnetização na partida	0,00	I _L	A	0.00		627	
P2.6.14.8	Tempo de magnetização na partida	0	60000	ms	0		628	
P2.6.14.9	Tempo de velocidade 0 na partida	0	32000	ms	100		615	
P2.6.14.10	Tempo de velocidade 0 na parada	0	32000	ms	100		616	
P2.6.14.11	Torque de inicialização	0	3		0		621	0 = Não usado 1 = Memória de torque 2 = Referência de torque 3 = Torque de inicialização para frente/trás

Tabela 40: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.14.12	Torque de inicialização FRENTE	-300.0	300.00	%	0.0		633	
P2.6.14.13	Torque de inicialização TRÁS	-300.0	300.0	%	0.0		634	
P2.6.14.15	Tempo de filtração do codificador	0.0	100.0	ms	0.0		618	
P2.6.14.17	Ganho P de controle de corrente	0.00	100.00	%	40.00		617	
Grupo de parâmetros de identificação 2.6.15								
P2.6.15.1	Passo de velocidade	-50.0	50.0	%	0.0		1252	

5.4.8 PROTEÇÕES (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.7)

Tabela 41: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.1	Resposta à falha de referência de 4 mA	0	5		4		700	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Aviso + Frequência anterior 3 = Aviso+FreqPre-def 2.7.2 4 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 5 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.2	Frequência de falha de referência de 4 mA	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		728	
P2.7.3	Resposta da falha externa	0	3		2		701	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7
P2.7.4	Supervisão de fases de entrada	0	3		0		730	3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.5	Resposta a falha de subtensão	0	1		0		727	0 = Falha armazenada no histórico Falha não armazenada
P2.7.6	Supervisão de fase de saída	0	3		2		702	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7
P2.7.7	Proteção contra falha de aterramento	0	3		2		703	3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.8	Proteção térmica do motor	0	3		2		704	
P2.7.9	Fator de temperatura ambiente do motor	-100.0	100.0	%	0.0		705	
P2.7.10	Fator de arrefecimento do motor em velocidade zero	0.0	150.0	%	40.0		706	
P2.7.11	Constante de tempo térmica do motor	1	200	mín.	Varia		707	

Tabela 41: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.12	Loop de trabalho do motor	0	150	%	100		708	
P2.7.13	Proteção de parada	0	3		1		709	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.14	Corrente de estolagem	0.00	2 x IH	A	1H		710	
P2.7.15	Limite de tempo de estolagem	1.00	120.00	s	15.00		711	
P2.7.16	Limite de frequência de estolagem	1.0	P2.1.2	Hz	25.0		712	
P2.7.17	Proteção contra subcarga	0	3		0		713	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.18	Torque fnom na SUBIDA	10.0	150.0	%	50.0		714	
P2.7.19	SUBIDA Carga de frequência zero	5.0	150.0	%	10.0		715	
P2.7.20	Limite de tempo de proteção contra subcarga	2.00	600.00	s	20.00		716	
P2.7.21	Resposta a falha de termistor	0	3		2		732	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.22	Resposta a falha de fieldbus	0	3		2		733	Consulte P2.7.21
P2.7.23	Resposta a falha de slot	0	3		2		734	Consulte P2.7.21
P2.7.24	Número de entradas PT100	0	5		0		739	

Tabela 41: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.25	Resposta a falha PT100	0	3		0		740	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.26	Limite de aviso PT100	-30.0	200.0	°C	120.0		741	
P2.7.27	Limite de falha PT100	-30.0	200.0	°C	130.0		742	

5.4.9 PARÂMETROS DE REINÍCIO AUTOMÁTICO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.8)

Tabela 42: Parâmetros de partida automática, G2.8

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.8.1	Tempo de espera	0.10	10.00	s	0.50		717	
P2.8.2	Tempo para tentativas	0.00	60.00	s	30.00		718	
P2.8.3	Função de partida	0	2		0		719	0= Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = De acordo com P2.4.6
P2.8.4	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	10		0		720	
P2.8.5	Número de tentativas após acionamento por sobre-tensão	0	10		0		721	
P2.8.6	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	3		0		722	
P2.8.7	Número de tentativas após acionamento de referência de 4 mA	0	10		0		723	
P2.8.8	Número de tentativas após acionamento por falha de temperatura do motor	0	10		0		726	
P2.8.9	Número de tentativas após acionamento por falha externa	0	10		0		725	
P2.8.10	Número de tentativas após acionamento por falha de subcarga	0	10		0		738	

5.4.10 CONTROLE DE TECLADO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M3)

Os parâmetros para a seleção do local de controle e direção no teclado estão listados abaixo. Consulte o menu de controle do teclado no Manual do Usuário do produto.

Tabela 43: Parâmetros de controle do teclado, M3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P3.1	Local de controle	1	3		1		125	1 = Terminal de E/S 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P3.2	Referência do teclado	P2.1.1	P2.1.2	Hz	0.00			
P3.3	Direção (no teclado)	0	1		0		123	
P3.4	Referência de PID	0.00	100.00	%	0.00		167	
P3.5	Referência de PID 2	0.00	100.00	%	0.00		168	
R3.4	Botão de parada	0	1		1		114	0 = Função limitada do botão de parada 1 = Botão de parada sempre ativado

5.4.11 MENU DO SISTEMA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M6)

Para obter informações sobre parâmetros e funções relacionados ao uso geral do conversor de frequência, como seleção de aplicação e idioma, conjuntos de parâmetros personalizados ou informações sobre hardware e software, consulte o Manual do Usuário do produto.

5.4.12 PLACAS EXPANSORAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M7)

O menu M7 mostra as placas expansoras e opcionais conectadas à placa de controle e informações relacionadas às placas. Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

6 APLICATIVO DE CONTROLE MULTIFINALIDADE

6.1 INTRODUÇÃO

Selecione o Aplicativo de controle multipasso no menu M6 na página S6.2.

O Aplicativo de controle multipasso oferece uma vasta gama de parâmetros para motores de controle. Ele pode ser usado para vários tipos de processos onde uma ampla flexibilidade de sinais de E/S é necessária e controle de PID não é necessário (se você precisar de funções de controle de PID, use o Aplicativo de controle de PID ou o Aplicativo de controle de bombas e ventiladores).

A referência de frequência pode ser selecionada, por exemplo, das entradas analógicas, controle de joystick, potenciômetro do motor e de uma função matemática das entradas analógicas. Também há parâmetros para comunicação Fieldbus. Velocidades multipasso e velocidade de jogging também podem ser selecionadas se entradas digitais forem programadas para essas funções.

- As entradas digitais e todas as saídas são livremente programáveis e a aplicação é compatível com todas as placas de E/S.

Funções adicionais:

- Seleção de faixa de sinal da entrada analógica
- Duas supervisões de limite de frequência
- Supervisão de limite de torque
- Supervisão de limite de referência
- Programação de rampa em S e rampas de segundos
- Partida/Parada programável e lógica reversa
- Freio-DC no início e parada
- Três áreas de frequência proibidas
- Curva de U/f programável e frequência de comutação
- Reinício automático
- Proteção térmica do motor e contra estolagem: completamente programável; desligada, aviso, falha
- Proteção contra subcarga do motor
- Supervisão de fase de entrada e saída
- Histerese do joystick
- Função de suspensão

Funções NXP:

- Funções de limite de potência
- Diferentes limites de potência para lado do motor e gerador
- Função Seguidor de mestre
- Diferentes limites de torque para lado do motor e gerador
- Entrada do monitor de resfriamento para unidade de troca de calor
- A entrada de monitoramento do freio e o monitor de corrente real para fechamento imediato do freio.
- Ajuste de controle de velocidade separado para diferentes velocidades e cargas
- Duas referências diferentes da função de avanço incremental
- Possibilidade de conectar os dados de processo FB a qualquer parâmetro e alguns valores de monitoramento
- Parâmetro de identificação pode ser ajustado manualmente

Os parâmetros do Aplicativo de controle multifinalidade são explicados no Capítulo 9 *Descrição de parâmetros* deste manual. As explicações estão organizadas de acordo com o número de ID individual do parâmetro.

6.2 CONTROLE E/S

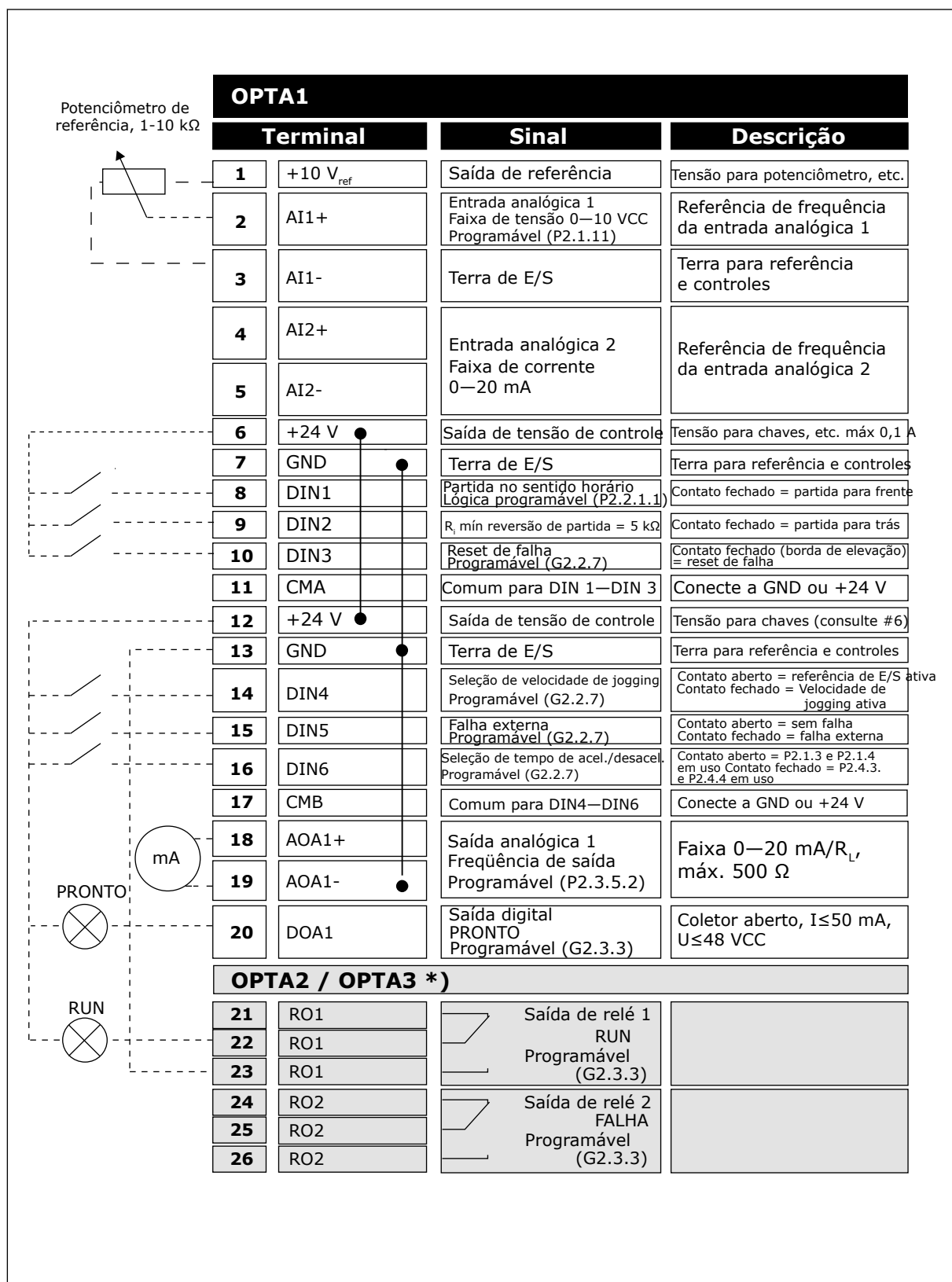


Fig. 16: Exemplo de conexão e configuração de E/S padrão do aplicativo de controle multifinalidade

*) A placa opcional A3 não possui terminal para contato aberto em sua segunda saída de relé (o terminal 24 está ausente).



INDICAÇÃO!

consulte as seleções de jumpers abaixo. Mais informações no Manual do Usuário do produto.

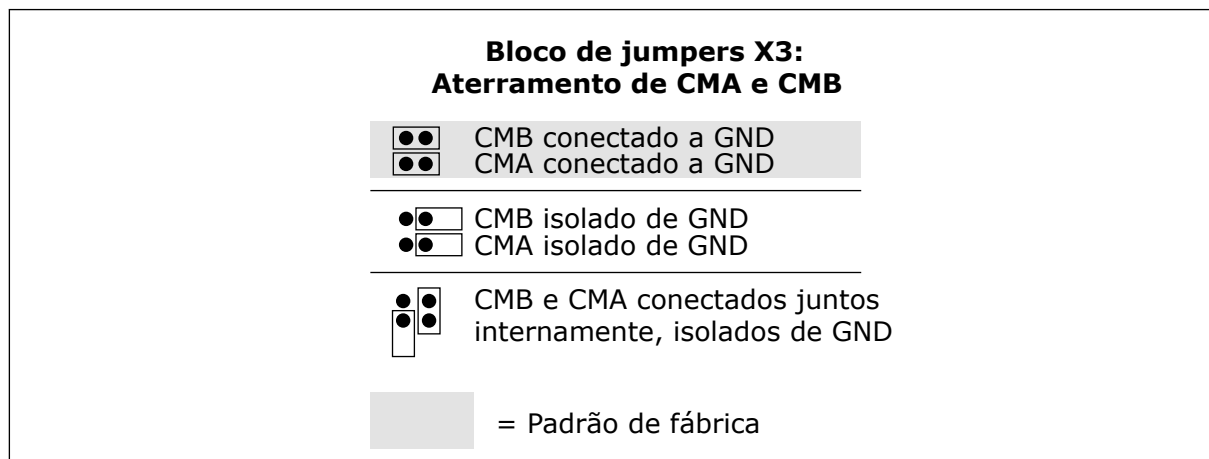


Fig. 17: Seleções de jumpers

6.3 LÓGICA DO SINAL DE CONTROLE NO APLICATIVO DE CONTROLE MULTIFINALIDADE

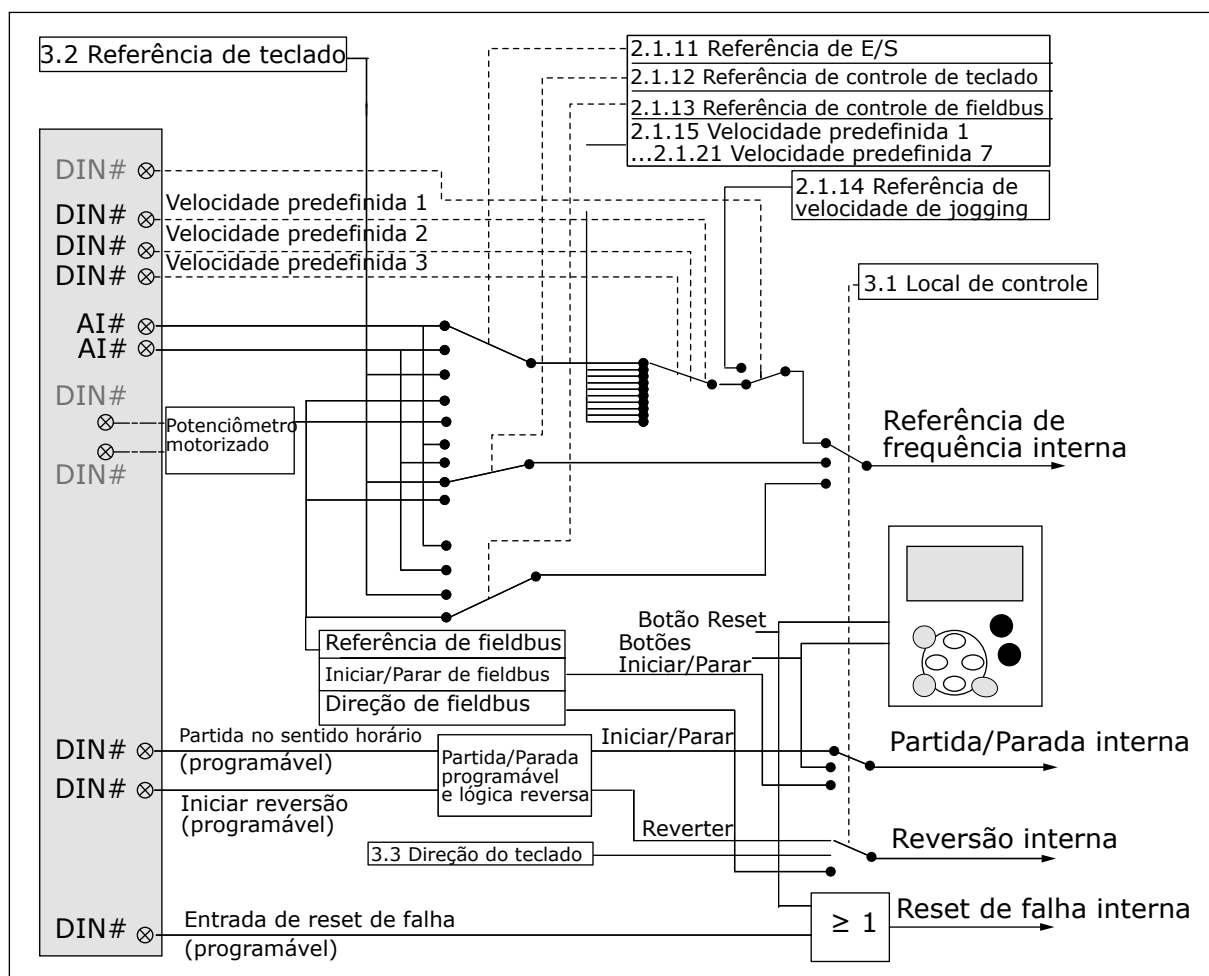


Fig. 18: Lógica do sinal de controle do Aplicativo de controle multifinalidade

6.4 APLICATIVO DE CONTROLE MULTIFINALIDADE - LISTAS DE PARÂMETROS

6.4.1 VALORES DE MONITORAMENTO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M1)

Os valores de monitoramento são os valores reais dos parâmetros e sinais, bem como os status e as medições. Valores de monitoramento marcados com asterisco (*) podem ser controlados do fieldbus.

Tabela 44: Valores de monitoramento, conversores NXS

Índice	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.1	Frequência de saída	Hz	1	
V1.2	Referência de frequência	Hz	25	
V1.3	Velocidade do motor	rpm	2	
V1.4	Corrente do motor	A	3	
V1.5	Torque do motor	%	4	
V1.6	Potência do motor	%	5	
V1.7	Tensão do motor	V	6	
V1.8	Tensão do circuito intermediário CC	V	7	
V1.9	Temperatura da unidade	°C	8	
V1.10	Temperatura do motor	%	9	
V1.11	Entrada analógica 1	V/mA	13	
V1.12	Entrada analógica 2	V/mA	14	
V1.13	DIN 1, 2, 3		15	
V1.14	DIN 4, 5, 6		16	
V1.15	Saída analógica 1	V/mA	26	
V1.16	Entrada analógica 3	V/mA	27	
V1.17	Entrada analógica 4	V/mA	28	
V1.18	Referência de torque	%	18	
V1.19	Temperatura máx. do sensor	°C	42	
G1.20	Itens de multimonitoramento			
V1.21.1	Current	A	1113	
V1.21.2	Torque	%	1125	
V1.21.3	Tensão CC	V	44	

Tabela 44: Valores de monitoramento, conversores NXS

Índice	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.21.4	Palavra de status		43	Consulte Tabela 53 Conteúdo da palavra de status da aplicação.
V1.21.5	Histórico Falhas		37	
V1.21.6	Corrente motor	A	45	
V1.21.7	Aviso		74	
V1.21.8	Temp. do sensor 1	°C	50	
V1.21.9	Temp. do sensor 2	°C	51	
V1.21.10	Temp. do sensor 3	°C	52	
V1.21.25	Temp. do sensor 4	°C	69	
V1.21.26	Temp. do sensor 5	°C	70	
V1.21.27	Temp. do sensor 6	°C	71	

Tabela 45: Valores de monitoramento, conversores NXP

Index	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.1	Frequência de saída	Hz	1	
V1.2	Referência de frequência	Hz	25	
V1.3	Velocidade do motor	rpm	2	
V1.4	Corrente do motor	A	3	
V1.5	Torque do motor	%	4	
V1.6	Potência do motor	%	5	
V1.7	Tensão do motor	V	6	
V1.8	Tensão do circuito intermediário CC	V	7	
V1.9	Temperatura da unidade	°C	8	
V1.10	Temperatura do motor	%	9	
V1.11 *	Entrada analógica 1	V/mA	13	
V1.12 *	Entrada analógica 2	V/mA	14	
V1.13	DIN 1, 2, 3		15	
V1.14	DIN 4, 5, 6		16	
V1.15	Saída analógica 1	V/mA	26	
V1.16 *	Entrada analógica 3	V/mA	27	
V1.17 *	Entrada analógica 4	V/mA	28	
V1.18	Referência de torque	%	18	
V1.19	Temperatura máx. do sensor	C°	42	
G1.20	Itens de multimonitoramento			
V1.21.1	Current	A	1113	
V1.21.2	Torque	%	1125	
V1.21.3	Tensão CC	V	44	

Tabela 45: Valores de monitoramento, conversores NXP

Index	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.21.4	Palavra de status		43	Consulte Tabela 53 Conteúdo da palavra de status da aplicação.
V1.21.5	Frequência do codificador 1	Hz	1124	
V1.21.6	Loops do eixo	r	1170	Consulte ID1090
V1.21.7	Ângulo do eixo	Deg	1169	Consulte ID1090
V1.21.8	Temp. do sensor 1	°C	50	
V1.21.9	Temp. do sensor 2	°C	51	
V1.21.10	Temp. do sensor 3	°C	52	
V1.21.11	Frequência do codificador 2	Hz	53	
V1.21.12	Posição absoluta do codificador		54	
V1.21.13	Rotações absolutas do codificador		55	
V1.21.14	Status de execução de ID		49	
V1.21.15	PolePairNumber		58	
V1.21.16	Entrada analógica 1	%	59	
V1.21.17	Entrada analógica 2	%	60	
V1.21.18 *	Entrada analógica 3	%	61	
V1.21.19 *	Entrada analógica 4	%	62	
V1.21.20	Saída analógica 2	%	31	
V1.21.21	Saída analógica 3	%	32	
V1.21.22	Loop fechado de referência de frequência final	Hz	1131	
V1.21.23	Resposta do passo	Hz	1132	
V1.21.24	Potência de saída	kW	1508	
V1.21.25	Temp. do sensor 4	°C	69	
V1.21.26	Temp. do sensor 5	°C	70	

Tabela 45: Valores de monitoramento, conversores NXP

Index	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.21.27	Temp. do sensor 6	°C	71	
V1.22.1 *	Referência de torque de FB	%	1140	
V1.22.2 *	Escala de limite de FB	%	46	
V1.22.3 *	Referência do ajuste de FB	%	47	
V1.22.4 *	Saída analógica de FB	%	48	
V1.22.5	Última falha ativa		37	
V1.22.6	Corrente do motor para FB	A	45	
V1.22.7	Pal. status DIN 1		56	Consulte Tabela 47 Status das entradas digitais: ID56 e ID57
V1.22.8	Pal. status DIN 2		57	Consulte Tabela 47 Status das entradas digitais: ID56 e ID57
V1.22.9	Aviso		74	
V1.22.10	Palavra de falha1		1172	Consulte Tabela 48 Palavra de falha 1, ID1172
V1.22.11	Palavra de falha2		1173	Consulte Tabela 49 Palavra de falha 2, ID1173
V1.22.12	Palavra de alarme 1		1174	Consulte Tabela 50 Palavra de alarme 1, ID1174
V1.23.1	Status do sistema SystemBus		1601	Consulte Tabela 51 Palavra de status de SystemBus, ID1601
V1.23.2	Corrente total	A	83	
V1.23.3.1	Corrente do motor D1	A	1616	
V1.23.3.2	Corrente do motor D2	A	1605	
V1.23.3.3	Corrente do motor D3	A	1606	
V1.23.3.4	Corrente do motor D4	A	1607	
V1.23.4.1	Pal. status D1		1615	Consulte Tabela 52 Palavra de status do conversor seguidor

Tabela 45: Valores de monitoramento, conversores NXP

Index	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.23.4.2	Pal. status D2		1602	Consulte <i>Tabela 52 Palavra de status do conversor seguidor</i>
V1.23.4.3	Pal. status D3		1603	Consulte <i>Tabela 52 Palavra de status do conversor seguidor</i>
V1.23.4.4	Pal. status D4		1604	Consulte <i>Tabela 52 Palavra de status do conversor seguidor</i>

Tabela 46: Status das entradas digitais: ID15 e ID16

	Status de DIN1/DIN2/DIN3	Status DIN4/DIN5/DIN6
b0	DIN3	DIN6
b1	DIN2	DIN5
b2	DIN1	DIN4

Tabela 47: Status das entradas digitais: ID56 e ID57

	Pal. status DIN 1	Pal. status DIN 2
b0	DIN: A.1	DIN: C.5
b1	DIN: A.2	DIN: C.6
b2	DIN: A.3	DIN: D.1
b3	DIN: A.4	DIN: D.2
b4	DIN: A.5	DIN: D.3
b5	DIN: A.6	DIN: D.4
b6	DIN: B.1	DIN: D.5
b7	DIN: B.2	DIN: D.6
b8	DIN: B.3	DIN: E.1
b9	DIN: B.4	DIN: E.2
b10	DIN: B.5	DIN: E.3
b11	DIN: B.6	DIN: E.4
b12	DIN: C.1	DIN: E.5
b13	DIN: C.2	DIN: E.6
b14	DIN: C.3	
b15	DIN: C.4	

Tabela 48: Palavra de falha 1, ID1172

	Falha	Comentário
b0	Sobrecorrente ou IGBT	F1, F31, F41
b1	Sobretensão	F2
b2	Subtensão	F9
b3	Motor parado	F15
b4	Falha a terra	F3
b5	Subcarga do motor	F17
b6	Superaquecimento do conversor	F14
b7	Superaquecimento do motor	F16, F56, F29, F65
b8	Fase de entrada	F10
b11	Controle de teclado ou PC	F52
b12	Fieldbus	F53
b13	SystemBus	F59
b14	Slot	F54
b15	4 mA	F50

Tabela 49: Palavra de falha 2, ID1173

	Falha	Comentário
b2	Codificador	F43
b4		
b6	Externa	F51
b9	IGBT	F31, F41
b10	Freio	F58
b14	Chave principal aberta	F64
b15		

Tabela 50: Palavra de alarme 1, ID1174

	Aviso	Comentário
b0	Motor parado	W15
b1	Superaquecimento do motor	W16, W29, W56, W65
b2	Subcarga do motor	W17
b3	Perda da fase de entrada	W10
b4	Perda da fase de saída	W11
b8	Aviso de superaquecimento de conversor	W14
b9	Entrada analógica < 4 mA	W50
b10	Não usado	
b13	Não usado	
b14	Freio mecânico	W58
b15	Falha/Aviso de teclado ou PC	W52

Tabela 51: Palavra de status de SystemBus, ID1601

	Falso	Verdadeiro
b0		Reservado
b1		Conversor 1 pronto
b2		Conversor 1 em funcionamento
b3		Falha do conversor 1
b4		Reservado
b5		Conversor 2 pronto
b6		Conversor 2 em funcionamento
b7		Falha do conversor 2
b8		Reservado
b9		Conversor 3 pronto
b10		Conversor 3 em funcionamento
b11		Falha do conversor 3
b12		Reservado
b13		Conversor 4 pronto
b14		Conversor 4 em funcionamento
b15		Falha do conversor 4

Tabela 52: Palavra de status do conversor seguidor

	Falso	Verdadeiro
b0	Fluxo não pronto	Fluxo pronto (>90%)
b1	Não no estado Pronto	Pronto
b2	Não em funcionamento	Em funcionamento
b3	Sem falha	Falha
b4		Estado da chave de carga
b5		
b6	Funcionamento desativado	Ativar funcionamento
b7	Sem aviso	Aviso
b8		
b9		
b10		
b11	Sem freio de CC	Freio de CC ativo
b12	Sem solicitação de funcionamento	Solicitação de funcionamento
b13	Sem controles de limite ativos	Controle de limite ativo
b14	Controle de freio externo DESATIVADO	Controle de freio externo ATIVADO
b15		Pulsção

A Palavra de status da aplicação combina diferentes status de conversores em uma palavra de dados (consulte Palavra de status do Valor de Monitoramento V1.21.4). A Palavra de status estará visível no teclado somente no aplicativo multifinalidade. A Palavra de status de qualquer outra aplicação pode ser lida com o software para PC NCDriver.

Tabela 53: Conteúdo da palavra de status da aplicação

Aplicação	Padrão	Loc/Rem	Multipasso	PID	MP	PFC
Palavra de status						
b0						
b1	Pronto	Pronto	Pronto	Pronto	Pronto	Pronto
b2	Funciona- mento	Funciona- mento	Funciona- mento	Funciona- mento	Funciona- mento	Funciona- mento
b3	Falha	Falha	Falha	Falha	Falha	Falha
b4						
b5					Sem EMStop (NXP)	
b6	Permitir fun- cionamento	Permitir fun- cionamento	Permitir fun- cionamento	Permitir fun- cionamento	Permitir fun- cionamento	Permitir fun- cionamento
b7	Aviso	Aviso	Aviso	Aviso	Aviso	Aviso
b8						
b9						
b10						
b11	Freio de CC	Freio de CC	Freio de CC	Freio de CC	Freio de CC	Freio de CC
b12	Solicitação de funciona- mento	Solicitação de funciona- mento	Solicitação de funciona- mento	Solicitação de funciona- mento	Solicitação de funciona- mento	Solicitação de funciona- mento
b13	Controle de limite	Controle de limite	Controle de limite	Controle de limite	Controle de limite	Controle de limite
b14					Controle de freio	Aux 1
b15		Local B está ativo		PID ativo		Aux 2

6.4.2 PARÂMETROS BÁSICOS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.1)

Tabela 54: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.1	Freq. mín.	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		101	
P2.1.2	Frequência máx.	P2.1.1	320.00	Hz	50.00		102	
P2.1.3	Tempo de aceleração 1	0.1	3000.0	s	3.0		103	
P2.1.4	Tempo de desaceleração 1	0.1	3000.0	s	3.0		104	
P2.1.5	Limite de corrente	Varia	Varia	A	0.00		107	
P2.1.6 *	Tensão nominal do motor	180	690	V	NX2: 230 V NX5: 400 V NX6: 690 V		110	
P2.1.7 *	Frequência nominal do motor	8.00	320.00	Hz	50.00		111	
P2.1.8 *	Velocidade nominal do motor	24	20 000	rpm	1440		112	
P2.1.9 *	Corrente nominal do motor	Varia	Varia	A	5.40		113	
P2.1.10	Cos phi do motor	0.30	1.00		0.85		120	

Tabela 54: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.11	Referência de E/S	0	15/16		0		117	0 = AI1 1 = AI2 2 = AI1 + AI2 3 = AI1-AI2 4 = AI2-AI1 5 = AI1xAI2 6 = Joystick AI1 7 = Joystick AI2 8 = Teclado 9 = Fieldbus 10 = Potenciômetro motorizado 11 = AI1, AI2 mínimo 12 = AI1, AI2 máximo 13 = Frequência máx. 14=Seleção de AI1/AI2 15 = Codificador 1 16 = Codificador 2 (somente NXP)
P2.1.12	Referência de controle de teclado	0	9		8		121	0 = AI1 1 = AI2 2 = AI1 + AI2 3 = AI1-AI2 4 = AI2-AI1 5 = AI1xAI2 6 = Joystick AI1 7 = Joystick AI2 8 = Teclado 9 = Fieldbus
P2.1.13	Referência de controle de fieldbus	0	9		9		122	Consulte P2.1.12
P2.1.14	Referência de velocidade de jogging	0.00	P2.1.2	Hz	5.00		124	Consulte ID413 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.1.15	Velocidade predefinida 1	0.00	P2.1.2	Hz	10.00		105	
P2.1.16	Velocidade predefinida 2	0.00	P2.1.2	Hz	15.00		106	
P2.1.17	Velocidade predefinida 3	0.00	P2.1.2	Hz	20.00		126	
P2.1.18	Velocidade predefinida 4	0.00	P2.1.2	Hz	25.00		127	

Tabela 54: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.19	Velocidade predefinida 5	0.00	P2.1.2	Hz	30.00		128	
P2.1.20	Velocidade predefinida 6	0.00	P2.1.2	Hz	40.00		129	
P2.1.21	Velocidade predefinida 7	0.00	P2.1.2	Hz	50.00		130	

* = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após FC ser interrompido.

6.4.3 SINAIS DE ENTRADA

Tabela 55: Configurações básicas (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.1)

Index	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unit	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.1.1 **	Seleção de lógica de partida/parada	0	7		0		300	Logic = 0 Sinal ctrl 1 = Partida para frente Sinal ctrl 2 = Partida reversa Logic = 1 Sinal ctrl 1 = Partida/Parada Sinal Ctrl 2 = Reversão Logic = 2 Sinal ctrl 1 = Partida/Parada Sinal ctrl 2 = Ativar funcionamento Logic = 3 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso de parada Logic = 4 Sinal Ctrl 1 = Iniciar Sinal de controle 2 = Potenciômetro do motor PARA CIMA Logic = 5 Sinal ctrl 1 = Pulso para frente (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso para trás (borda) Logic = 6 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Pulso reverso Logic = 7 Sinal ctrl 1 = Pulso de partida (borda) Sinal ctrl 2 = Ativar pulso
P2.2.1.2 **	Tempo de rampa do potenciômetro motorizado	0.1	2000.0	Hz/s	10.0		331	
P2.2.1.3 **	Reset da memória de referência da frequência do potenciômetro do motor	0	2		1		367	0 = Sem reset 1 = Reseta se parado ou desligado 2 = Resetar se desligado

Tabela 55: Configurações básicas (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.1)

Index	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unit	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P. 2.2.1.4 **	Ajustar entrada	0	5		0		493	0 = Não usado 1 = AI1 2 = AI2 3 = AI3 4 = AI4 5 = Fieldbus (consulte o grupo G2.9)
P2.2.1.5	Ajustar mínimo	0.0	100.0	%	0.0		494	
P2.2.1.6	Ajustar máximo	0.0	100.0	%	0.0		495	

** = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após FC ser interrompido.

Tabela 56: Entrada analógica 1 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.2)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.2.1 **	Seleção de sinal AI1	0.1	E.10		A.1		377	
P2.2.2.2	Tempo de filtro de AI1	0.00	320.00	s	0.10		324	
P2.2.2.3	Faixa de sinal de AI1	0	3		0		320	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = -10 V...+10 V* 3 = Intervalo personalizado *
P2.2.2.4	Configuração mínima personalizada AI1	-160.00	160.00	%	0.00		321	
P2.2.2.5	Configuração máxima personalizada AI1	-160.00	160.00	%	100.00		322	
P2.2.2.6	Escala de referência AI1, valor mínimo	0.00	320.00	Hz	0.00		303	
P2.2.2.7	Escala de referência AI1, valor máximo	0.00	320.00	Hz	0.00		304	
P2.2.2.8	Histerese de joystick AI1	0.00	20.00	%	0.00		384	
P2.2.2.9	Limite de suspensão AI1	0.00	100.00	%	0.00		385	
P2.2.2.10	Atraso de suspensão AI1	0.00	320.00	s	0.00		386	
P2.2.2.11	Compensação de joystick AI1	-100.00	100.00	%	0.00		165	

* = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

** = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 Princípio da programação "Terminal to function" (TTF))

Tabela 57: Entrada analógica 2 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.3)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.3.1 **	Seleção de sinal AI2	0.1	E.10		A.2		388	
P2.2.3.2	Tempo de filtro de AI2	0.00	320.00	s	0.10		329	0 = Sem filtragem
P2.2.3.3	Faixa de sinal de AI2	0	3		1		325	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = -10 V...+10 V* 3 = Intervalo personalizado *
P2.2.3.4	Configuração mínima personalizada AI2	-160.00	160.00	%	20.00		326	
P2.2.3.5	Configuração máxima personalizada AI2	-160.00	160.00	%	100.00		327	
P2.2.3.6	Escala de referência AI2, valor mínimo	0.00	320.00	Hz	0.00		393	
P2.2.3.7	Escala de referência AI2, valor máximo	0.00	320.00	Hz	0.00		394	
P2.2.3.8	Histerese de joystick AI2	0.00	20.00	%	0.00		395	
P2.2.3.9	Limite de suspensão AI2	0.00	100.00	%	0.00		396	
P2.2.3.10	Atraso de suspensão AI2	0.00	320.00	s	0.00		397	
P2.2.3.11	Compensação de joystick AI2	-100.00	100.00	%	0.00		166	

* = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

** = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 Princípio da programação "Terminal to function" (TTF))

Tabela 58: Entrada analógica 3 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.4)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.4.1 **	Seleção de sinal AI3	0.1	E.10		0.1		141	
P2.2.4.2	Tempo de filtro de AI3	0.00	320.00	s	0.00		142	0 = Sem filtragem
P2.2.4.3	Faixa de sinal de AI3	0	3		0		143	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = -10 V...+10 V* 3 = Intervalo personalizado *
P2.2.4.4	Configuração mínima personalizada AI3	-160.00	160.00	%	0.00		144	
P2.2.4.5	Configuração máxima personalizada AI3	-160.00	160.00	%	100.00		145	
P2.2.4.6	Inversão de sinal AI3	0	1		0		151	0 = Não invertido 1 = Invertido

* = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

** = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 Princípio da programação "Terminal to function" (TTF))

Tabela 59: Entrada analógica 4 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.5)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.5.1 **	Seleção de sinal AI4	0.1	E.10		0.1		152	
P2.2.5.2	Tempo de filtro de AI4	0.00	320.00	s	0.00		153	0 = Sem filtragem
P2.2.5.3	Faixa de sinal de AI4	0	3		1		154	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = -10 V...+10 V* 3 = Intervalo personalizado *
P2.2.5.4	Configuração mínima personalizada AI4	-160.00	160.00	%	20.00		155	
P2.2.5.5	Configuração máxima personalizada AI4	-160.00	160.00	%	100.00		156	
P2.2.5.6	Inversão de sinal AI4	0	1		0		162	0 = Não invertido 1 = Invertido

* = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

** = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 Princípio da programação "Terminal to function" (TTF))

Tabela 60: Entrada analógica livre, seleção de sinal (Teclado: Menu M2 -> G2.2.6)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.6.1	Escala do limite de corrente	0	5		0		399	0 = Não usado 1 = AI1 2 = AI2 3 = AI3 4 = AI4 5 = Escala do limite de FB. Consulte o grupo G2.9
P2.2.6.2	Escala da corrente de frenagem de CC	0	5		0		400	Como parâmetro P2.2.6.1. Escala de 0 a ID507.
P2.2.6.3	Escala de tempos de acel./desacel.	0	5		0		401	Como parâmetro P2.2.6.1. Coloca a rampa ativa em escala de 100% a 10%.
P2.2.6.4	Escala do limite de supervisão de torque	0	5		0		402	Como parâmetro P2.2.6.1. Escala de 0 a ID348.
P2.2.6.5	Escala do limite de torque	0	5		0		485	Como parâmetro P2.2.6.1. Escala de 0 a (ID609 (NXS) ou ID1287 (NXP)).
Somente conversores NXP								
P2.2.6.6	Escala do limite de torque do gerador	0	5		0		1087	Como parâmetro P2.2.6.1. Escala de 0 a ID1288.
P2.2.6.7	Escala do limite de potência do motor	0	5		0		179	Como parâmetro P2.2.6.1. Escala de 0 a ID1289.
P2.2.6.8	Escala do limite de potência do gerador	0	5		0		1088	Como parâmetro P2.2.6.1. Escala de 0 a ID1290.

Use o método de programação TTF para todos os parâmetros de entrada digitais. Consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*

Tabela 61: Entradas digitais (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.4)

Índice	Parâmetros	Mín.	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.7.1 *	Sinal de partida 1	0.1	A.1		403	Consulte P2.2.1.1.
P2.2.7.2 *	Sinal de partida 2	0.1	A.2		404	Consulte P2.2.1.1.
P2.2.7.3 *	Ativar funcionamento	0.1	0.2		407	
P2.2.7.4 *	Reverso	0.1	0.1		412	
P2.2.7.5 *	Velocidade predefinida 1	0.1	0.1		419	Consulte velocidades predefinidas em Parâmetros básicos (G2.1).
P2.2.7.6 *	Velocidade predefinida 2	0.1	0.1		420	
P2.2.7.7 *	Velocidade predefinida 3	0.1	0.1		421	
P2.2.7.8 *	Referência de potenciômetro do motor DESCIDA	0.1	0.1		417	
P2.2.7.9 *	Referência de potenciômetro do motor SUBIDA	0.1	0.1		418	
P2.2.7.10 *	Reset de falha	0.1	A.3		414	
P2.2.7.11 *	Falha externa (fechamento)	0.1	A.5		405	
P2.2.7.12 *	Falha externa (abertura)	0.1	0.2		406	
P2.2.7.13 *	Sel. tempo acel./desacel.	0.1	A.6		408	
P2.2.7.14 *	Ac./Desac. proibida	0.1	0.1		415	
P2.2.7.15 *	Frenagem de CC	0.1	0.1		416	
P2.2.7.16 *	Velocidade de jogging	0.1	A.4		413	
P2.2.7.17 *	Seleção de AI1/AI2	0.1	0.1		422	
P2.2.7.18 *	Controle de terminais de E/S	0.1	0.1		409	
P2.2.7.19 *	Controle do teclado	0.1	0.1		410	
P2.2.7.20 *	Controle de fieldbus	0.1	0.1		411	
P2.2.7.21 *	Seleção de conjunto de parâmetros 1/2	0.1	0.1		496	
P2.2.7.22 *	Modo de controle do motor 1/2	0.1	0.1		164	
Somente conversores NXP						
P2.2.7.23 *	Monitor de resfriamento	0.1	0.2		750	

Tabela 61: Entradas digitais (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.4)

Índice	Parâmetros	Mín.	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.7.24 *	Confirmação de freio externo	0.1	0.2		1210	
P2.2.7.26 *	Ativar avanço incremental	0.1	0.1		532	
P2.2.7.27 *	Referência de avanço incremental 1	0.1	0.1		530	
P2.2.7.28 *	Referência de avanço incremental 2	0.1	0.1		531	
P2.2.7.29 *	Resetar contador do codificador	0.1	0.1		1090	
P2.2.7.30 *	Parada de emergência	0.1	0.2		1213	
P2.2.7.31 *	Modo de Seguidor de mestre 2	0.1	0.1		1092	Consulte o Capítulo 9.2 <i>Função de mestre/seguir</i> (somente NXP) e os parâmetros P2.11.1-P2.11.7.
P2.2.7.32 *	Confirmação de opção de entrada	0.1	0.2		1209	
P2.2.7.33 *	Entrada de falha de filtro ativo	0.1	0.1		214	

cc = Contato de fechamento

oc = Contato de abertura

* = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*).

6.4.4 SINAIS DE SAÍDA

Tabela 62: Saída digital atrasada 1 (Teclado: Menu M2 -> G2.3.1)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.1.1 *	Seleção de sinal de saída digital 1	0.1	E.10		0.1		486	
P2.3.1.2	Função da saída digital 1	0	29		1		312	0 = Não usado 1 = Pronto 2 = Executar 3 = Falha 4 = Falha inversa 5 = Superaquecimento de FC 6 = Falha ou aviso ext. 7 = Falha ou aviso ref. 8 = Aviso 9 = Reversão 10 = Velocidade de jogging selecionada 11 = Na velocidade 12 = Regulador do motor ativado 13 = Supervisão do limite de frequência 14 = Supervisão do limite de frequência 2 15 = Supervisão do limite de torque 16 = Supervisão do limite ref. 17 = Controle de freio externo 18 = Local de controle de E/S ativ. 19 = Supervisão do limite temp. de FC 20 = Referência invertida 21 = Controle de freio ext. invertido

Tabela 62: Saída digital atrasada 1 (Teclado: Menu M2 -> G2.3.1)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.1.2	Função da saída digital 1	0	29		1		312	22 = Falha ou aviso de termistor 23 = Ligar/desligar controle 24 = Fieldbus DIN 1 25 = Fieldbus DIN 2 26 = Fieldbus DIN 3 27 = Aviso.Temp Somente conversores NXS: 28 = Falha.Temp Somente conversores NXP: 29 = Bit.ID
P2.3.1.3	Atraso de ligação da saída digital 1	0.00	320.00	s	0.00		487	
P2.3.1.4	Atraso de desligamento da saída digital 1	0.00	320.00	s	0.00		488	
Somente conversores NXP								
P2.3.1.5	D01 CONV atrasado	0	1		0		1587	Somente conversores NXS: 0 = Não 1 = Sim
P2.3.1.6	D01 bit livre ID	0.0	200.15		0.0		1217	

* = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

Tabela 63: Saída digital atrasada 2 (Teclado: Menu M2 -> G2.3.2)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.2.1	Seleção de sinal de saída digital 2	0.1	E.10		0.1		489	
P2.3.2.2	Função da saída digital 2	0	29		0		490	Consulte P2.3.1.2
P2.3.2.3	Atraso de ligação da saída digital 2	0.00	320.00	s	0.00		491	
P2.3.2.4	Atraso de desligamento da saída digital 2	0.00	320.00	s	0.00		492	
Somente conversores NXP								
P2.3.2.5	D01 CONV atrasado	0	1		0		1588	0 = Não 1 = Sim
P2.3.2.6	D01 bit livre ID	0.0	200.15		0.0		1385	

Tabela 64: Sinais de saída digitais (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.4)

Index	Parâmetros	Mín.	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.3.1 *	Pronto	0.1	A.1		432	
P2.3.3.2 *	Em oper.	0.1	B.1		433	
P2.3.3.3 *	Falha	0.1	B.2		434	
P2.3.3.4 *	Falha invertida	0.1	0.1		435	
P2.3.3.5 *	Aviso	0.1	0.1		436	
P2.3.3.6 *	Falha externa	0.1	0.1		437	
P2.3.3.7 *	Falha/aviso de referência	0.1	0.1		438	
P2.3.3.8 *	Aviso de superaquecimento	0.1	0.1		439	
P2.3.3.9 *	Reverso	0.1	0.1		440	
P2.3.3.10 *	Direção não solicitada	0.1	0.1		441	
P2.3.3.11 *	Na velocidade	0.1	0.1		442	
P2.3.3.12 *	Velocidade de jogging	0.1	0.1		443	
P2.3.3.13 *	Local de controle de E/S	0.1	0.1		444	
P2.3.3.14 *	Controle de freio externo	0.1	0.1		445	Consulte os IDs 445 e 446 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.3.15 *	Controle de freio externo, invertido	0.1	0.1		446	
P2.3.3.16 *	Supervisão do limite de frequência de saída 1	0.1	0.1		447	Consulte ID315 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.3.17 *	Supervisão do limite de frequência de saída 2	0.1	0.1		448	Consulte ID346 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.3.18 *	Supervisão de limite de referência	0.1	0.1		449	Consulte ID350 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.3.19 *	Supervisão de limite de temperatura	0.1	0.1		450	Consulte ID354 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.3.20 *	Supervisão de limite de torque	0.1	0.1		451	Consulte ID348 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.3.21 *	Falha ou aviso do termistor	0.1	0.1		452	
P2.3.3.22 *	Sinal de supervisão de entrada analógica	0.1	0.1		453	Consulte ID356 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.3.23 *	Ativação do regulador do motor	0.1	0.1		454	

Tabela 64: Sinais de saída digitais (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.4)

Index	Parâmetros	Mín.	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.3.24 *	Fieldbus DIN 1	0.1	0.1		455	
P2.3.3.25 *	DIN 2 fieldbus	0.1	0.1		456	
P2.3.3.26 *	DIN 3 fieldbus	0.1	0.1		457	
P2.3.3.27 *	Fieldbus DIN 4	0.1	0.1		169	
P2.3.3.28 *	DIN 5 fieldbus	0.1	0.1		170	
Somente conversores NXP						
P2.3.3.29 *	Pulso de CC pronto	0.1	0.1		1218	
P2.3.3.30 *	Desativação segura ativa	0.1	0.1		756	

* = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

**CUIDADO!**

CERTIFIQUE-SE de não conectar duas funções em uma e a mesma saída para evitar saturações de funções e garantir uma operação sem falhas.

Tabela 65: Configurações de limite (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.4)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.4.1	Supervisão do limite de frequência de saída 1	0	3		0		315	0 = Sem supervisão 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior 3 = Controle de ativação de freio
P2.3.4.2	Supervisão do limite de frequência de saída 1; valor supervisionado	0.00	320.00	Hz	0.00		316	
P2.3.4.3	Supervisão do limite de frequência de saída 2	0	4		0		346	0 = Sem supervisão 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior 3 = Controle de desativação de freio 4 = Controle de ativação/desativação de freio
P2.3.4.4	Limite de frequência de saída 2; valor supervisionado	0.00	320.00	Hz	0.00		347	
P2.3.4.5	Supervisão de limite de torque	0	3		0		348	0 = Sem supervisão 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior 3 = Controle de desativação de freio
P2.3.4.6	Valor de supervisão do limite de torque	-300.0	300.0	%	100.0		349	
P2.3.4.7	Supervisão de limite de referência	0	2		0		350	0 = Sem supervisão 1 = Limite baixo 2 = Limite alto

Tabela 65: Configurações de limite (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.4)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.4.8	Valor de supervisão do limite de referência	0.0	100.0	%	0.0		351	0,0 = Frequência mín. 100,0 = Frequência máx.
P2.3.4.9	Atraso de desativação de freio externo	0.0	100.0	s	0.5		352	
P2.3.4.10	Atraso de ativação de freio externo	0.0	100.0	s	1.5		353	
P2.3.4.11	Supervisão de limite de temperatura	0	2		0		354	0 = Sem supervisão 1 = Limite baixo 2 = Limite alto
P2.3.4.12	Valor de temperatura supervisionado	-10	100	°C	40		355	
P2.3.4.13	Sinal de supervisão analógico	0	4		0		356	0 = Não usado 1 = AI1 2 = AI2 3 = AI3 4 = AI4
P2.3.4.14	Limite inferior de supervisão analógica	0.00	100.00	%	10.00		357	Consulte P2.3.3.22.
P2.3.4.15	Limite superior de supervisão analógica	0.00	100.00	%	90.00		358	Consulte P2.3.3.22.
Somente conversores NXP								
P2.3.4.16	Limite de corrente de ativação/desativação do freio	0	2 x IH	A	0		1085	

Tabela 66: Saída analógica 1 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.5)

Index	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.5.1 *	Seleção de sinal de saída analógica 1	0.1	E.10		A.1		464	
P2.3.5.2	Função da saída analógica 1	0	15		1		307	0 = Não usado (20 mA/10V) 1 = Frequência de saída (0-fmáx) 2 = Referência de freq. (0-fmáx) 3 = Velocidade do motor (0 - Velocidade nominal do motor) 4 = Corrente do motor (0-InMotor) 5 = Torque do motor (0-TnMotor) 6 = Potência do motor (0-PnMotor) 7 = Tensão do motor (0-UnMotor) 8 = Tensão do enlace CC (0 - 1000 V) 9 = AI1 10 = AI2 11 = Freq. de saída (fmin - fmáx) 12 = Torque do motor (-2...+2xTNmot) 13 = Potência do motor (-2...+2xTNmot) 14 = Temperatura de PT100 15 = Saída analógica de FB ProcessData4 (NXS)
P2.3.5.3	Tempo de filtra- gem de saída ana- lógica 1	0.00	100.00	s	1.00		308	
P2.3.5.4	Inversão de saída analógica 1	0	1		0		309	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.5.5	Saída analógica 1 mínima	0	1		0		310	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P2.3.5.6	Escala da saída analógica 1	10	1000	%	100		311	

Tabela 66: Saída analógica 1 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.5)

Index	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.5.7	Compensação da saída analógica 1	-100.00	100.00	%	0.00		375	

* = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

Tabela 67: Saída analógica 2 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.6)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.6.1 *	Seleção de sinal da saída analógica 2	0.1	E.10		0.1		471	
P2.3.6.2	Função da saída analógica 2	0	15		4		472	Consulte P2.3.5.2
P2.3.6.3	Tempo de filtra- gem da saída ana- lógica 2	0.00	10.00	s	1.00		473	
P2.3.6.4	Inversão da saída analógica 2	0	1		0		474	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.6.5	Saída analógica 2 mínima	0	1		0		475	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P2.3.6.6	Escala da saída analógica 2	10	1000	%	100		476	
P2.3.6.7	Compensação da saída analógica 2	-100.00	100.00	%	0.00		477	

* = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

Tabela 68: Saída analógica 3 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.7)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.7.1 *	Seleção de sinal da saída analógica 3	0.1	E.10		0.1		478	
P2.3.7.2	Função da saída analógica 3	0	15		5		479	Consulte P2.3.5.2
P2.3.7.3	Tempo de filtra- gem da saída ana- lógica 3	0.00	10.00	s	1.00		480	
P2.3.7.4	Inversão da saída analógica 3	0	1		0		481	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.7.5	Saída analógica 3 mínima	0	1		0		482	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P2.3.7.6	Escala da saída analógica 3	10	1000	%	100		483	
P2.3.7.7	Compensação da saída analógica 3	-100.00	100.00	%	0.00		484	

* = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

6.4.5 PARÂMETROS DE CONTROLE DE CONVERSOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.4)

Tabela 69: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers. on.	ID	Descrição
P2.4.1	Forma da rampa 1	0.0	10.0	s	0.1		500	0 = Linear 100 = Tempos de aum./dim. de acel./desacel. total
P2.4.2	Forma da rampa 2	0.0	10.0	s	0.0		501	0 = Linear 100 = Tempos de aum./dim. de acel./desacel. total
P2.4.3	Tempo de aceleração 2	0.1	3000.0	s	10.0		502	
P2.4.4	Tempo de desaceleração 2	0.1	3000.0	s	10.0		503	
P2.4.5 *	Brake chopper	0	4		0		504	0 = Desativado 1 = Usado em funcionamento 2 = Cortador do freio externo 3 = Usado quando parado/em funcionamento 4 = Usado em funcionamento (sem teste)
P2.4.6	Função de partida	0	2		0		505	0 = Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = Partida dinâmica condicional
P2.4.7	Função de parada	0	3		0		506	0 = Desaceleração por inércia 1 = Rampa 2 = Rampa + Desaceleração de ativação de funcionamento 3 = Desaceleração + Rampa de ativação de funcionamento
P2.4.8	Corrente de frenagem de CC	0.00	IL	A	0,7 x IH		507	
P2.4.9	Tempo de frenagem CC na parada	0.00	600.00	s	0.00		508	

Tabela 69: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.4.10	Frequência para iniciar frenagem de CC durante parada de rampa	0.10	10.00	Hz	1.50		515	
P2.4.11	Tempo de frenagem CC na partida	0.00	600.00	s	0.00		516	
P2.4.12	Freio de fluxo	0	1		0		520	0 = Desligada 0 = Ativado
P2.4.13	Corrente de frenagem de fluxo	0.00	IL	A	I _H		519	
Somente conversores NXP								
P2.4.14	Corrente do freio de CC na parada	0	IL	A	0,1 x I _H		1080	
P2.4.15	Referência de avanço incremental 1	-320.00	320.00	Hz	2.00		1239	
P2.4.16	Referência de avanço incremental 2	-320.00	320.00	Hz	653.36		1240	
P2.4.17	rampa de avanço incremental	0.1	3200.0	s	1.0		1257	
P2.4.18	Modo de parada de emergência	0	1		0		1276	0 = Desaceleração por inércia 1 = Rampa
P2.4.19	Opções de controle	0	65536		0		1084	
P2.4.20	Tipo de modulador	0	1		0		1516	0 = Modulador ASIC 1 = Modulador de software 1
P2.4.21	Rampa; ignorar S2	0	1		0		1900	

* = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após FC ser interrompido.

6.4.6 PARÂMETROS DE FREQUÊNCIAS PROIBIDAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.5)

Tabela 70: Parâmetros de frequências proibidas, G2.5

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.5.1	Limite inferior da faixa de frequência proibida 1	-1.00	320.00	Hz	0.00		509	0 = Não usado
P2.5.2	Limite superior da faixa de frequência proibida 1	0.00	320.00	Hz	0.00		510	0 = Não usado
P2.5.3	Limite inferior da faixa de frequência proibida 2	0.00	320.00	Hz	0.00		511	0 = Não usado
P2.5.4	Limite superior da faixa de frequência proibida 2	0.00	320.00	Hz	0.00		512	0 = Não usado
P2.5.5	Limite inferior da faixa de frequência proibida 3	0.00	320.00	Hz	0.00		513	0 = Não usado
P2.5.6	Limite superior da faixa de frequência proibida 3	0.00	320.00	Hz	0.00		514	0 = Não usado
P2.5.7	Rampa de acel./desacel. proibida	0.1	10.0	x	1.0		518	

6.4.7 PARÂMETROS DE CONTROLE DO MOTOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.6)

Tabela 71: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.1	Modo de controle do motor	0	2/4		0		600	0 = Controle de frequência 1 = Cont. velocidade 2 = Controle de torque NXP: 3 = Controle de velocidade de loop fechado 4 = Controle de torque de loop fechado
P2.6.2	Optimização U/f	0	1		0		109	NXP: 0 = Não usado 1=Binário de reforço automático
P2.6.3	Seleção de razão U/f	0	3		0		108	NXP: 0 = Linear 1 = Quadrática 2 = Programável 3 = Linear com otim. de fluxo
P2.6.4	Ponto de enfraquecimento do campo	8.00	320.00	Hz	50.00		602	
P2.6.5	Tensão no ponto de enfraquecimento do campo	10.00	200.00	%	100.00		603	
P2.6.6	Frequência do ponto médio da curva de U/f	0.00	P2.6.4	Hz	50.00		604	
P2.6.7	Tensão do ponto médio da curva de U/f	0.00	100.00	%	100.00		605	
P2.6.8	Tensão de saída em frequência zero	0.00	40.00	%	Varia		606	
P2.6.9	Frequência de comutação	1	Varia	kHz	Varia		601	

Tabela 71: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.10	Controlador de sobretensão	0	2		1		607	0 = Não usado 1 = Usado (sem rampa) 2 = Usado (com rampa)
P2.6.11	Controlador de subtensão	0	2		1		608	0 = Não usado 1 = Usado (sem rampa) 2 = Usado (com rampa)
P2.6.12	Modo de controle do motor 2	0	4		2		521	Consulte P2.6.1
P2.6.13	Ganho P do controlador de velocidade (loop aberto)	0	32767		3000		637	
P2.6.14	Ganho I do controlador de velocidade (loop aberto)	0	32767		300		638	
P2.6.15	Queda de carga	0.00	100.00	%	0.00		620	
P2.6.16	Identification	0	1/4		0		631	0 = Sem ação 1 = Identificação sem funcionamento NXP: 2 = Identificação com funcionamento 3 = Funcionamento de ID do codificador (PMSM) 4 = Recuar tudo
Somente conversores NXP								
P2.6.17	Atraso de reinício	0.100	60000	s	Varia		1424	
P2.6.18	Tempo de queda de carga	0	32000	ms	0		656	
P2.6.19	Limite de frequência negativa	-327.67	P2.6.20	Hz	-327.67		1286	
P2.6.20	Limite de frequência positiva	P2.6.19	327.67	Hz	327.67		1285	
P2.6.21	Limite de torque do gerador	0.0	300.0	%	300.0		1288	

Tabela 71: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.22	Limite de torque do motor	0.0	300.0	%	300.0		1287	

* = O valor do parâmetro somente poderá ser alterado após o conversor de frequência ser interrompido.

**INDICAÇÃO!**

Dependendo da versão da aplicação, o código do parâmetro poderá ser exibido como 2.6.17.xx em vez de 2.6.23.xx

Tabela 72: Conversores NXS: Parâmetros de loop fechado (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6.23)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.17.1	Corrente de magnetização	0.00	2 x IH	A	0.00		612	
P2.6.17.2	Controle de velocidade P	1	1000		30		613	
P2.6.17.3	Tempo I de controle de velocidade	-3200.0	3200.0	ms	100.0		614	
P2.6.17.5	Compensação de aceleração	0.00	300.00	s	0.00		626	
P2.6.17.6	Ajuste de escorregamento	0	500	%	75		619	
P2.6.17.7	Corrente de magnetização na partida	0.00	IL	A	0.00		627	
P2.6.17.8	Tempo de magnetização na partida	0	32000	ms	0		628	
P2.6.17.9	Tempo de velocidade 0 na partida	0	32000	ms	100		615	
P2.6.17.10	Tempo de velocidade 0 na parada	0	32000	ms	100		616	
P2.6.17.11	Torque de inicialização	0	3		0		621	0 = Não usado 1 = Memória de torque 2 = Referência de torque 3 = Torque de inicialização para frente/trás
P2.6.17.12	Torque de inicialização FRENTE	-300.0	300.0	s	0.0		633	
P2.6.17.13	Torque de inicialização TRÁS	-300.0	300.0	s	0.0		634	
P2.6.17.15	Tempo de filtragem do codificador	0.0	100.0	ms	0.0		618	
P2.6.17.17	Ganho P de controle de corrente	0.00	100.00	%	40.00		617	

Tabela 73: Conversores NXP: Parâmetros de loop fechado (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6.23)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.23.1	Corrente de magnetização	0.00	2 x IH	A	0.00		612	
P2.6.23.2	Controle de velocidade P	1	1000		30		613	
P2.6.23.3	Tempo I de controle de velocidade	-32000	3200.0	ms	100.0		614	
P2.6.23.5	Compensação de aceleração	0.00	300.00	s	0.00		626	
P2.6.23.6	Ajuste de escorregamento	0	500	%	75		619	
P2.6.23.7	Corrente de magnetização na partida	0	IL	A	0.00		627	
P2.6.23.8	Tempo de magnetização na partida	0	60000	ms	0		628	
P2.6.23.9	Tempo de velocidade 0 na partida	0	32000	ms	100		615	
P2.6.23.10	Tempo de velocidade 0 na parada	0	32000	ms	100		616	
P2.6.23.11	Torque de inicialização	0	3		0		621	0 = Não usado 1 = Memória de torque 2 = Referência de torque 3 = Torque de inicialização para frente/trás
P2.6.23.12	Torque de inicialização FRENTE	-300.0	300.0	s	0.0		633	
P2.6.23.13	Torque de inicialização TRÁS	-300.0	300.0	s	0.0		634	
P2.6.23.15	Tempo de filtragem do codificador	0.0	100.0	ms	0.0		618	
P2.6.23.17	Ganho P de controle de corrente	0.00	320.00	%	40.00		617	

Tabela 73: Conversores NXP: Parâmetros de loop fechado (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6.23)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.23.18	TempoControle-Corrente	0.0	3200.0	ms	1.5		657	
P2.6.23.19	Limite de potência do gerador	0.0	300.0	%	300.0		1290	
P2.6.23.20	Limite de potência do motor	0.0	300.0	%	300.0		1289	
P2.6.23.21	Limite de torque negativo	0.0	300.0	%	300.0		645	
P2.6.23.22	Limite de torque positivo	0.0	300.0	%	300.0		646	
P2.6.23.23	Atraso de desligamento de fluxo	-1	32000	s	0		1402	
P2.6.23.24	Fluxo de estado de parada	0.0	150.00	%	100.00		1401	
P2.6.23.25	Ponto SPC f1	0.00	320.00	Hz	0.00		1301	
P2.6.23.26	Ponto SPC f0	0.00	320.0	Hz	0.00		1300	
P2.6.23.27	SPC Kp f0	0	1000	%	100		1299	
P2.6.23.28	SPC Kp FRENTE	0	1000	%	100		1298	
P2.6.23.29	Torque de SPC mínimo	0.0	400.0	%	0.0		1296	
P2.6.23.30	Kp de torque de SPC mínimo	0	1000	%	100		1295	
P2.6.23.31	Torque de SPC Kp TC	0	1000	ms	0		1297	
P2.6.23.32	Referência de fluxo	0.0	500.0	%	100.0		1250	
P2.6.23.33	TC do filtro de erro de velocidade	0	1000	ms	0		1311	
P2.6.23.34	Limite de modulação	0	150	%	100		655	

Tabela 74: Conversores NXP: Parâmetros de controle do motor de PMS (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6.24)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.24.1	Tipo de motor	0	1		0		650	0 = Motor de indução 1 = Motor de PMS
P2.6.24.2	Posição PMSMShaft	0	65535		0		649	
P2.6.24.3	ID do ângulo de partida modificado	0	10		0		1691	
P2.6.24.4	Corrente de ID do ângulo de partida	0.0	150.0	%	0.0		1756	
P2.6.24.5	Corrente de pulso de polaridade	-1.0	200.0	%	-1.0		1566	
P2.6.24.6	Corrente de I/f	0.0	150.0	%	50.0		1693	
P2.6.24.7	Limite de controle de I/f	0.0	300.0	%	10.0		1790	
P2.6.24.8	Kp FluxCurrent	0	32000		500		651	
P2.6.24.9	Tempo FluxCurrent	0.0	100.0	ms	5.0		652	

Tabela 75: Conversores NXS: Parâmetros de identificação (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6.25)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.18.1	Passo de velocidade	-50.0	50.0	%	0.0		1252	
P2.6.18.2	Passo de torque	-100.0	300.0	%	0.0		1253	

Tabela 76: Conversores NXP: Parâmetros de identificação (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6.25)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.25.1	10% de fluxo	0.0	250.0	%	10.0		1355	
P2.6.25.2	20% de fluxo	0.0	250.0	%	20.0		1356	
P2.6.25.3	30% de fluxo	0.0	250.0	%	30.0		1357	
P2.6.25.4	40% de fluxo	0.0	250.0	%	40.0		1358	
P2.6.25.5	50% de fluxo	0.0	250.0	%	50.0		1359	
P2.6.25.6	60% de fluxo	0.0	250.0	%	60.0		1360	
P2.6.25.7	70% de fluxo	0.0	250.0	%	70.0		1361	
P2.6.25.8	80% de fluxo	0.0	250.0	%	80.0		1362	
P2.6.25.9	90% de fluxo	0.0	250.0	%	90.0		1363	
P2.6.25.10	100% de fluxo	0.0	250.0	%	100.0		1364	
P2.6.25.11	110% de fluxo	0.0	250.0	%	110.0		1365	
P2.6.25.12	120% de fluxo	0.0	250.0	%	120.0		1366	
P2.6.25.13	130% de fluxo	0.0	250.0	%	130.0		1367	
P2.6.25.14	140% de fluxo	0.0	250.0	%	140.0		1368	
P2.6.25.15	150% de fluxo	0.0	250.0	%	150.0		1369	
P2.6.25.16	Queda de tensão em Rs	0	30000		Varia		662	
P2.6.25.17	Tensão de ponto zero de adição de RI	0	30000		Varia		664	
P2.6.25.18	Escala do gerador de adição de RI	0	30000		Varia		665	
P2.6.25.19	Escala de motor de adição de RI	0	30000		Varia		667	
P2.6.25.20	Tensão Motor-BEM	0.00	320.00	%	90.0		674	
P2.6.25.21	Queda de tensão em Ls	0	3000		512		673	
P2.6.25.22	Compensação de lu	-32000	32000		10000		668	

Tabela 76: Conversores NXP: Parâmetros de identificação (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.6.25)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.25.23	Compensação de lv	-32000	32000		0		669	
P2.6.25.24	Compensação de lw	-32000	32000		0		670	
P2.6.25.25	Passo de veloci- dade	-50.0	50.0	%	0.0		1252	
P2.6.25.26	Passo de torque	-100.0	100.0	%	0.0		1253	

Tabela 77: Estabilizadores

Index	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.26.1	Ganho do estabilizador de torque	0	1000		100		1412	
P2.6.26.2	Amortecimento do estabilizador de torque	0	1000		900		1413	
P2.6.26.3	Ganho do estabilizador de torque FWP	0	1000		50		1414	
P2.6.26.4	Razão do limite do estabilizador de torque	0	20.00	%	3.00		1720	
P2.6.26.5	Ganho do estabilizador do círculo de fluxo	0	32767		10000		1550	
P2.6.26.6	TC do estabilizador de fluxo	0	32700		900		1551	
P2.6.26.7	Ganho do estabilizador de fluxo	0	32000		500		1797	
P2.6.26.8	Coeficiente do estabilizador de fluxo	-30000	32766		64		1796	
P2.6.26.9	Ganho do estabilizador de tensão	0	100.0	%	10.0		1738	
P2.6.26.10	TC do estabilizador de tensão	0	1000		900		1552	
P2.6.26.11	Limite do estabilizador de tensão	0	32000	Hz	1.50		1553	

6.4.8 PROTEÇÕES (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.7)

Tabela 78: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.1	Resposta à falha de referência de 4 mA	0	5		0		700	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Aviso + Frequência anterior 3 = Aviso+FreqPre-def 2.7.2 4 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 5 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.2	Frequência de falha de referência de 4 mA	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		728	
P2.7.3	Resposta da falha externa	0	3		2		701	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7
P2.7.4	Supervisão de fases de entrada	0	3		3		730	3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.5	Resposta a falha de subtensão	0	1		0		727	0 = Falha armazenada no histórico Falha não armazenada
P2.7.6	Supervisão de fase de saída	0	3		2		702	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7
P2.7.7	Proteção contra falha de aterramento	0	3		2		703	3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.8	Proteção térmica do motor	0	3		2		704	
P2.7.9	Fator de temperatura ambiente do motor	-100.0	100.0	%	0.0		705	
P2.7.10	Fator de arrefecimento do motor em velocidade zero	0.0	150.0	%	40.0		706	
P2.7.11	Constante de tempo térmica do motor	1	200	mín.	Varia		707	

Tabela 78: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.12	Loop de trabalho do motor	0	150	%	100		708	
P2.7.13	Proteção de parada	0	3		0		709	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.14	Corrente de estolagem	0.00	P2.1.2	A	1H		710	
P2.7.15	Limite de tempo de estolagem	1.00	120.00	s	15.00		711	
P2.7.16	Limite de frequência de estolagem	1.0	P2.1.2	Hz	25.0		712	
P2.7.17	Proteção contra subcarga	0	3		0		713	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.18	Carga da área de enfraquecimento de campo	10.0	150.0	%	50.0		714	
P2.7.19	Carga de frequência zero	5.0	150.0	%	10.0		715	
P2.7.20	Limite de tempo de proteção contra subcarga	2.00	600.00	s	20.00		716	
P2.7.21	Resposta a falha de termistor	0	3		2		732	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural

Tabela 78: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.22	Resposta a falha de fieldbus	0	4		2		733	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural 4 = Aviso, definir ref. de freq. para frequência de falha de fieldbus (P2.7.40) (somente conversores NXP)
P2.7.23	Resposta a falha de slot	0	3		2		734	Consulte P2.7.21
P2.7.24	Números de TBoard1	0	5		0		739	0 = Não usado 1 = Canal 1 2 = Canais 1 e 2 3 = Canais 1, 2 e 3 4 = Canais 2 e 3 5 = Canal 3
P2.7.25	Resp. falha TBoard	0	3		0		740	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.26	Limite de aviso de TBoard1	-30.0	200.0	°C	120.0		741	
P2.7.27	Limite de falha de TBoard1	-30.0	200.0	°C	130.0		742	
Somente conversores NXP								
P2.7.28	Ação de falha de freio	1	3		1		1316	1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.29	Atraso de falha de freio	0.00	320.00	s	0.20		1317	

Tabela 78: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.30	Falha de barramento do sistema	3	3		3		1082	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.31	Atraso de falha de barramento do sistema	0.00	10.00	s	3.00		1352	
P2.7.32	Atraso de falha de resfriamento	0.00	7.00	s	2.00		751	
P2.7.33	Modo de erro de velocidade	0	2		0		752	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.34	Diferença máxima do erro de velocidade	0	100	%	5		753	
P2.7.35	Atraso da falha de erro de velocidade	0.00	100.0	s	0.50		754	
P2.7.36	Modo de desativação segura	0	2		1		755	1 = Aviso, parada ao desacelerar 2 = Falha, parada por desaceleração natural
Conversores NXP e NXS								
P2.7.37	Números de TBoard2	0	5		0		743	0 = Não usado 1 = Canal 1 2 = Canais 1 e 2 3 = Canais 1, 2 e 3 4 = Canais 2 e 3 5 = Canal 3
P2.7.38	Limite de aviso de TBoard1	-30.0	200.0	Cº	120		745	
P2.7.39	Limite de falha de TBoard2	-30.0	200.0	Cº	130		746	
Somente conversores NXP								
P2.7.40	Freq. de falha de FB	0	P2.1.2	Hz	20.00		1801	

Tabela 78: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.41	Falha de filtro ativo	0	3		2		776	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para P2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural

6.4.9 PARÂMETROS DE REINÍCIO AUTOMÁTICO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.8)

Tabela 79: Parâmetros de partida automática, G2.8

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.8.1	Tempo de espera	0.10	10.00	s	0.50		717	
P2.8.2	Tempo para tentativas	0.00	60.00	s	30.00		718	
P2.8.3	Função de partida	0	2		0		719	0= Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = De acordo com P2.4.6
P2.8.4	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	10		0		720	
P2.8.5	Número de tentativas após acionamento por sobre-tensão	0	10		0		721	
P2.8.6	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	3		0		722	
P2.8.7	Número de tentativas após acionamento de referência de 4 mA	0	10		0		723	
P2.8.8	Número de tentativas após acionamento por falha de temperatura do motor	0	10		0		726	
P2.8.9	Número de tentativas após acionamento por falha externa	0	10		0		725	
P2.8.10	Número de tentativas após acionamento por falha de subcarga	0	10		0		738	

6.4.10 PARÂMETROS DE FIELDBUS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.9)

Tabela 80: Parâmetros de fieldbus

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.9.1	Escala mín. de fieldbus	0.00	320.00	Hz	0.00		850	
P2.9.2	Escala máx. de fieldbus	0.00	320.00	Hz	0.00		851	
P2.9.3	Seleção de saída de dados do processo de fieldbus 1	0	10000		1		852	
P2.9.4	Seleção de saída de dados do processo de fieldbus 2	0	10000		2		853	
P2.9.5	Seleção de saída de dados do processo de fieldbus 3	0	10000		45		854	
P2.9.6	Seleção de saída de dados do processo de fieldbus 4	0	10000		4		855	
P2.9.7	Seleção de saída de dados do processo de fieldbus 5	0	10000		5		856	
P2.9.8	Seleção de saída de dados do processo de fieldbus 6	0	10000		6		857	
P2.9.9	Seleção de saída de dados do processo de fieldbus 7	0	10000		7		858	
P2.9.10	Seleção de saída de dados do processo de fieldbus 8	0	10000		37		859	
Somente conversores NXP (em NXS, os valores padrão não são editáveis)								
P2.9.11	Seleção de entrada de dados do processo de fieldbus 1	0	10000		1140		876	

Tabela 80: Parâmetros de fieldbus

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.9.12	Seleção de entrada de dados do processo de fieldbus 2	0	10000		46		877	
P2.9.13	Seleção de entrada de dados do processo de fieldbus 3	0	10000		47		878	
P2.9.14	Seleção de entrada de dados do processo de fieldbus 4	0	10000		48		879	
P2.9.15	Seleção de entrada de dados do processo de fieldbus 5	0	10000		0		880	
P2.9.16	Seleção de entrada de dados do processo de fieldbus 6	0	10000		0		881	
P2.9.17	Seleção de entrada de dados do processo de fieldbus 7	0	10000		0		882	
P2.9.18	Seleção de entrada de dados do processo de fieldbus 8	0	10000		0		883	

6.4.11 PARÂMETROS DE CONTROLE DE TORQUE (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.10)

Tabela 81: Parâmetros de controle de torque, G2.10

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.10.1	Limite de torque	0.0	300.0	%	300.0		609	
P2.10.2	Ganho P de controle de limite de torque	0	32000		3000		610	
P2.10.3	Ganho I do controle de limite de torque	0	32000		200		611	
P2.10.4	Seleção de referência de torque	0	8		0		641	0 = Não usado 1 = AI1 2 = AI2 3 = AI3 4 = AI4 5 = Joystick AI1 (-10...10 V) 6 = Joystick AI2 (-10...10 V) 7 = Referência de torque do teclado, R3.5 8 = Ref. de torque de fieldbus
P2.10.5	Referência de torque máx.	-300.0	300.0	%	100		642	
P2.10.6	Referência de torque mín.	-300.0	300.0	%	0.0		643	
P2.10.7	Limite de velocidade de torque (OL)	0	3		1		644	0 = Frequência máx. 1 = Ref. de frequência selecionada 2=Velocidade predefinida 7
P2.10.8	Frequência mínima para controle de torque de loop aberto	0.00	P2.1.2	Hz	3.00		636	
P2.10.9	Ganho P do controlador de torque	0	32000		150		639	
P2.10.10	Ganho I do controlador de torque	0	32000		10		640	
Somente conversores NXP								

Tabela 81: Parâmetros de controle de torque, G2.10

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.10.11	Limite de velocidade de torque (CL)	0	7		2		1278	0 = Controle de velocidade de CL 1 = Limites de frequência pos./neg. 2 = SaídaRampa [-/+] 3 = LimiteFreq-Neg-SaídaRampa 4 = SaídaRampa-LimiteFreqPos 5 = Janela Saída-Rampa 6 = 0-SaídaRampa 7 = Janela Saída-Rampa ativada/desativada
P2.10.12	Tempo de filtragem de referência de torque	0	32000	ms	0		1244	
P2.10.13	Janela negativa	0.00	50.00	Hz	2.00		1305	
P2.10.14	Janela positiva	0.00	50.00	Hz	2.00		1304	
P2.10.15	Janela negativa desativada	0.00	P2.10.13	Hz	0.00		1307	
P2.10.16	Janela positiva desativada	0.00	P2.10.14	Hz	0.00		1306	
P2.10.17	Limite de saída de controle de velocidade	0.0	300.0	%	300.0		1382	

6.4.12 CONVERSORES NXP: PARÂMETROS DO SEGUIDOR DE MESTRE (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.11)

Tabela 82: Parâmetros do Seguidor de mestre, G2.5

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.11.1	Modo de Seguidor de mestre	0	2		0		1324	0 = Conversor único 1 = Conversor mestre 2 = Conversor do seguidor
P2.11.2	Função de parada do seguidor	0	2		2		1089	0 = Desaceleração por inércia 1 = Rampa 2 = Como mestre
P2.11.3	Seleção de referência de velocidade do seguidor	0	18		18		1081	0 = AI1 1 = AI2 2 = AI1 + AI2 3 = AI1-AI2 4 = AI2-AI1 5 = AI1xAI2 6 = Joystick AI1 7 = Joystick AI2 8 = Teclado 9 = Fieldbus 10 = Potenciômetro motorizado 11 = AI1, AI2 mínimo 12 = AI1, AI2 máximo 13 = Frequência máx. 14=Seleção de AI1/AI2 15 = Codificador 1 [C.1] 16 = Codificador 2 [C.3] 17 = Referência mestre 18 = Saída de rampa mestre

Tabela 82: Parâmetros do Seguidor de mestre, G2.5

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.11.4	Seleção de referência de torque do seguidor	0	9		9		1083	0 = Não usado 1 = AI1 2 = AI2 3 = AI3 4 = AI4 5 = Joystick AI1 6 = Joystick AI2 7 = Referência de torque do teclado, R3.5 8 = Referência de torque de FB 9 = Torque mestre
P2.11.5	Compartilhamento de velocidade	-300.00	300.00	%	100.0		1241	
P2.11.6	Compartilhamento de carga	0.0	500.0	%	100.0		1248	
P2.11.7	Modo de Seguidor de mestre 2	0	2		0		1093	0 = Conversor único 1 = Conversor mestre 2 = Conversor do seguidor
P2.11.8	Falha do seguidor	0	2		0		1536	0 = Conversor único 1 = Conversor mestre 2 = Conversor do seguidor

6.4.13 CONTROLE DE TECLADO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M3)

Os parâmetros para a seleção do local de controle e direção no teclado estão listados abaixo. Consulte o menu de controle do teclado no Manual do Usuário do produto.

Tabela 83: Parâmetros de controle do teclado, M3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P3.1	Local de controle	0	3		1		125	0 = Cont. PC 1 = Terminal de E/S 2 = Teclado 3 = Fieldbus
R3.2	Referência do teclado	P2.1.1	P2.1.2	Hz	0.00			
P3.3	Direção (no teclado)	0	1		0		123	0 = Para a frente 1 = Reversão
P3.4	Botão de parada	0	1		1		114	0 = Função limitada do botão de parada 1 = Botão de parada sempre ativado
R3.5	Referência de torque	-300.0	300.0	%	0.0			

6.4.14 MENU DO SISTEMA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M6)

Para obter informações sobre parâmetros e funções relacionados ao uso geral do conversor de frequência, como seleção de aplicação e idioma, conjuntos de parâmetros personalizados ou informações sobre hardware e software, consulte o Manual do Usuário do produto.

6.4.15 PLACAS EXPANSORAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M7)

O menu M7 mostra as placas expansoras e opcionais conectadas à placa de controle e informações relacionadas às placas. Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

7 APLICATIVO DE CONTROLE DE BOMBAS E VENTILADORES

7.1 INTRODUÇÃO

Selecione o Aplicativo de controle de bombas e ventiladores no menu M6 na página S6.2.

O Aplicativo de controle de bombas e ventiladores pode ser usado para controlar um conversor de velocidade variável e até quatro conversores auxiliares. O controlador PID do conversor de frequência controla a velocidade do conversor de velocidade variável e fornece sinais de controle para partida e parada de conversores auxiliares de forma a controlar o fluxo total. Além dos oito grupos de parâmetros fornecidos como padrão, um grupo de parâmetros para funções de controle de várias bombas e ventiladores está disponível.

A aplicação possui dois locais de controle no terminal de E/S. O local A é o controle de bombas e ventiladores e o local B é a referência de frequência direta. O local de controle é selecionado com a entrada DIN6.

Como seu nome já diz, o Aplicativo de controle de bombas e ventiladores é usado para controlar a operação de bombas e ventiladores. Ele pode ser usado, por exemplo, para diminuir a pressão de fornecimento em estações impulsoras se a pressão de entrada medida cair abaixo de um limite especificado pelo usuário.

O aplicativo utiliza contadores externos para alternar entre os motores conectados ao conversor de frequência. O recurso de troca automática fornece a capacidade de alterar a ordem de partida dos conversores auxiliares. A troca automática entre 2 conversores (conversor principal + 1 conversor auxiliar) é definida como padrão, consulte o Capítulo 9.11 *Alteração automática entre conversores (somente aplicativo 7)*.

- Todas as entradas e saídas são livremente programáveis.

Funções adicionais:

- Seleção de faixa de sinal da entrada analógica
- Duas supervisões de limite de frequência
- Supervisão de limite de torque
- Supervisão de limite de referência
- Programação de rampa em S e rampas de segundos
- Partida/Parada programável e lógica reversa
- Freio-DC no início e parada
- Três áreas de frequência proibidas
- Curva de U/f programável e frequência de comutação
- Reinício automático
- Proteção térmica do motor e contra estolagem: completamente programável; desligada, aviso, falha
- Proteção contra subcarga do motor
- Supervisão de fase de entrada e saída
- Função de suspensão

Os parâmetros do Aplicativo de controle de bombas e ventiladores são explicados no Capítulo 9 *Descrição de parâmetros* deste manual. As explicações estão organizadas de acordo com o número de ID individual do parâmetro.

7.2 CONTROLE E/S

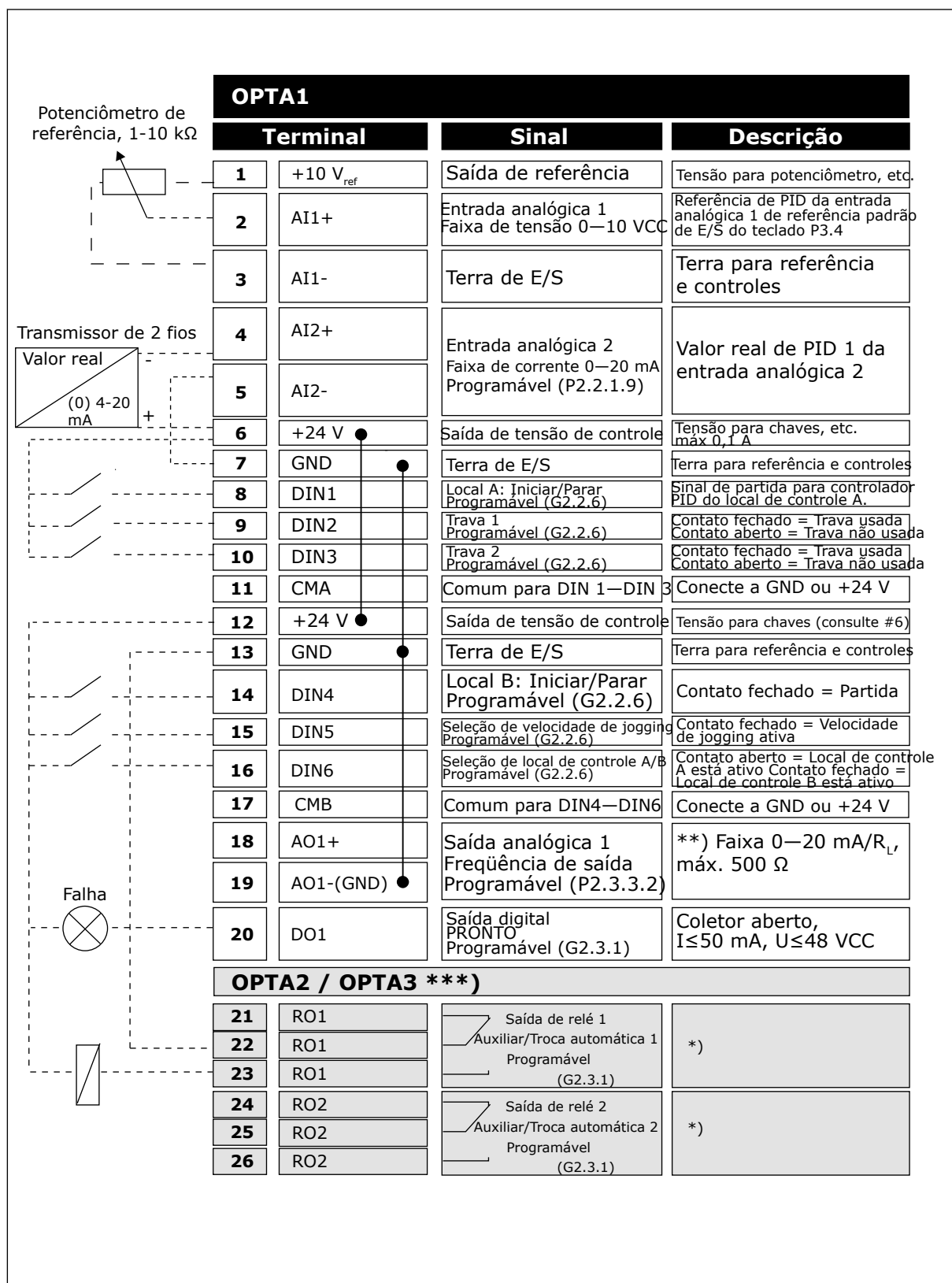


Fig. 19: Exemplo de conexão e configuração de E/S padrão do aplicativo de controle de bombas e ventiladores (com transmissor de 2 fios)

*) Consulte *Tabela 92 Sinais de saída digitais* (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.1).

**) Consulte *Tabela 94 Saída analógica 1* (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.3), *Tabela 95 Saída analógica 2* (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.4) e *Tabela 96 Saída analógica 3* (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.7).

***) A placa opcional A3 não possui terminal para contato aberto em sua segunda saída de relé (o terminal 24 está ausente).



INDICAÇÃO!

consulte as seleções de jumpers abaixo. Mais informações no Manual do Usuário do produto.

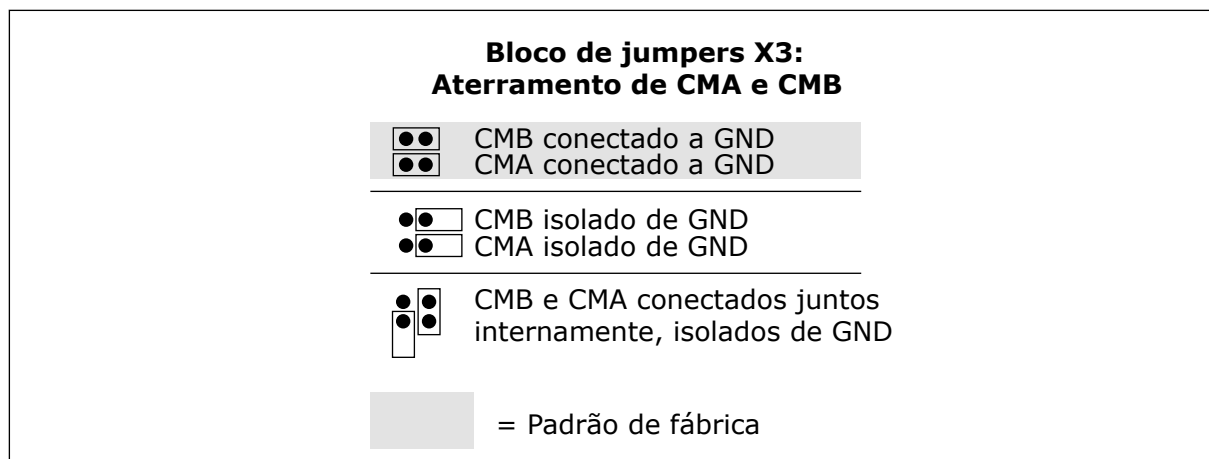


Fig. 20: Seleções de jumpers

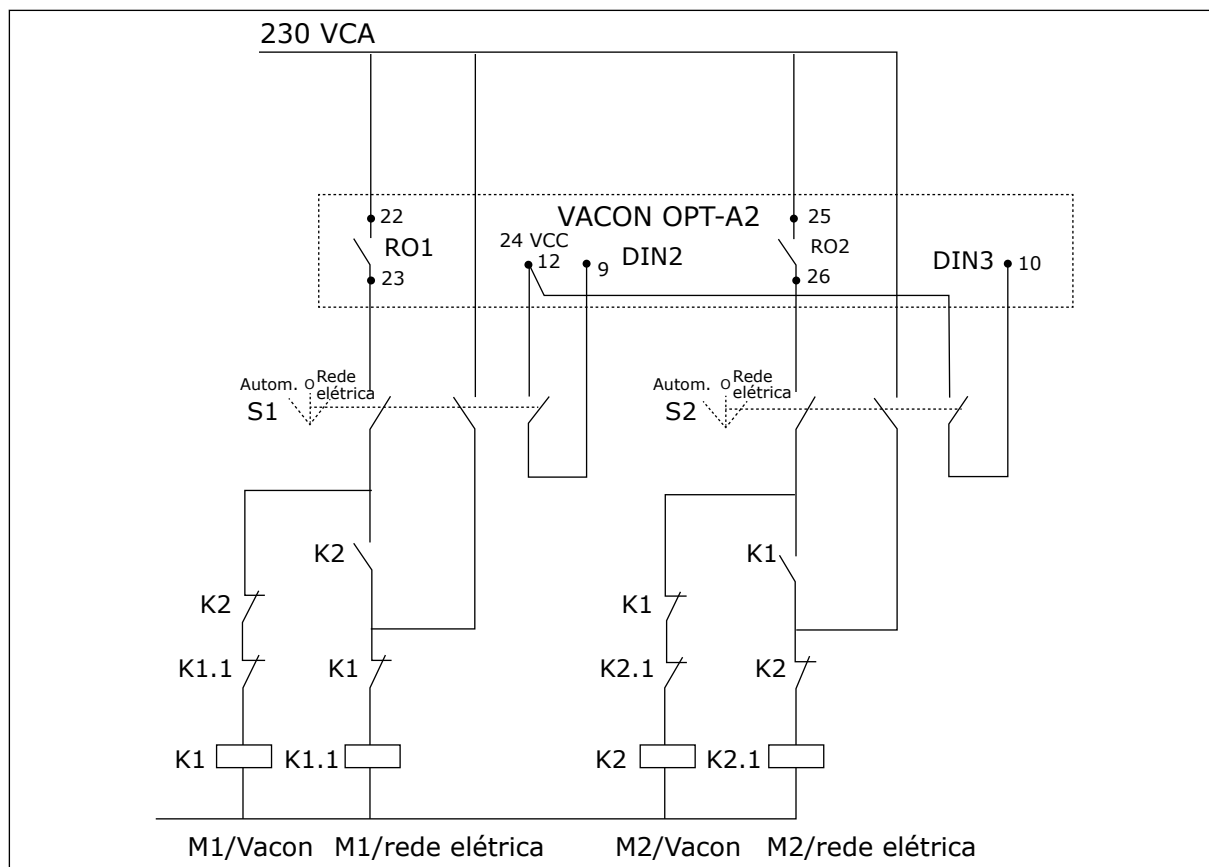


Fig. 21: Sistema de troca automática de bomba, diagrama de controle principal

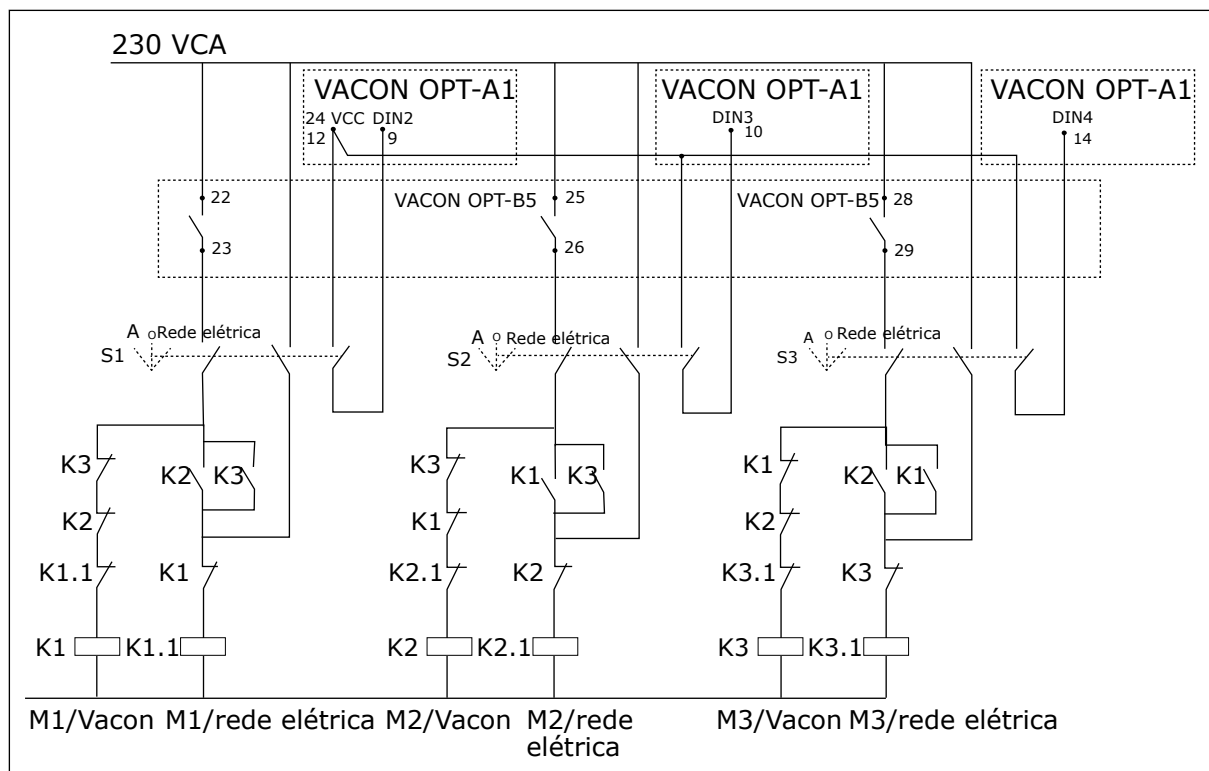


Fig. 22: Sistema de troca automática de bomba, diagrama de controle principal

7.3 LÓGICA DO SINAL DE CONTROLE NO APLICATIVO DE CONTROLE DE BOMBAS E VENTILADORES

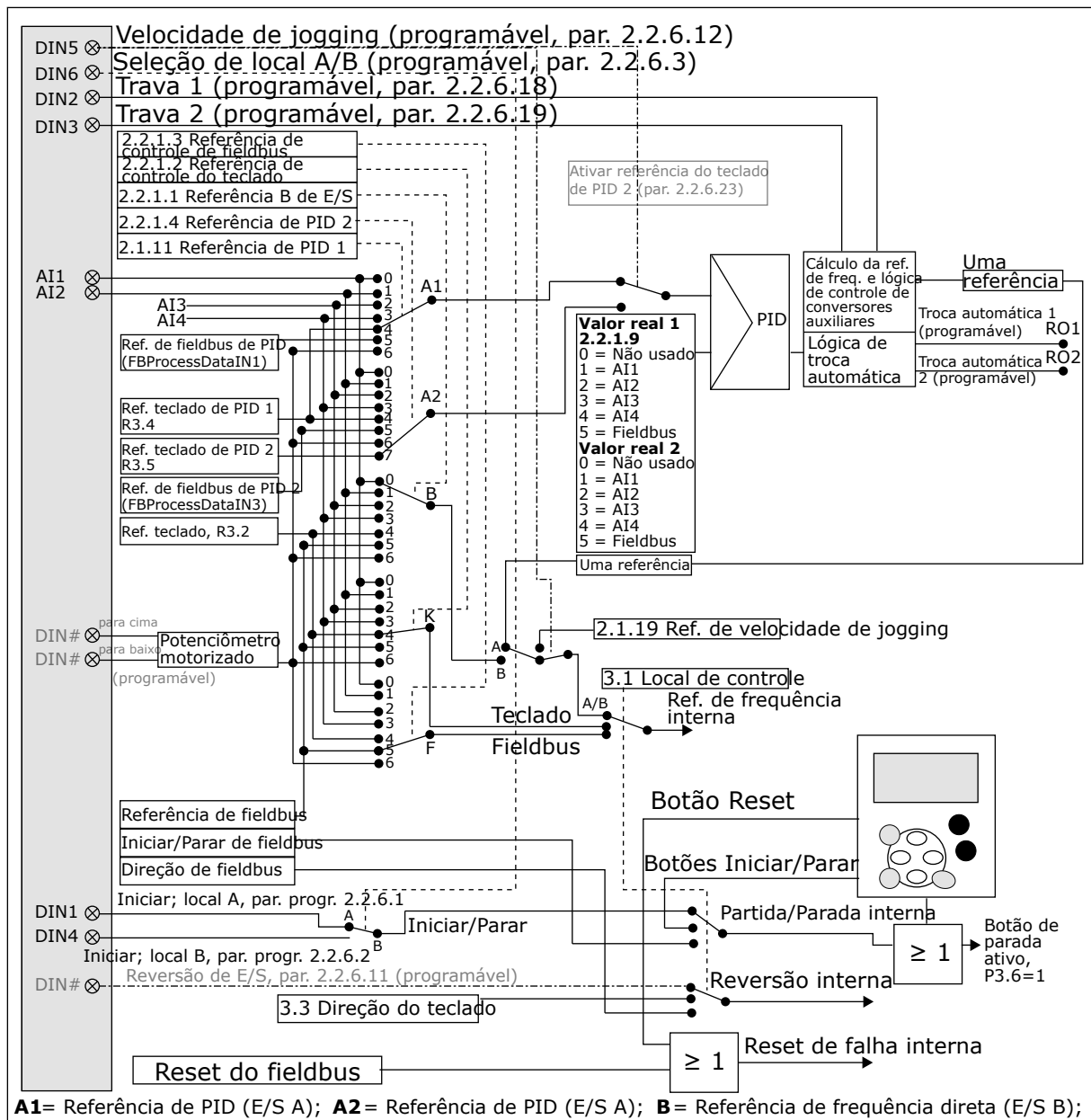


Fig. 23: Lógica do sinal de controle do Aplicativo de controle de bombas e ventiladores

7.4 APLICATIVO DE CONTROLE DE BOMBAS E VENTILADORES - LISTAS DE PARÂMETROS

7.4.1 VALORES DE MONITORAMENTO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M1)

Os valores de monitoramento são os valores reais dos parâmetros e sinais, bem como os status e as medições. Os valores de monitoramento não podem ser editados.

**INDICAÇÃO!**

Os valores de monitoração V1.18 a V1.23 estão disponíveis somente com o aplicativo de controle de PFC.

Tabela 84: Valores de monitoramento

Índice	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.1	Frequência de saída	Hz	1	
V1.2	Referência de frequência	Hz	25	
V1.3	Velocidade do motor	rpm	2	
V1.4	Corrente do motor	A	3	
V1.5	Torque do motor	%	4	
V1.6	Potência do motor	%	5	
V1.7	Tensão do motor	V	6	
V1.8	Tensão do circuito intermediário CC	V	7	
1.9	Temperatura da unidade	°C	8	
1.10	Temperatura do motor	%	9	
V1.11	Entrada analógica 1	V/mA	13	
V1.12	Entrada analógica 2	V/mA	14	
V1.13	DIN 1, 2, 3		15	
V1.14	DIN 4, 5, 6		16	
V1.15	Saída analógica I	mA	26	
V1.16	Entrada analógica 3	V/mA	27	
V1.17	Entrada analógica 4	V/mA	28	
V1.18	Referência PID	%	20	
V1.19	Valor real PID	%	21	
V1.20	Valor de erro PID	%	22	
V1.21	PID Saída	%	23	
V1.22	Conversores auxiliares em funcionamento		30	
V1.23	Exibição especial do valor real		29	

Tabela 84: Valores de monitoramento

Índice	Valor de monitoramento	Unit	ID	Descrição
V1.24	Temperatura de PT-100	°C	42	
G1.25	Itens de multimonitoramento			
V1.26.1	Current	A	1113	
V1.26.2	Torque	%	1125	
V1.26.3	Tensão barr. CC	V	7	
V1.26.4	Palavra de status		43	
V1.26.5	Histórico Falhas		37	
V1.26.6	Corrente do motor	A	45	

7.4.2 PARÂMETROS BÁSICOS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.1)

Tabela 85: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.1	Freq. mín.	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		101	
P2.1.2	Frequência máx.	P2.1.1	320.00	Hz	50.00		102	
P2.1.3	Tempo de aceleração 1	0.1	3000.0	s	1.0		103	
P2.1.4	Tempo de desaceleração 1	0.1	3000.0	s	1.0		104	
P2.1.5	Limite de corrente	0,1 x IH	2 x IH	A	IL		107	
P2.1.6 *	Tensão nominal do motor	180	690	V	NX2: 230 V NX5: 400 V NX6: 690 V		110	
P2.1.7 *	Frequência nominal do motor	8.00	320.00	Hz	50.00		111	
P2.1.8 *	Velocidade nominal do motor	24	20 000	rpm	1440		112	
P2.1.9 *	Corrente nominal do motor	0,1 x IH	2 X IH	A	IH		113	
P2.1.10 *	Cos phi do motor	0.30	1.00		0.85		120	
P2.1.11 *	Sinal de referência do controlador PID (Local A)	0	6		4		332	0 = AI1 1 = AI2 2 = AI3 3 = AI4 4 = Ref. de PID da página de controle do teclado, P3.4 5 = Ref. de PID de fieldbus (FBProcessDataIN1) 6 = Potenciômetro motorizado
P2.1.12	Ganho do controlador PID	0.0	1000.0	%	100.0		118	
P2.1.13	Tempo I do controlador PID	0.00	320.00	s	1.00		119	

Tabela 85: Parâmetros básicos G2.1

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.1.14	Tempo D do controlador PID	0.00	10.00	s	0.00		132	
P2.1.15	Frequência de suspensão	0	P2.1.2	Hz	10.00		1016	
P2.1.16	Retardo de repouso	0	3600	s	30		1017	
P2.1.17	Nível de despertar	0.0	1000.0	%	25.0		1018	
P2.1.18	Função de despertar	0	3		0		1019	0 = Despertar quando cair abaixo de seu nível (P2.1.17) 1 = Despertar quando seu nível for excedido (P2.1.17) 2 = Despertar quando cair abaixo de seu nível (P3.4/3.5) 3 = Despertar quando seu nível for excedido (P3.4/3.5)
P2.1.19	Referência de velocidade de jogging	0.00	P2.1.2	Hz	10.00		124	

* = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*).

7.4.3 SINAIS DE ENTRADA

Tabela 86: Configurações básicas (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.1)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.1.1 *	Seleção de referência da frequência de E/S B	0	7		0		343	0 = AI1 1 = AI2 2 = AI3 3 = AI4 4 = Referência de teclado 5 = Referência de fieldbus (FB SpeedReference) 6 = Potenciômetro motorizado 7 = Controlador PID
P2.2.1.2 *	Seleção de referência de controle de teclado	0	7		4		121	Como em P2.2.1.1
P2.2.1.3 *	Seleção de referência de controle de fieldbus	0	7		5		122	Como em P2.2.1.1
P2.2.1.4 *	Referência de PID 2	0	7		7		371	0 = AI1 1 = AI2 2 = AI3 3 = AI4 4 = Referência de PID 1 do teclado 5 = Referência de fieldbus (FBProcessDataIN3) 6 = Potenciômetro motorizado 7 = Referência de PID 2 do teclado
P2.2.1.5	Inversão do valor de erro de PID	0	1		0		340	0 = Sem inversão 1 = Inversão
P2.2.1.6	Tempo de elevação de referência de PID	0.1	100.0	s	5.0		341	
P2.2.1.7	Tempo de elevação de referência de PID	0.1	100.0	s	5.0		342	

Tabela 86: Configurações básicas (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.1)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.1.8 *	Seleção de valor real de PID	0	7		0		333	0 = Valor real 1 1 = Real 1 + Real 2 2 = Real 1 - Real 2 3 = Real 1 * Real 2 4 = Máx (Real 1, Real 2) 5 = Mín (Real 1, Real 2) 6 = Média (Real 1, Real 2) 7 = Sqrt (Real1) + Sqrt (Real2). Consulte P2.2.1.9 e P2.2.1.10
P2.2.1.9 *	Seleção do valor real 1	0	5		2		334	0 = Não usado 1 = AI1 (placa de controle) 2 = AI2 (placa de controle) 3 = AI3 4 = AI4 5 = Fieldbus (FBProcessDataIN2)
P2.2.1.10 *	Entrada do valor real 2	0	5		0		335	0 = Não usado 1 = AI1 (placa de controle) 2 = AI2 (placa de controle) 3 = AI3 4 = AI4 5 = Fieldbus (FBProcessDataIN3)
P2.2.1.11	Escala mínima do valor real 1	-1600.0	1600.0	%	0.0		336	0 = Sem escala mínima
P2.2.1.12	Escala máxima do valor real 1	-1600.0	1600.0	%	100.0		337	100 = Sem escala máxima
P2.2.1.13	Escala mínima do valor real 2	-1600.0	1600.0	%	0.0		338	0 = Sem escala mínima
P2.2.1.14	Escala máxima do valor real 2	-1600.0	1600.0	%	100.0		339	100 = Sem escala máxima
P2.2.1.15	Tempo de rampa do potenciômetro motorizado	0.1	2000.0	Hz/s	10.0		331	

Tabela 86: Configurações básicas (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.1)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.1.16	Reset da memória de referência da frequência do potenciômetro do motor	0	2		1		367	0 = Sem reset 1 = Reseta se parado ou desligado 2 = Resetar se desligado
P2.2.1.17	Reset de memória de referência de PID do potenciômetro de motor	0	2		0		370	0 = Sem reset 1 = Reseta se parado ou desligado 2 = Resetar se desligado
P2.2.1.18	Escala de referência B, mínima	0.00	320.00	Hz	0.00		344	0 = Sem escala >0 = Valor mín. em escala
P2.2.1.19	Escala de referência B, máxima	0.00	320.00	Hz	0.00		345	0 = Sem escala >0 = Valor mín. em escala

* = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*).

Tabela 87: Entrada analógica 1 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.2)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.2.1 **	Seleção de sinal AI1	0.1	E.10		A.1		377	
P2.2.2.2	Tempo de filtro de AI1	0.00	10.00	s	0.10		324	0 = Sem filtragem
P2.2.2.3	Faixa de sinal de AI1	0	2		0		320	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = Personalizado *
P2.2.2.4	Configuração mínima personalizada AI1	-160.00	160.00	%	0.00		321	
P2.2.2.5	Configuração máxima personalizada AI1	-160.00	160.00	%	100.00		322	
P2.2.2.6	Inversão de sinal AI1	0	1		0		323	0 = Não invertido 1 = Invertido

* = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

** = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 Princípio da programação "Terminal to function" (TTF))

Tabela 88: Entrada analógica 2 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.3)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.3.1 **	Seleção de sinal AI2	0.1	E.10		A.2		388	
P2.2.3.2	Tempo de filtro de AI2	0.00	10.00	s	0.10		329	0 = Sem filtragem
P2.2.3.3	Faixa de sinal de AI2	0	2		1		325	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = Personalizado *
P2.2.3.4	Configuração mínima personalizada AI2	-160.00	160.00	%	0.00		326	
P2.2.3.5	Configuração máxima personalizada AI2	-160.00	160.00	%	100.00		327	
P2.2.3.6	Inversão de AI2	0	1		0		328	0 = Não invertido 1 = Invertido

* = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

** = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)).

Tabela 89: Entrada analógica 3 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.4)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.4.1 **	Seleção de sinal AI3	0.1	E.10		0.1		141	
P2.2.4.2	Tempo de filtro de AI3	0.00	10.00	s	0.10		142	0 = Sem filtragem
P2.2.4.3	Faixa de sinal de AI3	0	2		1		143	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 1 = Personalizado *
P2.2.4.4	Configuração mínima personalizada AI3	-160.00	160.00	%	0.00		144	
P2.2.4.5	Configuração máxima personalizada AI3	-160.00	160.00	%	100.00		145	
P2.2.4.6	Inversão de sinal AI3	0	1		0		151	0 = Não invertido 1 = Invertido

* = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

** = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 Princípio da programação "Terminal to function" (TTF))

Tabela 90: Entrada analógica 4 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.5)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.5.1 **	Seleção de sinal AI4	0.1	E.10		0.1		152	
P2.2.5.2	Tempo de filtro de AI4	0.00	10.00	s	0.00		153	0 = Sem filtragem
P2.2.5.3	Faixa de sinal de AI4	0	2		1		154	0 = 0 a 10 V (0-20 mA**) 1 = 2 a 10 V (4 a 20 mA**) 2 = Personalizado *
P2.2.5.4	Configuração mínima personalizada AI4	-160.00	160.00	%	0.00		155	
P2.2.5.5	Configuração máxima personalizada AI4	-160.00	160.00	%	100.00		156	
P2.2.5.6	Inversão de sinal AI4	0	1		0		162	0 = Não invertido 1 = Invertido

* = Lembre-se de posicionar os jumpers do bloco X2 de forma correspondente. Consulte o Manual do Usuário do produto.

** = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 Princípio da programação "Terminal to function" (TTF))

Tabela 91: Entradas digitais (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.4)

Índice	Parâmetros	Mín.	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.6.1 *	Sinal de partida A	0.1	A.1		423	
P2.2.6.2 *	Sinal de partida B	0.1	A.4		424	
P2.2.6.3 *	Seleção de local de controle A/B	0.1	A.6		425	
P2.2.6.4 *	Falha externa (cf)	0.1	0.1		405	
P2.2.6.5 *	Falha externa (ca)	0.1	0.2		406	
P2.2.6.6 *	Ativar funcionamento	0.1	0.2		407	
P2.2.6.7 *	Sel. tempo acel./desacel.	0.1	0.1		408	
P2.2.6.8 *	Controle de terminais de E/S	0.1	0.1		409	
P2.2.6.9 *	Controle do teclado	0.1	0.1		410	
P2.2.6.1 *	Controle de field-bus	0.1	0.1		411	
P2.2.6.11 *	Reverso	0.1	0.1		412	
P2.2.6.12 *	Velocidade de jogging	0.1	A.5		413	
P2.2.6.13 *	Reset de falha	0.1	0.1		414	
P2.2.6.14 *	Ac./Desac. proibida	0.1	0.1		415	
P2.2.6.15 *	Frenagem de CC	0.1	0.1		416	
P2.2.6.16 *	Referência de potenciômetro do motor DESCIDA	0.1	0.1		417	
P2.2.6.17 *	Referência de potenciômetro do motor SUBIDA	0.1	0.1		418	
P2.2.6.18 *	Trava de troca automática 1	0.1	A.2		426	

Tabela 91: Entradas digitais (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.2.4)

Índice	Parâmetros	Mín.	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.2.6.19 *	Trava de troca automática 2	0.1	A.3		427	
P2.2.6.20 *	Trava de troca automática 3	0.1	0.1		428	
P2.2.6.21 *	Trava de troca automática 4	0.1	0.1		429	
P2.2.6.22 *	Trava de troca automática 5	0.1	0.1		430	
P2.2.6.23 *	Referência de PID 2	0.1	0.1		431	

cc = Contato de fechamento

oc = Contato de abertura

* Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*).

7.4.4 SINAIS DE SAÍDA

Use o método TTF para programar todos os parâmetros de sinais de saída digitais

Tabela 92: Sinais de saída digitais (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.1)

Índice	Parâmetros	Mín.	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.1.1	Pronto	0.1	0.1		432	
P2.3.1.2	Em oper.	0.1	0.1		433	
P2.3.1.3	Falha	0.1	A.1		434	
P2.3.1.4	Falha invertida	0.1	0.1		435	
P2.3.1.5	Aviso	0.1	0.1		436	
P2.3.1.6	Falha externa	0.1	0.1		437	
P2.3.1.7	Falha/aviso de referência	0.1	0.1		438	
P2.3.1.8	Aviso de superaquecimento	0.1	0.1		439	
P2.3.1.9	Reverso	0.1	0.1		440	
P2.3.1.10	Direção não solicitada	0.1	0.1		441	
P2.3.1.11	Na velocidade	0.1	0.1		442	
P2.3.1.12	Velocidade de jogging	0.1	0.1		443	
P2.3.1.13	Local de controle externo	0.1	0.1		444	
P2.3.1.14	Controle de freio externo	0.1	0.1		445	Consulte ID445 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.1.15	Controle de freio externo, invertido	0.1	0.1		446	
P2.3.1.16	Supervisão do limite de frequência de saída 1	0.1	0.1		447	Consulte ID315 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.1.17	Supervisão do limite de frequência de saída 2	0.1	0.1		448	Consulte ID346 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.1.18	Supervisão de limite de referência	0.1	0.1		449	Consulte ID350 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.1.19	Supervisão de limite de temperatura do conversor	0.1	0.1		450	Consulte ID354 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .

Tabela 92: Sinais de saída digitais (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.1)

Índice	Parâmetros	Mín.	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.1.20	Supervisão de limite de torque	0.1	0.1		451	Consulte ID348 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros</i> .
P2.3.1.21	Proteção térmica do motor	0.1	0.1		452	
P2.3.1.22	Sinal de supervisão de entrada analógica	0.1	0.1		463	
P2.3.1.23	Ativação do regulador do motor	0.1	0.1		454	
P2.3.1.24	Fieldbus DIN 1	0.1	0.1		455	
P2.3.1.25	DIN 2 fieldbus	0.1	0.1		456	
P2.3.1.26	DIN 3 fieldbus	0.1	0.1		457	
P2.3.1.27	Controle de troca automática 1/ auxiliar 1	0.1	B.1		458	
P2.3.1.28	Controle de troca automática 2/ auxiliar 2	0.1	B.2		459	
P2.3.1.29	Controle de troca automática 3/ auxiliar 3	0.1	0.1		460	
P2.3.1.30	Controle de troca automática 4/ auxiliar 4	0.1	0.1		461	
P2.3.1.31	Rotação automática 5	0.1	0.1		462	

**CUIDADO!**

CERTIFIQUE-SE de não conectar duas funções em uma e a mesma saída para evitar saturações de funções e garantir uma operação sem falhas.

Tabela 93: Configurações de limite (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.2)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.2.1	Supervisão do limite de frequência de saída 1	0	2		0		315	0 = Sem limite 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior
P2.3.2.2	Supervisão do limite de frequência de saída 1; valor supervisionado	0.00	320.00	Hz	0.00		316	
P2.3.2.3	Supervisão do limite de frequência de saída 2	0	2		0		346	0 = Sem limite 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior
P2.3.2.4	Limite de frequência de saída 2; valor supervisionado	0.00	320.00	Hz	0.00		347	
P2.3.2.5	Supervisão de limite de torque	0	2		0		348	0 = Não usado 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior
P2.3.2.6	Valor de supervisão do limite de torque	-300.0	300.0	%	100.0		349	
P2.3.2.7	Supervisão de limite de referência	0	2		0		350	0 = Não usado 1 = Limite baixo 2 = Limite alto
P2.3.2.8	Valor de supervisão do limite de referência	0.0	100.0	%	0.0		351	
P2.3.2.9	Atraso de desativação de freio externo	0.0	100.0	s	0.5		352	
P2.3.2.10	Atraso de ativação de freio externo	0.0	100.0	s	1.5		353	
P2.3.2.11	Supervisão de temperatura de FC	0	2		0		354	0 = Não usado 1 = Limite baixo 2 = Limite alto

Tabela 93: Configurações de limite (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.2)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.2.12	Valor supervisionado de temperatura FC	-10	100	°C	40		355	
P2.3.2.13	Entrada analógica supervisionada	0	1		0		372	0 = AI1 1 = AI2
P2.3.2.14	Supervisão do limite de entrada analógica	0	2		0		373	0 = Sem limite 1 = Supervisão do limite inferior 2 = Supervisão do limite superior
P2.3.2.15	Valor supervisionado de entrada analógica	0.00	100.00	%	0.00		374	

Tabela 94: Saída analógica 1 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.3)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.3.1 *	Seleção de sinal de saída analógica 1	0.1	E.10		A.1		464	
P2.3.3.2	Função de saída analógica	0	14		1		307	0 = Não usado (20 mA/10V) 1 = Frequência de saída (0-fmáx) 2 = Referência de freq. (0-fmáx) 3 = Velocidade do motor (0 - Velocidade nominal do motor) 4 = Corrente do motor (0-InMotor) 5 = Torque do motor (0-TnMotor) 6 = Potência do motor (0-PnMotor) 7 = Tensão do motor (0-UnMotor) 8 = Tensão do enlace CC (0 - 1000 V) 9 = Valor de ref. do controlador PID 10 = Valor real do contr. de PID 1 11 = Valor real do contr. de PID 2 12 = Valor de erro do contr. de PID 13 = Saída do controlador PID 14 = Temperatura de PT100
P2.3.3.3	Tempo do filtro de saída analógica	0.00	10.00	s	1.00		308	0 = Sem filtragem
P2.3.3.4	Inversão de saída analógica	0	1		0		309	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.3.5	Saída analógica mínima	0	1		0		310	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P2.3.3.6	Escala de saída analógica	10	1000	%	100		311	
P2.3.3.7	Compensação de saída analógica	-100.00	100.00	%	0.00		375	

* = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

Tabela 95: Saída analógica 2 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.4)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.6.1 *	Seleção de sinal da saída analógica 2	0.1	E.10		0.1		471	
P2.3.6.2	Função da saída analógica 2	0	14		0		472	Consulte P2.3.3.2
P2.3.6.3	Tempo de filtragem da saída analógica 2	0.00	10.00	s	1.00		473	0 = Sem filtragem
P2.3.6.4	Inversão da saída analógica 2	0	1		0		474	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.6.5	Saída analógica 2 mínima	0	1		0		475	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P2.3.6.6	Escala da saída analógica 2	10	1000	%	100		476	
P2.3.6.7	Compensação da saída analógica 2	-100.00	100.00	%	0.00		477	

* = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

Tabela 96: Saída analógica 3 (Teclado de controle: Menu M2 -> G2.3.7)

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.3.5.1 *	Seleção de sinal da saída analógica 3	0.1	E.10		0.1		478	
P2.3.5.2	Função da saída analógica 3	0	4		4		479	Consulte P2.3.5.2
P2.3.5.3	Tempo de filtragem da saída analógica 3	0.00	10.00	s	1.00		480	0 = Sem filtragem
P2.3.5.4	Inversão da saída analógica 3	0	1		0		481	0 = Não invertido 1 = Invertido
P2.3.5.5	Saída analógica 2 mínima	0	1		0		482	0 = 0 mA (0 V) 1 = 4 mA (2 V)
P2.3.5.6	Escala da saída analógica 3	10	1000	%	100		483	
P2.3.5.7	Compensação da saída analógica 3	-100.00	100.00	%	0.00		484	

* = Use o método TTF para programar esses parâmetros.

7.4.5 PARÂMETROS DE CONTROLE DE CONVERSOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.4)

Tabela 97: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers. on.	ID	Descrição
P2.4.1	Forma da rampa 1	0.0	10.0	s	0.1		500	0 = Linear 100 = acel. total/ aum. desacel./ tempos desacel.
P2.4.2	Forma da rampa 2	0.0	10.0	s	0.0		501	0 = Linear 100 = acel. total/ aum. desacel./ tempos desacel.
P2.4.3	Tempo de aceleração 2	0.1	3000.0	s	1.0		502	
P2.4.4	Tempo de desaceleração 2	0.1	3000.0	s	1.0		503	
P2.4.5	Cortador do freio	0	4		0		504	0 = Desativado 1 = Usado em funcionamento 2 = Cortador do freio externo 3 = Usado quando parado/em funcionamento 4 = Usado em funcionamento (sem teste)
P2.4.6	Função de partida	0	2		0		505	0 = Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = Partida dinâmica condicional
P2.4.7	Função de parada	0	3		0		506	0 = Desaceleração por inércia 1 = Rampa 2 = Rampa + Desaceleração de ativação de funcionamento 3 = Desaceleração + Rampa de ativação de funcionamento
P2.4.8	Corrente de frenagem de CC	0.00	IL	A	0,7 x IH		507	

Tabela 97: Parâmetros de controle de conversor, G2.4

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.4.9	Tempo de frenagem CC na parada	0.00	600.00	s	0.00		508	0 = Freio de CC desativado na parada
P2.4.10	Frequência para iniciar frenagem de CC durante parada de rampa	0.10	10.00	Hz	1.50		515	
P2.4.11	Tempo de frenagem CC na partida	0.00	600.00	s	0.00		516	0 = Freio de CC desativado na partida
P2.4.12 *	Freio de fluxo	0	1		0		520	0 = Desligada 0 = Ativado
P2.4.13	Corrente de frenagem de fluxo	0.00	IL	A	IH		519	

7.4.6 PARÂMETROS DE FREQUÊNCIAS PROIBIDAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.5)

Tabela 98: Parâmetros de frequências proibidas, G2.5

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.5.1	Limite inferior da faixa de frequência proibida 1	-1.00	320.00	Hz	0.00		509	0 = Não usado
P2.5.2	Limite superior da faixa de frequência proibida 1	0.00	320.00	Hz	0.00		510	0 = Não usado
P2.5.3	Limite inferior da faixa de frequência proibida 2	0.00	320.00	Hz	0.00		511	0 = Não usado
P2.5.4	Limite superior da faixa de frequência proibida 2	0.00	320.00	Hz	0.00		512	0 = Não usado
P2.5.5	Limite inferior da faixa de frequência proibida 3	0.00	320.00	Hz	0.00		513	0 = Não usado
P2.5.6	Limite superior da faixa de frequência proibida 3	0.00	320.00	Hz	0.00		514	0 = Não usado
P2.5.7	Rampa de acel./desacel. proibida	0.1	10.0	x	1.0		518	

7.4.7 PARÂMETROS DE CONTROLE DO MOTOR (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.6)

Tabela 99: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.1 *	Modo de controle do motor	0	1		0		600	0 = Controle de frequência 1 = Cont. velocidade
P2.6.2 *	Optimização U/f	0	1		0		109	0 = Não usado 1 = Binário de reforço automático
P2.6.3 *	Seleção de razão U/f	0	3		0		108	0 = Linear 1 = Quadrática 2 = Programável 3 = Linear com otim. de fluxo
P2.6.4 *	Ponto de enfraquecimento do campo	8.00	320.00	Hz	50.00		602	
P2.6.5 *	Tensão no ponto de enfraquecimento do campo	10.00	200.00	%	100.00		603	
P2.6.6 *	Frequência do ponto médio da curva de U/f	0.00	P2.6.4	Hz	50.00		604	
P2.6.7 *	Tensão do ponto médio da curva de U/f	0.00	100.00	%	100.00		605	
P2.6.8 *	Tensão de saída em frequência zero	0.00	40.00	%	Varia		606	
P2.6.9	Frequência de comutação	1	Varia	kHz	Varia		601	Consulte <i>Tabela 158 Frequências de comutação dependentes de tamanho</i> para obter os valores exatos.
P2.6.10	Controlador de sobretensão	0	2		1		607	0 = Não usado 1 = Usado (sem rampa) 2 = Usado (com rampa)
P2.6.11	Controlador de subtensão	0	1		1		608	0 = Não usado 1 = Usado

Tabela 99: Parâmetros de controle do motor, G2.6

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.6.12	Identificação						631	0 = Sem ação 1 = Identificação sem funcionamento

* = Aplique o método Terminal to Function (TTF) a esses parâmetros (consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*).

7.4.8 PROTEÇÕES (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.7)

Tabela 100: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.1	Resposta à falha de referência de 4 mA	0	5		4		700	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Aviso + Frequência anterior 3 = Aviso+FreqPre-def 2.7.2 4 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 5 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.2	Frequência de falha de referência de 4 mA	0.00	P2.1.2	Hz	0.00		728	
P2.7.3	Resposta da falha externa	0	3		2		701	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7
P2.7.4	Supervisão de fases de entrada	0	3		0		730	3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.5	Resposta a falha de subtensão	0	1		0		727	0 = Falha armazenada no histórico Falha não armazenada
P2.7.6	Supervisão de fase de saída	0	3		2		702	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7
P2.7.7	Proteção contra falha de aterramento	0	3		2		703	3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.8	Proteção térmica do motor	0	3		2		704	
P2.7.9	Fator de temperatura ambiente do motor	-100.0	100.0	%	0.0		705	
P2.7.10	Fator de arrefecimento do motor em velocidade zero	0.0	150.0	%	40.0		706	
P2.7.11	Constante de tempo térmica do motor	1	200	mín.	Varia		707	

Tabela 100: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.12	Loop de trabalho do motor	0	150	%	100		708	
P2.7.13	Proteção de parada	0	3		1		709	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.14	Corrente de estolagem	0.00	2 x IH	A	1H		710	
P2.7.15	Limite de tempo de estolagem	1.00	120.00	s	15.00		711	
P2.7.16	Limite de frequência de estolagem	1.00	P2.1.2	Hz	25.00		712	
P2.7.17	Proteção contra subcarga	0	3		0		713	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.18	Torque fnom na SUBIDA	10.0	150.0	%	50.0		714	
P2.7.19	Carga de frequência zero	5.0	150.0	%	10.0		715	
P2.7.20	Limite de tempo de proteção contra subcarga	2.00	600.00	s	20.00		716	
P2.7.21	Resposta a falha de termistor	0	3		2		732	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.22	Resposta a falha de fieldbus	0	3		2		733	Consulte P2.7.21
P2.7.23	Resposta a falha de slot	0	3		2		734	Consulte P2.7.21

Tabela 100: Proteções, G2.7

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.7.24	Número de entra- das PT100	0	3		0		739	
P2.7.25	Resposta a falha PT100	0	3		0		740	0 = Sem resposta 1 = Aviso 2 = Falha, acel. de parada para 2.4.7 3 = Falha, parada por desaceleração natural
P2.7.26	Limite de aviso PT100	-30.0	200.0	°C	120.0		741	
P2.7.27	Limite de falha PT100	-30.0	200.0	°C	130.0		742	

7.4.9 PARÂMETROS DE REINÍCIO AUTOMÁTICO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.8)

Tabela 101: Parâmetros de partida automática, G2.8

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.8.1	Tempo de espera	0.10	10.00	s	0.50		717	
P2.8.2	Tempo para tentativas	0.00	60.00	s	30.00		718	
P2.8.3	Função de partida	0	2		0		719	0= Rampa 1 = Partida dinâmica 2 = De acordo com P2.4.6
P2.8.4	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	10		1		720	
P2.8.5	Número de tentativas após acionamento por sobre-tensão	0	10		1		721	
P2.8.6	Número de tentativas após acionamento por sub-tensão	0	3		1		722	
P2.8.7	Número de tentativas após acionamento de referência de 4 mA	0	10		1		723	
P2.8.8	Número de tentativas após acionamento por falha de temperatura do motor	0	10		1		726	
P2.8.9	Número de tentativas após acionamento por falha externa	0	10		0		725	
P2.8.10	Número de tentativas após acionamento por falha de subcarga	0	10		1		738	

7.4.10 PARÂMETROS DE CONTROLE DE BOMBAS E VENTILADORES (TECLADO DE CONTROLE: MENU M2 -> G2.9)

Tabela 102: Parâmetros de controle de bombas e ventiladores

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.9.1	Número de conversores auxiliares	0	4		1		1001	
P2.9.2	Frequência de partida, conversor auxiliar 1	P2.9.3	320.00	Hz	51.00		1002	
P2.9.3	Frequência de parada, conversor auxiliar 1	P2.1.1	P2.9.2	Hz	10.00		1003	
P2.9.4	Frequência de partida, conversor auxiliar 2	P2.9.5	320.00	Hz	51.00		1004	
P2.9.5	Frequência de parada, conversor auxiliar 2	P2.1.1	P2.9.4	Hz	10.00		1005	
P2.9.6	Frequência de partida, conversor auxiliar 3	P2.9.7	320.00	Hz	51.00		1006	
P2.9.7	Frequência de parada, conversor auxiliar 3	P2.1.1	P2.9.6	Hz	10.00		1007	
P2.9.8	Frequência de partida, conversor auxiliar 4	P2.9.9	320.00	Hz	51.00		1008	
P2.9.9	Frequência de parada, conversor auxiliar 4	P2.1.1	P2.9.8	Hz	10.00		1009	
P2.9.10	Atraso de partida, conversores auxiliares	0.0	300.0	s	4.0		1010	
P2.9.11	Atraso de parada, conversores auxiliares	0.0	300.0	s	2.0		1011	
P2.9.12	Passo de referência, conversor auxiliar 1	0.00	100.00	%	0.00		1012	
P2.9.13	Passo de referência, conversor auxiliar 2	0.00	100.00	%	0.00		1013	

Tabela 102: Parâmetros de controle de bombas e ventiladores

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidade	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.9.14	Passo de referência, conversor auxiliar 3	0.00	100.00	%	0.00		1014	
P2.9.15	Passo de referência, conversor auxiliar 4	0.00	100.00	%	0.00		1015	
P2.9.16	Bypass do controlador PID	0	1		0		1020	1 = Control. de PID ignorado
P2.9.17	Seleção de entrada analógica para medição de pressão de entrada	0	5		0		1021	0 = Não usado 1 = AI1 2 = AI2 3 = AI3 4 = AI4 5 = Sinal de field-bus (FBProcess-DataIN3)
P2.9.18	Limite superior de pressão de entrada	0.0	100.0	%	30.0		1022	
P2.9.19	Limite inferior de pressão de entrada	0.0	100.0	%	20.0		1023	
P2.9.20	Queda de pressão de saída	0.0	100.0	%	30.0		1024	
P2.9.21	Atraso de queda de frequência	0.0	300.0	s	0.0		1025	0 = Sem retardo 300 = Sem queda ou aumento de frequência
P2.9.22	Atraso de aumento de frequência	0.0	300.0	s	0.0		1026	0 = Sem retardo 300 = Sem queda ou aumento de frequência
P2.9.23	Seleção de trava	0	2		1		1032	0 = Travas não usadas 1 = Define a nova trava como a última; ordem de atualização após valor de P2.9.26 ou estado de parada 2 = Para e atualiza a ordem imediatamente

Tabela 102: Parâmetros de controle de bombas e ventiladores

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P2.9.24	Troca automática	0	1		1		1027	0 = Não usado 1 = Troca automática usada
P2.9.25	Seleção de automática de travas e trocas automáticas	0	1		1		1028	0 = Somente conversores auxiliares 1 = Todos os conversores
P2.9.26	Intervalo de troca automática	0.0	3000.0	h	48.0		1029	0,0 = TESTE=40 s
P2.9.27	Troca automática; número máximo de conversores auxiliares	0	4		1		1030	
P2.9.28	Limite de frequência de troca automática	0.00	P2.1.2	Hz	25.00		1031	
P2.9.29	Exibição especial do valor real mínimo	0	30000		0		1033	
P2.9.30	Exibição especial do valor real máximo	0	30000		100		1034	
P2.9.31	Decimais de exibição especial do valor real	0	4		1		1035	
P2.9.32	Unidade de exibição especial do valor real	0	28		4		1036	Consulte ID1036 no Capítulo 9 <i>Descrição de parâmetros.</i>

7.4.11 CONTROLE DE TECLADO (TECLADO DE CONTROLE: MENU M3)

Os parâmetros para a seleção do local de controle e direção no teclado estão listados abaixo. Consulte o menu de controle do teclado no Manual do Usuário do produto.

Tabela 103: Parâmetros de controle do teclado, M3

Índice	Parâmetros	Mín.	Máx.	Unidad e	Padrão	Pers on.	ID	Descrição
P3.1	Local de controle	1	3		1		125	1 = Terminal de E/S 2 = Teclado 3 = Fieldbus
P3.2	Referência do teclado	P2.1.1	P2.1.2	Hz	0.00			
P3.3	Direção (no teclado)	0	1		0		123	0 = Para a frente 1 = Reversão
P3.4	Referência de PID 1	0.00	100.00	%	0.00		167	
P3.5	Referência de PID 2	0.00	100.00	%	0.00		168	
R3.6	Botão de parada	0	1		1		114	0 = Função limitada do botão de parada 1 = Botão de parada sempre ativado

7.4.12 MENU DO SISTEMA (TECLADO DE CONTROLE: MENU M6)

Para obter informações sobre parâmetros e funções relacionados ao uso geral do conversor de frequência, como seleção de aplicação e idioma, conjuntos de parâmetros personalizados ou informações sobre hardware e software, consulte o Manual do Usuário do produto.

7.4.13 PLACAS EXPANSORAS (TECLADO DE CONTROLE: MENU M7)

O menu M7 mostra as placas expansoras e opcionais conectadas à placa de controle e informações relacionadas às placas. Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

8 DESCRIÇÕES DE VALORES DE MONITORAMENTO

Este capítulo fornece as descrições básicas de todos os valores de monitoramento.

1 FREQUÊNCIA DE SAÍDA (V1.1)

Este valor de monitoramento mostra a frequência de saída real para o motor.

2 VELOCIDADE DO MOTOR (V1.3)

Este valor de monitoramento mostra a velocidade real do motor, em rpm (valor calculado).

3 CORRENTE DO MOTOR (V1.4)

Este valor de monitoramento mostra a corrente medida do motor.

4 TORQUE DO MOTOR (V1.5)

Este valor de monitoramento mostra o torque real do motor (valor calculado). Quando o torque é no sentido anti-horário, o valor é negativo.

5 POTÊNCIA DO MOTOR (V1.6)

Este valor de monitoramento mostra a potência real do eixo do motor (valor calculado) como porcentagem da potência nominal do motor.

6 TENSÃO DO MOTOR (V1.7)

Este valor de monitoramento mostra a tensão de saída medida para o motor.

7 TENSÃO DO CIRCUITO INTERMEDIÁRIO CC (V1.8, V1.26.3)

Este valor de monitoramento mostra a tensão medida no circuito intermediário CC do conversor.

8 TEMP. UNIDADE (V1.9)

Este valor de monitoramento mostra a temperatura de saída de ar medida do conversor.

9 TEMPERATURA DO MOTOR (V1.10)

Este valor de monitoramento mostra a temperatura calculada do motor em percentual de temperatura de operação nominal.

13 ENTRADA ANALÓGICA 1 (V1.11)

Este valor de monitoramento mostra o status da entrada analógica 1.

14 ENTRADA ANALÓGICA 2 (V1.12)

Este valor de monitoramento mostra o status da entrada analógica 2.

15 DIN1, DIN2, DIN3 (V1.13, V1.15)

Este valor de monitoramento mostra o status das entradas digitais 1-3 no slot A (E/S básica).

16 DIN4, DIN5, DIN6 (V1.14, V1.16)

Este valor de monitoramento mostra o status das entradas digitais 4-6 em OPTA1 (E/S básica).

17 DO1, RO1, RO2 (V1.15, V1.17)

Este valor de monitoramento mostra o status da saída digital e das saídas a relé 1-2 em OPTA2 e OPTA3.

18 REFERÊNCIA DE TORQUE (V1.18)

Este valor de monitoramento mostra a referência de torque final para o controle do motor.

20 REFERÊNCIA PID (V1.18, V1.19)

Este valor de monitoramento mostra a referência PID como um percentual da frequência máxima.

21 VALOR REAL DE PID (V1.19, V1.20)

Este valor de monitoramento mostra o valor real de PID como um percentual do valor real máximo.

22 VALOR DE ERRO DE PID (V1.20, V1.21)

Este valor de monitoramento mostra o valor de erro do controlador PID.

23 SAÍDA DO PID (V1.21, V1.22)

Este valor de monitoramento mostra a saída do controlador PID como porcentagem (de 0% a 100%).

25 REFERÊNCIA DE FREQUÊNCIA (V1.2)

Este valor de monitoramento mostra a referência de frequência real para o controle do motor.

26 AO (I) ANALÓGICA (V1.15, V1.16, V1.18)

Este valor de monitoramento mostra o status da saída analógica 1.

27 ENTRADA ANALÓGICA 3 (V1.13, V1.16)

Este valor de monitoramento mostra o status da entrada analógica 3.

28 ENTRADA ANALÓGICA 4 (V1.14, V1.17)

Este valor de monitoramento mostra o status da entrada analógica 4.

29 EXIBIÇÃO ESPECIAL REAL (V1.23)

Este valor de monitoramento mostra os valores reais de parâmetros para exibição especial.

30 CONVERSORES AUXILIARES EM FUNCIONAMENTO (V1.22)

Este valor de monitoramento mostra o número real de conversores auxiliares em operação no sistema.

31 SAÍDA ANALÓGICA 2 (V1.21.20)

Este valor de monitoramento mostra o valor da saída analógica 2 como porcentagem da faixa usada.

32 SAÍDA ANALÓGICA 3 (V1.21.21)

Este valor de monitoramento mostra o valor da saída analógica 3 como porcentagem da faixa usada.

37 HISTÓRICO DE FALHAS (V1.21.5, V1.22.5, V1.26.5)

Este valor de monitoramento mostra o código de falha da última falha ativada que não passou por reset.

39 CORRENTE DA FASE U (V1.18.5)

Este valor de monitoramento mostra a corrente da fase medida do motor (filtragem de 1s).

40 CORRENTE DA FASE V (V1.18.6)

Este valor de monitoramento mostra a corrente da fase medida do motor (filtragem de 1s).

41 CORRENTE DA FASE W (V1.18.7)

Este valor de monitoramento mostra a corrente da fase medida do motor (filtragem de 1s).

42 TEMPERATURA MÁX. DO SENSOR (V1.19, V1.24)

Este valor de monitoramento mostra a temperatura máxima do sensor.

43 PALAVRA DE STATUS (V1.18.4, V1.21.4, V1.26.4)

Este valor de monitoramento mostra o status do conversor de frequência codificado em bits.

44 TENSÃO CC (V1.18.3, V1.21.3, V1.26.3)

Este valor de monitoramento mostra a tensão CC não filtrada.

45 CORRENTE DE FB (V1.21.6, V1.22.6, V1.26.6)

Este valor de monitoramento mostra a corrente medida do motor com número fixo de casas decimais.

46 ESCALA DE LIMITE DE FB (V1.22.2)

Este valor de monitoramento mostra o valor da escala de limite de fieldbus como uma porcentagem.

47 REFERÊNCIA DO AJUSTE DE FB (V1.22.3)

Este valor de monitoramento mostra o valor da referência de ajuste de fieldbus como uma porcentagem.

48 SAÍDA ANALÓGICA DE FB (V1.22.4)

Este valor de monitoramento mostra o status da saída analógica controlada pela entrada de fieldbus.

49 STATUS DE IDENTIFICAÇÃO DO MOTOR (V1.21.14)

Este valor de monitoramento mostra o status de identificação do motor.

50 TEMPERATURA DO SENSOR 1 (V1.21.8)

Este valor de monitoramento mostra o valor medido da temperatura do sensor 1.

51 TEMPERATURA DO SENSOR 2 (V1.21.9)

Este valor de monitoramento mostra o valor medido da temperatura do sensor 2.

52 TEMPERATURA DO SENSOR 3 (V1.21.10)

Este valor de monitoramento mostra o valor medido da temperatura do sensor 3.

53 FREQUÊNCIA DO CODIFICADOR 2 (V1.21.11)

Este valor de monitoramento mostra a frequência do codificador 2 da placa OPTA7 (entrada C.3).

54 POSIÇÃO DE ABS (V1.21.12)

Este valor de monitoramento mostra a posição de ABS quando a placa OPTBB está em uso.

55 REVOLUÇÃO DE ABS (V1.21.13)

Este valor de monitoramento mostra o número de revoluções de ABS quando a placa OPTBB está em uso.

56 PAL. STATUS DIN 1 (V1.22.7)

Este valor de monitoramento mostra o status dos sinais de entradas digitais codificado em bits.

57 PAL. STATUS DIN 2 (V1.22.8)

Este valor de monitoramento mostra o status dos sinais de entradas digitais codificado em bits.

58 NÚMERO DE PAR DE POLOS (V1.21.15)

Este valor de monitoramento mostra o número de par de polos em uso.

59 AI1 (V1.21.16)

Este valor de monitoramento mostra o valor do sinal da entrada analógica como porcentagem da faixa usada.

60 AI2 (V1.21.17)

Este valor de monitoramento mostra o valor do sinal da entrada analógica como porcentagem da faixa usada.

61 AI3 (V1.21.18)

Este valor de monitoramento mostra o valor do sinal da entrada analógica como porcentagem da faixa usada.

62 AI4 (V1.21.19)

Este valor de monitoramento mostra o valor do sinal da entrada analógica como porcentagem da faixa usada.

69 TEMPERATURA DO SENSOR 4 (V1.21.25)

Este valor de monitoramento mostra o valor medido da temperatura.

70 TEMPERATURA DO SENSOR 5 (V1.21.26)

Este valor de monitoramento mostra o valor medido da temperatura.

71 TEMPERATURA DO SENSOR 6 (V1.21.27)

Este valor de monitoramento mostra o valor medido da temperatura.

74 AVISO (V1.21.7, V1.22.9)

Este valor de monitoramento mostra o código do último aviso ativado que não passou por reset.

83 CORRENTE TOTAL (V1.32.2)

Este valor de monitoramento mostra a corrente total dos conversores no sistema seguidor de mestre.

1113 CORRENTE (V1.18.1, V1.21.1, V1.26.1)

Este valor de monitoramento mostra a corrente do motor não filtrada.

1124 FREQUÊNCIA DO CODIFICADOR 1 (V1.21.5)

Este valor de monitoramento mostra a frequência de entrada do codificador.

1125 TORQUE (V1.18.2, V1.21.2, V1.26.2)

Este valor de monitoramento mostra o torque do motor não filtrado.

1131 REFERÊNCIA DE FREQUÊNCIA FINAL CL (V1.21.22)

Este valor de monitoramento mostra a referência de frequência do eixo final para o controlador de velocidade.

1132 RESPOSTA DO PASSO (V1.21.23)

Este valor de monitoramento mostra a resposta do passo de rampa de frequência.

1140 REFERÊNCIA DE TORQUE DE FB (V1.22.1)

Este valor de monitoramento mostra a referência de torque de fieldbus.

1169 ÂNGULO DO EIXO (V1.21.7)

Este valor de monitoramento mostra o ângulo do eixo do codificador.

1170 LOOPS DO EIXO (V1.21.6)

Este valor de monitoramento mostra os loops do eixo do codificador.

1173 PALAVRA DE FALHA 2 (V1.22.11)

Este valor de monitoramento mostra o status codificado em bits da palavra de falha 2.

1172 PALAVRA DE FALHA 1 (V1.22.10)

Este valor de monitoramento mostra o status codificado em bits da palavra de falha 1.

1174 PALAVRA DE ALARME 1 (V1.22.12)

Este valor de monitoramento mostra o status codificado em bits da palavra de alarme.

1508 POTÊNCIA DE SAÍDA (V1.21.24)

Este valor de monitoramento mostra a potência de saída.

1601 STATUS DO SISTEMA SB (V1.23.1)

Este valor de monitoramento mostra o status do SystemBus.

1602 PALAVRA DE STATUS (V1.23.4.2)

Este valor de monitoramento mostra o status da palavra de status do conversor seguidor.

1603 PALAVRA DE STATUS D3 (V1.23.4.3)

Este valor de monitoramento mostra o status da palavra de status do conversor seguidor.

1604 PALAVRA DE STATUS D4 (V1.23.4.4)

Este valor de monitoramento mostra o status da palavra de status do conversor seguidor.

1605 CORRENTE DO MOTOR D2 (V1.23.3.2)

Este valor de monitoramento mostra a corrente medida do motor.

1606 CORRENTE DO MOTOR D3 (V1.23.3.3)

Este valor de monitoramento mostra a corrente medida do motor.

1607 CORRENTE DO MOTOR D4 (V1.23.3.4)

Este valor de monitoramento mostra a corrente medida do motor.

1615 PALAVRA DE STATUS 1 (V1.23.4.1)

Este valor de monitoramento mostra o status da palavra de status do conversor seguidor.

1616 CORRENTE DO MOTOR D1 (V1.23.3.1)

Este valor de monitoramento mostra a corrente medida do motor.

9 DESCRIÇÃO DE PARÂMETROS

Nas páginas a seguir, você encontrará as descrições de parâmetros organizadas de acordo com o número de ID individual do parâmetro. Um asterisco após o número de ID do parâmetro (por exemplo, 418 Potenciômetro do motor PARA CIMA *) indica que o método de programação TTF deve ser aplicado a este parâmetro (consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*).

Alguns nomes de parâmetros são seguidos por um código de número indicando os aplicativos "Tudo em um" nos quais o parâmetro está incluído. Se nenhum código for mostrado, o parâmetro estará disponível em todas os aplicativos. Consulte abaixo. Os números de parâmetros sob os quais o parâmetro aparece em diferentes aplicativos também são fornecidos.

1. Aplicativo básico
2. Aplicativo padrão
3. Aplicativo de controle local/remoto
4. Aplicativo de controle de velocidade multipasso
5. Aplicativo de controle de PID
6. Aplicativo de controle multifinalidade
7. Aplicativo de controle de bombas e ventiladores

101 FREQUÊNCIA MÍNIMA (2.1, 2.1.1)

Use este parâmetro para definir a referência de frequência mínima.

102 FREQUÊNCIA MÁXIMA (2.2, 2.1.2)

Use este parâmetro para definir a referência de frequência máxima.

Define os limites de frequência do conversor de frequência. O valor máximo para esses parâmetros é 320 Hz.

As frequências mínima e máxima definem limites para outros parâmetros relacionados a frequência (por exemplo, Velocidade predefinida 1 (ID105), Velocidade predefinida 2 (ID106) e velocidade predefinida de falhas de 4 mA (ID728).

103 TEMPO DE ACELERAÇÃO 1 (2.3, 2.1.3)

Use este parâmetro para definir o tempo necessário para a frequência de saída aumentar desde a frequência zero até a frequência máxima.

104 TEMPO DE DESACELERAÇÃO 1 (2.4, 2.1.4)

Use este parâmetro para definir o tempo necessário para a frequência de saída reduzir desde a frequência máxima até a frequência zero.

105 VELOCIDADE PREDEFINIDA 1 1246 (2.18, 2.1.14, 2.1.15)

Use este parâmetro para definir a referência de frequência predefinida quando a função de frequências predefinidas é usada.

106 VELOCIDADE PREDEFINIDA 2 1246 (2.19, 2.1.15, 2.1.16)

Use este parâmetro para definir a referência de frequência predefinida quando a função de frequências predefinidas é usada.

Estes parâmetros podem ser usados para determinar referências de frequência que são aplicadas quando as entradas digitais apropriadas são ativadas.

Os valores dos parâmetros são automaticamente limitados à frequência máxima (ID102).

**INDICAÇÃO!**

O uso do método de programação TTF no Aplicativo de controle multifinalidade. Como todas as entradas digitais são programáveis, primeiro você deve atribuir dois DINs às funções de Velocidade predefinida (parâmetros ID419 e ID420).

Tabela 104: Velocidade predefinida

Velocidade	Velocidade predefinida 1 (DIN4/ID419)	Velocidade predefinida 2 (DIN5/ID420)
Referência básica	0	0
ID105	1	0
ID106	0	1

107 LIMITE DE CORRENTE (2.5, 2.1.5)

Use este parâmetro para definir a corrente máxima do motor do inversor de CA.

A faixa de valores para o parâmetro é diferente para cada tamanho de gabinete do conversor. Quando o limite de corrente é alterado, o limite de corrente de estolagem (ID710) é calculado internamente como 90% do limite de corrente.

Quando o limite de corrente estiver ativo, a frequência de saída do conversor será reduzida.

**INDICAÇÃO!**

O limite de corrente não é um limite de acionamento de sobrecorrente.

108 SELEÇÃO DE RAZÃO U/F 234567 (2.6.3)

Use este parâmetro para definir o tipo da curva U/f entre a frequência zero e o ponto de enfraquecimento do campo.

Tabela 105: Seleções para o parâmetro ID108

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Linear	A tensão do motor variará linearmente como função da frequência de saída. A tensão variará do valor de Tensão de frequência zero (ID606) até o valor de Tensão do ponto de enfraquecimento do campo (ID603) em uma frequência definida por Frequência do ponto de enfraquecimento de campo (ID602). Use esta configuração padrão se não for necessária nenhuma configuração diferente.
1	Quadrática	A tensão do motor variará desde o valor de Tensão de frequência zero (ID606) até o valor de Frequência do ponto de enfraquecimento de campo (ID603) em uma curva quadrática. O motor operará submagnetizado abaixo do ponto de enfraquecimento do campo, e produzirá menos torque. Você pode usar a razão U/f quadrática em aplicativos em que a demanda de torque é proporcional ao quadrado da velocidade, como, por exemplo, em ventiladores centrífugos e bombas. Consulte Fig. 24.
2	Programável	É possível programar a curva U/f com 3 pontos diferentes: a tensão de frequência zero (P1), a tensão/frequência de ponto médio (P2) e o ponto de enfraquecimento do campo (P3). Você pode usar a curva U/f programável em frequências baixas se isso for necessário para obter mais torque. Você pode encontrar as configurações ótimas automaticamente com uma rodada de identificação (ID631). Consulte Fig. 25.
3	Linear com otim. de fluxo	O conversor de frequência para pesquisar a corrente de motor mínima para economizar energia e reduzir o ruído do motor. Esta função pode ser usada em aplicações como ventiladores, bombas etc.

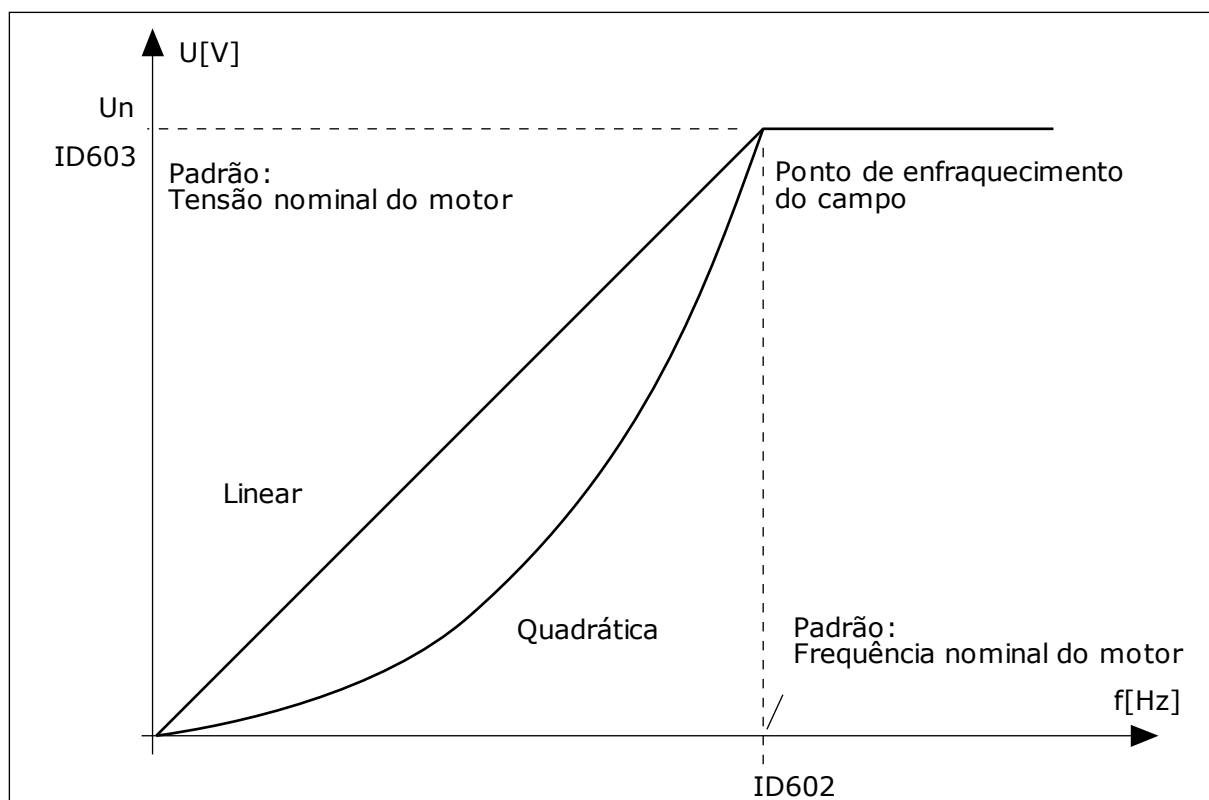


Fig. 24: Variação linear e quadrática da tensão do motor

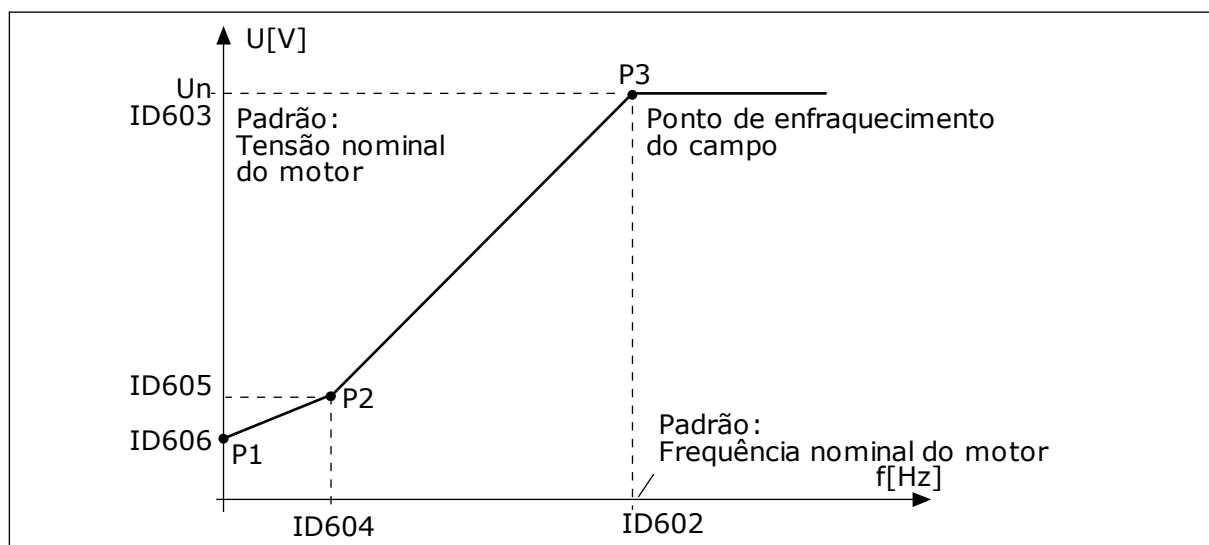


Fig. 25: A curva U/f programável

109 OPTIMIZAÇÃO DE U/F (2.13, 2.6.2)

Use este parâmetro para definir a otimização de U/f.

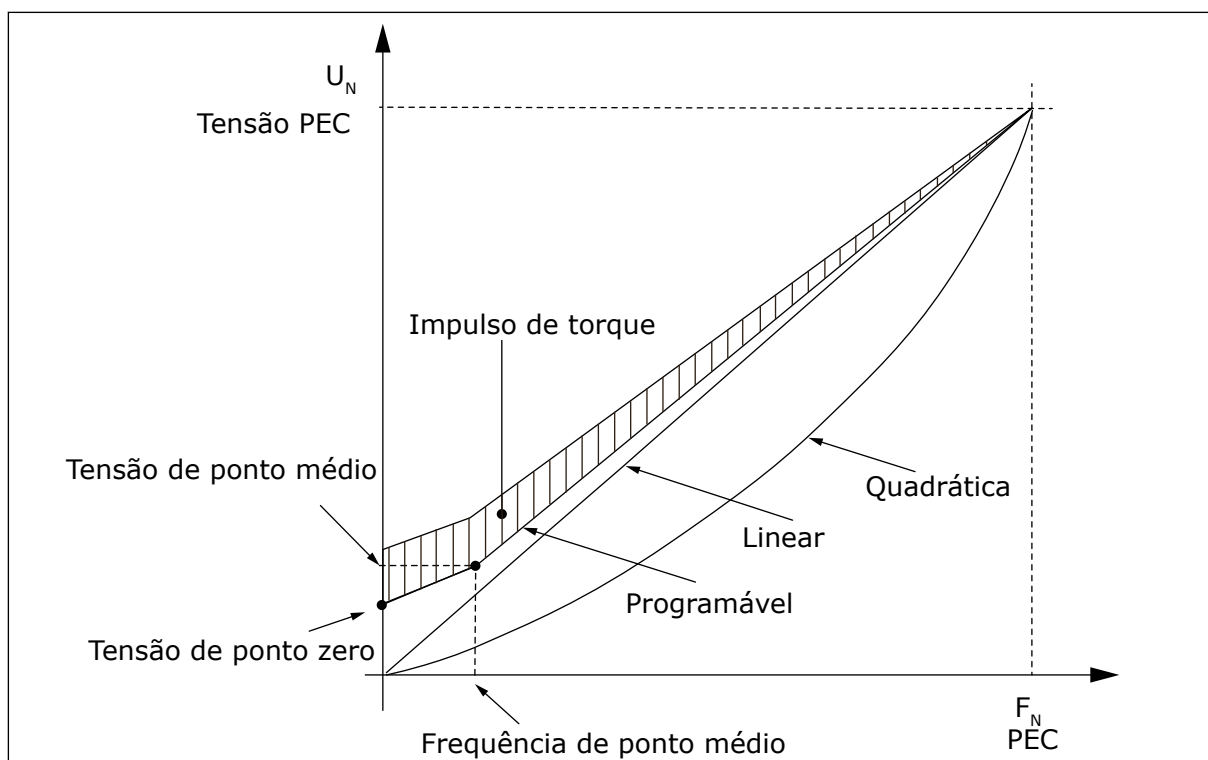


Fig. 26: Otimização U/f

A tensão do motor varia proporcionalmente ao torque exigido, o que faz com que o motor produza mais torque na partida e ao funcionar em baixas frequências. O aumento automático de torque pode ser usado em aplicações onde o torque de partida devido à fricção inicial é alto, por exemplo, em esteiras transportadoras.

Para iniciar com torque alto de 0 Hz, defina os valores nominais do motor (Grupo de parâmetros 2.1) de forma automática ou manual.

Definindo os valores nominais do motor com funções automáticas

1. Crie a rodada de identificação (ID631) com o motor de rotação.
2. Se necessário, ative o controle de velocidade ou a otimização de U/f (aumento de torque).
3. Se necessário, ative o controle de velocidade e a otimização de U/f.

Definindo os valores nominais do motor ao ajustar manualmente

1. Defina a corrente de magnetização do motor:
 1. Opere o motor usando 2/3 de sua frequência nominal como referência de frequência.
 2. Leia a corrente do motor no menu de monitoramento ou use NCDrive para monitoramento.
 3. Defina essa corrente como a corrente de magnetização do motor (ID612).
2. Defina a seleção de razão U/f (ID108) como o valor 2 (curva de U/f programável).
3. Opere o motor com referência de frequência zero e aumente a tensão de ponto zero do motor (ID606) até que a corrente do motor seja aproximadamente igual à corrente de magnetização do motor. Se o motor estiver em uma área de baixa frequência somente por curtos períodos, será possível usar até 65% da corrente nominal do motor.
4. Defina a tensão do ponto intermediário (ID605) como $1.4142 \cdot ID606$ e a frequência de ponto intermediário (ID604) como o valor $ID606 / 100\% \cdot ID111$.
5. Se necessário, ative o controle de velocidade ou a otimização de U/f (aumento de torque).
6. Se necessário, ative o controle de velocidade e a otimização de U/f.

**INDICAÇÃO!**

Em alto torque – aplicações de baixa velocidade – é improvável que o motor sobreaqueça. Se o motor tiver que funcionar por um período prolongado de tempo sob essas condições, deve se ter especial atenção ao resfriamento do motor. Use resfriamento externo para o motor se a temperatura tende a aumentar muito.

110 TENSÃO NOMINAL DO MOTOR (2.6, 2.1.6)

Localize o valor U_n na placa de identificação do motor.

Este parâmetro define a tensão no ponto de enfraquecimento de campo (ID603) como $100\% \cdot U_{nMotor}$.

**INDICAÇÃO!**

Descubra se a conexão do motor é em delta ou estrela.

FREQUÊNCIA NOMINAL DO MOTOR (2.7, 2.1.7)

Localize o valor f_n na placa de identificação do motor.

Este parâmetro define o ponto de enfraquecimento do campo (ID602) com o mesmo valor.

112 VELOCIDADE NOMINAL DO MOTOR (2.8, 2.1.8)

Localize o valor n_n na placa de identificação do motor.

113 CORRENTE NOMINAL DO MOTOR (2.9, 2.1.9)

Localize o valor I_n na placa de identificação do motor.

Se uma corrente de magnetização for fornecida, defina também o parâmetro ID612 antes de criar a identificação do motor (somente NXP).

114 BOTÃO DE PARADA ATIVADO (3.4, 3.6)

Use este parâmetro para ativar o botão de parada do teclado.

Se você desejar tornar o botão de Parada um "hotspot" que sempre para o conversor independente do local de controle selecionado, atribua o valor 1 a esse parâmetro.

Consulte também o parâmetro ID125.

117 SELEÇÃO DE REFERÊNCIA DA FREQUÊNCIA DE E/S 12346 (2.14, 2.1.11)

Use este parâmetro para selecionar a fonte de referência quando o local de controle é E/S A.

Tabela 106: Seleções para o parâmetro ID117

Aplic.	1 a 4	6
Sel.		
0	Entrada analógica 1 (AI1)	Entrada analógica 1 (AI1). Consulte ID377
1	Entrada analógica 2 (AI2).	Entrada analógica 2 (AI2). Consulte ID388
2	Referência do teclado (menu M3)	AI1+AI2
3	Referência de fieldbus	AI1-AI2
4	Referência de potenciômetro (somente aplicativo 3)	AI2-AI1
5		AI1*AI2
6		Joystick AI1
7		Joystick AI2
8		Referência do teclado (menu M3)
9		Referência de fieldbus
10		Referência de potenciômetro; controlado com ID418 (VERDADEIRO=aumento) e ID417 (VERDADEIRO=redução)
11		AI1 ou AI2, o que for menor
12		AI1 ou AI2, o que for maior
13		Frequência máxima (recomendada somente em controle de torque)
14		Seleção de AI1/AI2, consulte ID422
15		Codificador 1 (entrada AI C.1)
16		Codificador 2 (com sincronização de velocidade OPTA7, somente NXP) (entrada AI C.3)

118 GANHO DO CONTROLADOR PID 57 (2.1.12)

Use este parâmetro para ajustar o ganho do controlador PID.

Se o valor do parâmetro for definido como 100%, uma variação de 10% no valor do erro fará com que a saída do controlador varie em 10%. Se o valor do parâmetro for definido como 0, o controlador PID funcionará como controlador de ID.

Por exemplo, consulte ID132.

119 TEMPO I DO CONTROLADOR PID 57 (2.1.13)

Use este parâmetro para ajustar o tempo de integração do controlador PID.

Se este parâmetro estiver definido como 1,00 s, uma variação de 10% no valor do erro fará com que a saída do controlador varie em 10,00%/s. Se o valor do parâmetro for definido como 0,00 s, o controlador PID funcionará como controlador de PD.

Por exemplo, consulte ID132.

120 COS PHI DO MOTOR (2.10, 2.1.10)

Localize o valor na placa de identificação do motor.

121 SELEÇÃO DE REFERÊNCIA DE FREQUÊNCIA DO TECLADO 234567 (2.1.12, 2.1.13, 2.2.6, 2.2.1.2)

Use este parâmetro para selecionar a fonte de referência quando o local de controle é teclado.

Tabela 107: Seleção para o parâmetro ID121

Aplic.	2-4	5	6	7
Sel.				
0	Entrada analógica 1 (AI1)	Entrada analógica 1 (AI1)	Entrada analógica 1 (AI1)	Entrada analógica 1 (AI1)
1	Entrada analógica 2 (AI2)	Entrada analógica 2 (AI2)	Entrada analógica 2 (AI2)	Entrada analógica 2 (AI2)
2	Referência do teclado (menu M3)	AI3	AI1+AI2	AI3
3	Referência de field-bus*	AI4	AI1-AI2	AI4
4		Referência do teclado (menu M3)	AI2-AI1	Referência do teclado (menu M3)
5		Referência de fieldbus*	AI1*AI2	Referência de fieldbus*
6		Ref. do potenciômetro	Joystick AI1	Ref. do potenciômetro
7		Ref. do controlador PID	Joystick AI2	Ref. do controlador PID
8			Referência do teclado (menu M3)	
9			Referência de fieldbus*	

*Referência de velocidade de FB Para obter mais informações, consulte o manual do fieldbus usado.

122 SELEÇÃO DE REFERÊNCIA DE FREQUÊNCIA DO FIELDBUS 234567 (2.1.13, 2.1.14, 2.2.7, 2.2.1.3)

Use este parâmetro para selecionar a fonte de referência quando o local de controle é Fieldbus.

Para obter informações sobre seleções em diferentes aplicativos, consulte ID121.

123 DIREÇÃO DO TECLADO (3.3)

Use este parâmetro para definir a direção de rotação do motor quando o local de controle é o teclado.

Tabela 108: Seleções para o parâmetro ID123

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Avanço	A rotação do motor será para frente quando o teclado for o local de controle ativo.
1	Reverter	A rotação do motor será para trás quando o teclado for o local de controle ativo.

Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

124 REFERÊNCIA DE VELOCIDADE DE JOGGING 34567 (2.1.14, 2.1.15, 2.1.19)

Use este parâmetro para definir a referência de frequência de jogging quando a função de velocidade de jogging estiver em uso.

Define a referência de velocidade de jogging quando ativada pela entrada digital. Consulte os parâmetros ID301 e ID413.

O valor do parâmetro será automaticamente limitado à frequência máxima (ID102).

125 LOCAL DE CONTROLE (3.1)

Use este parâmetro para selecionar o local de controle.

Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

Pressionar o botão Iniciar por 3 segundos selecionará o teclado de controle como o local de controle ativo e copiará as informações de status da execução (Executar/Parar, direção e referência).

Tabela 109: Seleções para o parâmetro ID125

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Controle de PC (ativado por NCDriver)	
1	Terminal de E/S	
2	Teclado	
3	Fieldbus	

126 VELOCIDADE PREDEFINIDA 3 46 (2.1.17)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

127 VELOCIDADE PREDEFINIDA 4 46 (2.1.18)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

128 VELOCIDADE PREDEFINIDA 5 46 (2.1.19)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

129 VELOCIDADE PREDEFINIDA 6 46 (2.1.20)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

130 VELOCIDADE PREDEFINIDA 7 46 (2.1.21)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

Estes parâmetros podem ser usados para determinar referências de frequência que são aplicadas quando combinações apropriadas das entradas digitais são ativadas.

No Aplicativo de velocidade multipasso (Aplicativo 4), as entradas digitais DIN4, DIN5 e DIN6 são atribuídas às funções de Velocidade predefinida. As combinações dessas entradas ativadas selecionam a referência de velocidade predefinida.

**INDICAÇÃO!**

O uso do método de programação TTF no Aplicativo de controle multifinalidade. Como todas as entradas digitais são programáveis, primeiro você deve atribuir três DINs às funções de Velocidade predefinida (parâmetros ID41, ID420 e ID421).

Tabela 110: Velocidades predefinidas 1 a 7

Velocidade	DIN4/ID419	DIN5/ID420	DIN6/ID421
Velocidade básica	0	0	0
Velocidade predefinida 1 (ID105)	1	0	0
Velocidade predefinida 2 (ID106)	0	1	0
Velocidade predefinida 3 (ID126)	1	1	0
Velocidade predefinida 4 (ID127)	0	0	1
Velocidade predefinida 5 (ID128)	1	0	1
Velocidade predefinida 6 (ID129)	0	1	1
Velocidade predefinida 7 (ID130)	1	1	1

Consulte também os parâmetros ID105 e ID106.

O valor do parâmetro será automaticamente limitado à frequência máxima (ID102).

131 SELEÇÃO DE REFERÊNCIA DA FREQUÊNCIA, LOCAL B3 (2.1.12)

Use este parâmetro para selecionar a fonte de referência quando o local de controle é E/S B.

Consulte os valores do parâmetro ID117 acima.

132 TEMPO D DO CONTROLADOR PID 57 (2.1.14)

Use este parâmetro para ajustar o tempo de derivação do controlador PID.

Se este parâmetro estiver definido como 1,00 s, uma alteração de 10% no valor do erro durante 1,00 s fará com que a saída do controlador varie em 10,00%. Se o valor do parâmetro for definido como 0,00 s, o controlador PID funcionará como controlador PI.

Veja os exemplos abaixo.

EXEMPLO 1:

Para reduzir o valor do erro para zero, com os valores fornecidos, a saída do conversor de frequência se comportará como:

Valores fornecidos:

P2.1.12, P = 0%

P2.1.13, Tempo I = 1.00 s

P2.1.14, Tempo D = 0,00 s Freq. mín = 0 Hz

Valor do erro (ponto de definição – valor do processo) = 10,00% Freq. máx = 50 Hz

Neste exemplo, o controlador PID funciona praticamente apenas como controlador I.

De acordo com o valor fornecido do parâmetro 2.1.13 (Tempo I), a saída do PID aumentará em 5 Hz (10% da diferença entre a frequência máxima e mínima) a cada segundo até que o valor do erro seja 0.

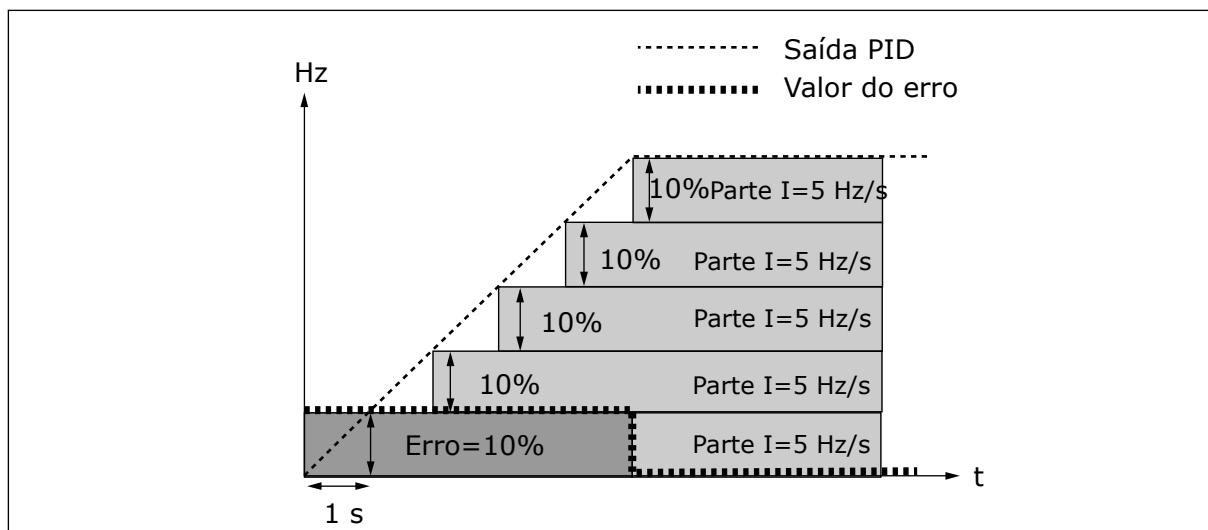


Fig. 27: Função do controlador PID como controlador I

EXEMPLO 2

Valores fornecidos:

P2.1.12, P = 100%

P2.1.13, Tempo I = 1.00 s

P2.1.14, Tempo D = 1,00 s Freq. mín = 0 Hz

Valor do erro (ponto de definição – valor do processo) = $\pm 10\%$ Freq. máx = 50 Hz

Conforme a alimentação é ligada, o sistema detecta a diferença entre o ponto de definição e o valor de processo real e começa a elevar ou reduzir (caso o valor do erro seja negativo) a saída de PID de acordo com o Tempo I. Uma vez que a diferença entre o ponto de definição e o valor do processo tenha sido reduzida para 0, a saída será reduzida na quantidade correspondente ao valor do parâmetro 2.1.13.

Caso o valor do erro seja negativo, o conversor de frequência reagirá reduzindo a saída de forma correspondente.

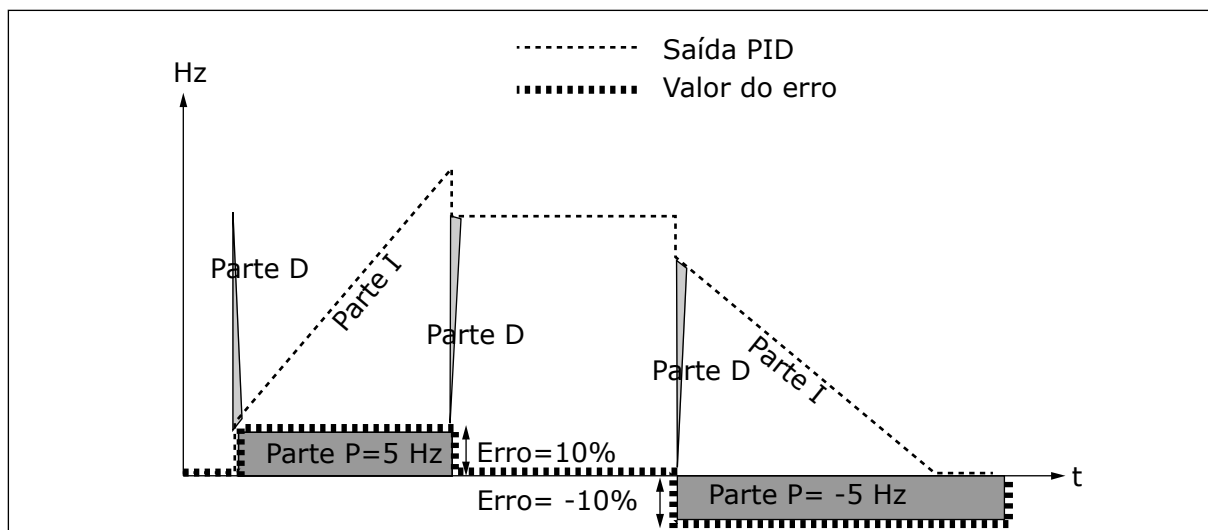


Fig. 28: A curva de saída de PID com os valores do Exemplo 2

EXEMPLO 3

Valores fornecidos:

P2.1.12, P = 100%

P2.1.13, Tempo I = 0,00 s

P2.1.14, Tempo D = 1,00 sFreq. mín = 0 Hz

Valor do erro (ponto de definição – valor do processo) = $\pm 10\%$ /sFreq. máx = 50 Hz

Conforme o valor do erro aumentar, a saída de PID também aumentará de acordo com os valores definidos (Tempo D = 1,00 s).

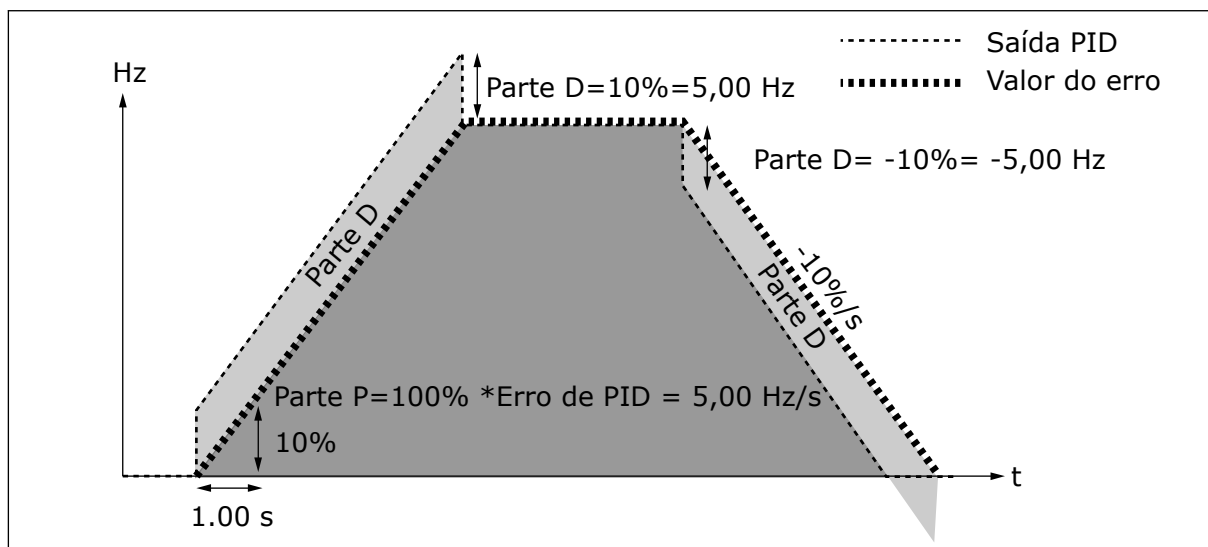


Fig. 29: Saída de PID com os valores do Exemplo 3

133 VELOCIDADE PREDEFINIDA 8 4 (2.1.22)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

134 VELOCIDADE PREDEFINIDA 9 4 (2.1.23)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

135 VELOCIDADE PREDEFINIDA 10 4 (2.1.24)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

136 VELOCIDADE PREDEFINIDA 11 4 (2.1.25)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

137 VELOCIDADE PREDEFINIDA 12 4 (2.1.26)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

138 VELOCIDADE PREDEFINIDA 13 4 (2.1.27)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

139 VELOCIDADE PREDEFINIDA 14 4 (2.1.28)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

140 VELOCIDADE PREDEFINIDA 15 4 (2.1.29)

Use este parâmetro para definir a referência de velocidade predefinida quando a função de velocidade predefinida for usada.

Para usar essas velocidades predefinidas no Aplicativo de velocidade multipasso (ASFIF04), o parâmetro ID301 deverá receber o valor 13. No Aplicativo de velocidade multipasso (Aplicativo 4), as entradas digitais DIN4, DIN5 e DIN6 serão atribuídas às funções de Velocidade predefinida. As combinações dessas entradas ativadas selecionam a referência de velocidade predefinida.

Tabela 111: Seleções de velocidade multipasso com entradas digitais DIN3, DIN4, DIN5 e DIN6.

Velocidade	Sel. de velocidade multipasso 1 (DIN4)	Sel. de velocidade multipasso 2 (DIN5)	Sel. de velocidade multipasso 3 (DIN6)	Sel. de velocidade multipasso 4 (DIN3)
P2.1.22 [8]	0	0	0	1
P2.1.23 [9]	1	0	0	1
P2.1.24 [10]	0	1	0	1
P2.1.25 [11]	1	1	0	1
P2.1.26 [12]	0	0	1	1
P2.1.27 [13]	1	0	1	1
P2.1.28 [14]	0	1	1	1
P2.1.29 [15]	1	1	1	1

141 SELEÇÃO DE SINAL DE AI3 * 567 (2.2.38, 2.2.4.1)

Use este parâmetro para conectar o sinal AI à entrada analógica de sua escolha.

Conecte o sinal AI3 à entrada analógica de sua escolha com este parâmetro. Para obter informações, consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*.

**INDICAÇÃO!**

Se você usar um conversor NXP e o Aplicativo de controle multifinalidade (Aplicativo 6), será possível controlar AI3 do fieldbus quando o valor 0,1 for atribuído a esta entrada.

142 TEMPO DE FILTRAGEM DO SINAL AI3 567 (2.2.41, 2.2.4.2)

Use este parâmetro para filtrar as perturbações no sinal da entrada analógica.

Quando este parâmetro recebe um valor maior que 0,0, a função que filtra perturbações do sinal analógico de entrada é ativada.

Tempos longos de filtragem tornam a resposta de regulação mais lenta. Consulte o parâmetro ID324.

143 FAIXA DE SINAL DE AI3 567 (2.2.39, 2.2.4.3)

Use este parâmetro para alterar a faixa do sinal analógico.

Com este parâmetro, você poderá selecionar a faixa de sinal de AI3.

Tabela 112: Seleção para o parâmetro ID143

Aplic.	5	6	7
Sel.			
0	0-100%	0-100%	0-100%
1	4 mA/20-100%	4 mA/20-100%	4 mA/20-100%
2		-10...+10V	Personalizado
3		Personalizado	

144 CONFIGURAÇÃO PERSONALIZADA MÍNIMA 67 (2.2.4.4)

Use este parâmetro para ajustar livremente a escala do sinal da entrada analógica entre -160% e 160%.

145 CONFIGURAÇÃO PERSONALIZADA MÁXIMA 67 (2.2.4.5)

Use este parâmetro para ajustar livremente a escala do sinal da entrada analógica entre -160% e 160%.

Defina os níveis mínimo e máximo personalizados para o sinal de AI3 em - 160...160%.

Exemplo: Mín 40%, Máx 80% = 8-16 mA.

151 INVERSÃO DO SINAL DE AI3 567 (2.2.40, 2.2.4.6)

Use este parâmetro para inverter o sinal da entrada analógica.

Tabela 113: Seleções para o parâmetro ID151

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem inversão	
1	Sinal invertido	

152 SELEÇÃO DE SINAL DE AI4 * 567 (2.2.42, 2.2.5.1)

Use este parâmetro para conectar o sinal AI à entrada analógica de sua escolha.

Consulte ID141.

153 TEMPO DE FILTRAGEM DE AI4 567 (2.2.45, 2.2.5.2)

Use este parâmetro para filtrar as perturbações no sinal da entrada analógica.

Consulte ID142.

154 FAIXA DE SINAL DE AI4 567 (2.2.43, 2.2.5.3)

Use este parâmetro para alterar a faixa do sinal analógico.

Consulte ID143.

155 CONFIGURAÇÃO PERSONALIZADA DE AI4 MÍNIMA 67 (2.2.5.3, 2.2.5.4)

Use este parâmetro para ajustar livremente a escala do sinal da entrada analógica entre -160% e 160%.

156 CONFIGURAÇÃO PERSONALIZADA DE AI4 MÁXIMA * 67 (2.2.5.4, 2.2.5.5)

Use este parâmetro para ajustar livremente a escala do sinal da entrada analógica entre -160% e 160%.

Consulte os IDs 144 e 145.

162 INVERSÃO DO SINAL DE AI4 567 (2.2.44, 2.2.5.5, 2.2.5.6)

Use este parâmetro para inverter o sinal da entrada analógica.

Consulte ID151.

164 MODO DE CONTROLE DO MOTOR 1/2 6 (2.2.7.22)

Use este parâmetro para definir o modo de controle do motor 1 ou 2.

Contato está aberto (ca) = Modo de controle do motor 1 é selecionado

Contato está fechado (cf) = Modo de controle do motor 2 é selecionado

Consulte os IDs dos parâmetros 600 e 521.

A alteração dos modos de controle de loop aberto para loop fechado e vice-versa somente pode ser feita em estado parado.

165 COMPENSAÇÃO DE JOYSTICK AI1 6 (2.2.2.11)

Use este parâmetro para definir o ponto zero da frequência. Localize o parâmetro, defina o potenciômetro no ponto zero presumido e pressione Enter no teclado.

**INDICAÇÃO!**

No entanto, isso não alterará a escala de referência.

Pressione o botão Resetar para alterar o valor do parâmetro de volta para 0,00%.

166 COMPENSAÇÃO DE JOYSTICK AI2 6 (2.2.3.11)

Use este parâmetro para definir o ponto zero da frequência. Localize o parâmetro, defina o potenciômetro no ponto zero presumido e pressione Enter no teclado.

Consulte o parâmetro ID165.

167 REFERÊNCIA DE PID 1 57 (3.4)

Use este parâmetro para definir o valor de referência do controlador PID.

A referência de teclado do controlador PID pode ser definida entre 0% e 100%. Este valor de referência será a referência de PID ativa se o parâmetro ID332 for igual a 2.

168 REFERÊNCIA DE PID 2 57 (3.5)

Use este parâmetro para definir o valor de referência do controlador PID.

A referência de teclado do controlador PID 2 pode ser definida entre 0% e 100%. Esta referência estará ativa se a função DIN5 = 13 e o contato DIN5 estiver fechado.

169 DIN4 FIELDBUS (FBFIXEDCONTROLWORDK, BIT 6) 6 (2.3.3.27)

Use este parâmetro para conectar o sinal de Fieldbus (FBFixedControlWord) à entrada digital de sua escolha.

170 DIN 5 FIELDBUS (FBFIXEDCONTROLWORD, BIT 7) 6 (2.3.3.28)

Use este parâmetro para conectar o sinal de Fieldbus (FBFixedControlWord) à entrada digital de sua escolha.

Consulte o manual do fieldbus usado para obter mais detalhes.

179 ESCALA DO LIMITE DE POTÊNCIA DO MOTOR 6 (2.2.6.7)

Use este parâmetro para definir o limite de potência máxima do motor.

O limite de potência do motor será igual a ID1289 se o valor 0 'Não usado' for selecionado. Se qualquer uma das entradas for selecionada, o limite de potência do motor será dimensionado entre zero e o parâmetro ID1289. Este parâmetro está disponível somente para o modo de controle de loop fechado NXP.

Tabela 114: Seleções para o parâmetro ID179

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	AI1	
2	AI2	
3	AI3	
4	AI4	
5	Escala do limite de FB ID46 (valor de monitoramento)	

214 ENTRADA DE FALHA DE FILTRO ATIVO 6 (2.2.6.7)

Use este parâmetro para ativar a falha de filtro ativo.

Este parâmetro seleciona a entrada digital que aciona o aviso/a falha de filtro ativo de acordo com o parâmetro ID776. Se o contato estiver fechado, a resposta definida pelo parâmetro ID776 será acionada.

Esse parâmetro está presente apenas em conversores NXP.

**INDICAÇÃO!**

Essa entrada é configurada como normalmente aberta. Se for necessária uma entrada normalmente fechada, considere o uso de falha externa.

300 SELEÇÃO DA LÓGICA DE PARTIDA/PARADA 2346 (2.2.1, 2.2.1.1)

Use este parâmetro para controlar a partida e a parada do conversor com os sinais digitais.

Tabela 115: Seleções para o parâmetro ID300

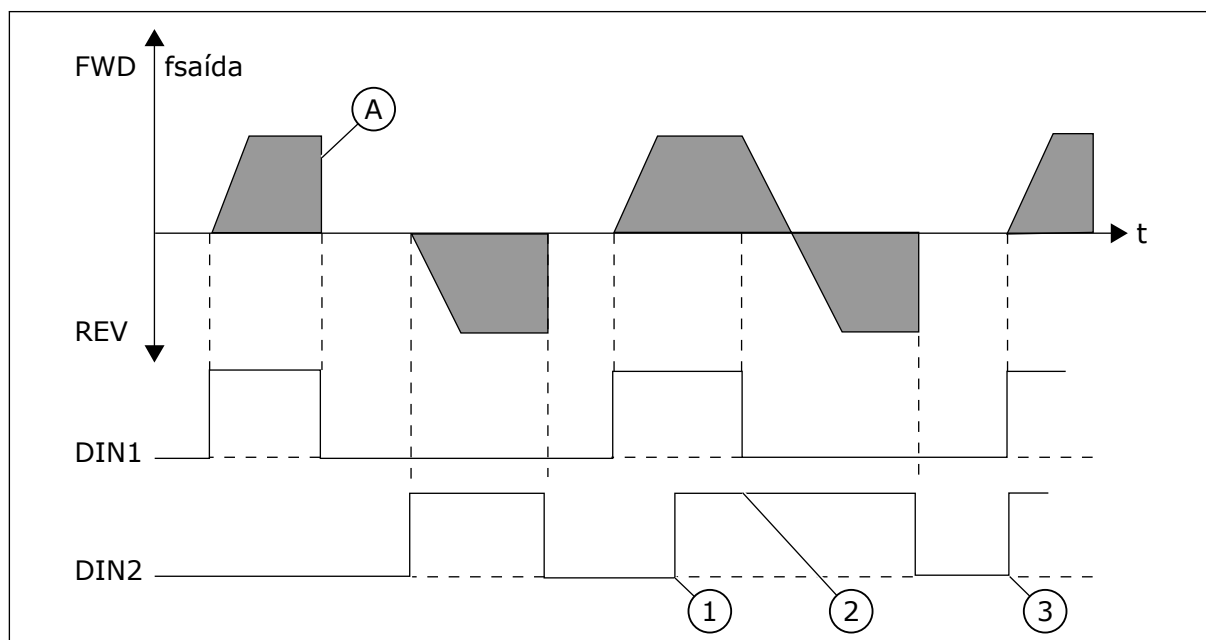
Seleção	DIN1	DIN2	DIN3
0	contato fechado = partida para frente	contato fechado = partida para trás	
	Consulte Fig. 30.		
1	contato fechado = partida, contato aberto = parada	contato fechado = contato aberto para trás = para frente	
	Consulte Fig. 31.		
2	contato fechado = partida, contato aberto = parada	contato fechado = partida ativada, contato aberto = partida desativada e conversor parado se em funcionamento	pode ser programado para comando reverso
3 *	contato fechado = pulso de partida	contato aberto = pulso de parada	pode ser programado para comando reverso
	Consulte Fig. 32.		
Aplicativos 2 e 4:			
4	contato fechado = partida para frente (borda em elevação necessária para partida)	contato fechado = partida para trás (borda em elevação necessária para partida)	
5	contato fechado = partida (borda em elevação necessária para partida) contato aberto = parada	contato fechado = para trás contato aberto = para frente	
6	contato fechado = partida (borda em elevação necessária para partida) contato aberto = parada	contato fechado = partida ativada contato aberto = partida desativada e conversor parado se em funcionamento	pode ser programado para comando reverso a menos que selecionado para DIN2
Aplicativos 3 e 6:			
4	contato fechado = partida para frente	contato fechado = referência aumenta (referência de potenciômetro do motor; este parâmetro será automaticamente definido como 4 se o parâmetro ID117 for definido como 4 [Aplicativo 4]).	
5	contato fechado = partida para frente (borda em elevação necessária para partida)	contato fechado = partida para trás (borda em elevação necessária para partida)	

Tabela 115: Seleções para o parâmetro ID300

Seleção	DIN1	DIN2	DIN3
6	contato fechado = partida (borda em elevação necessária para partida) contato aberto = parada	contato fechado = para trás contato aberto = para frente	
7	contato fechado = partida (borda em elevação necessária para partida) contato aberto = parada	contato fechado = partida ativada contato aberto = partida desativada e conversor parado se em funcionamento	
Aplicativo 3:			
8	contato fechado = partida para frente (borda em elevação necessária para partida)	contato fechado = referência aumenta (referência de potenciômetro do motor)	

* = Conexão de 3 fios (controle de pulso)

As seleções, incluindo o texto 'Borda de elevação necessária para partida', devem ser usadas para excluir a possibilidade de uma partida não intencional quando, por exemplo, alimentação for conectada, reconectada após uma queda de energia, após um reset de falha, após o conversor ser parado por Permitir funcionamento (Permitir funcionamento = Falso) ou quando o local de controle for alterado do controle de E/S. O contato Partida/Parada deve ser aberto antes que o motor possa ser iniciado.

**Fig. 30: Partida para frente + Partida para trás**

1. A primeira direção selecionada possui a prioridade mais alta.
2. Quando o contato DIN1 abre, a direção de rotação inicia a alteração.

3. Se os sinais de Partida para frente (DIN1) e Partida para trás (DIN2) estiverem ativos simultaneamente, o sinal de Partida para frente (DIN1) terá prioridade.

A) Função de parada (ID506) = desaceleração

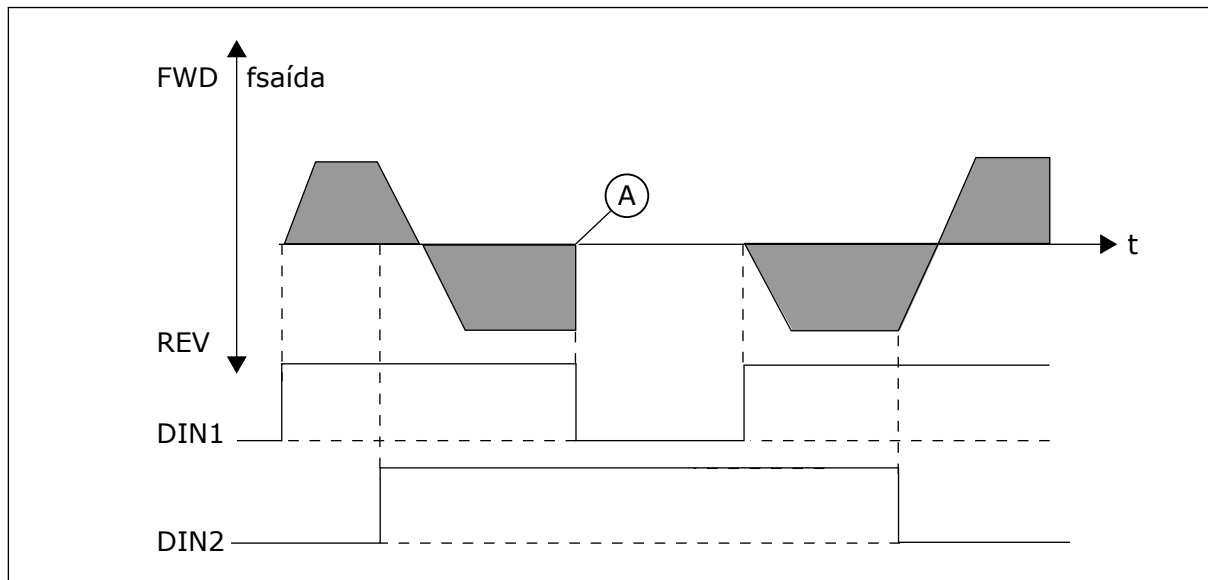


Fig. 31: Partida, Parada, Reversão

A) Função de parada (ID506) = desaceleração

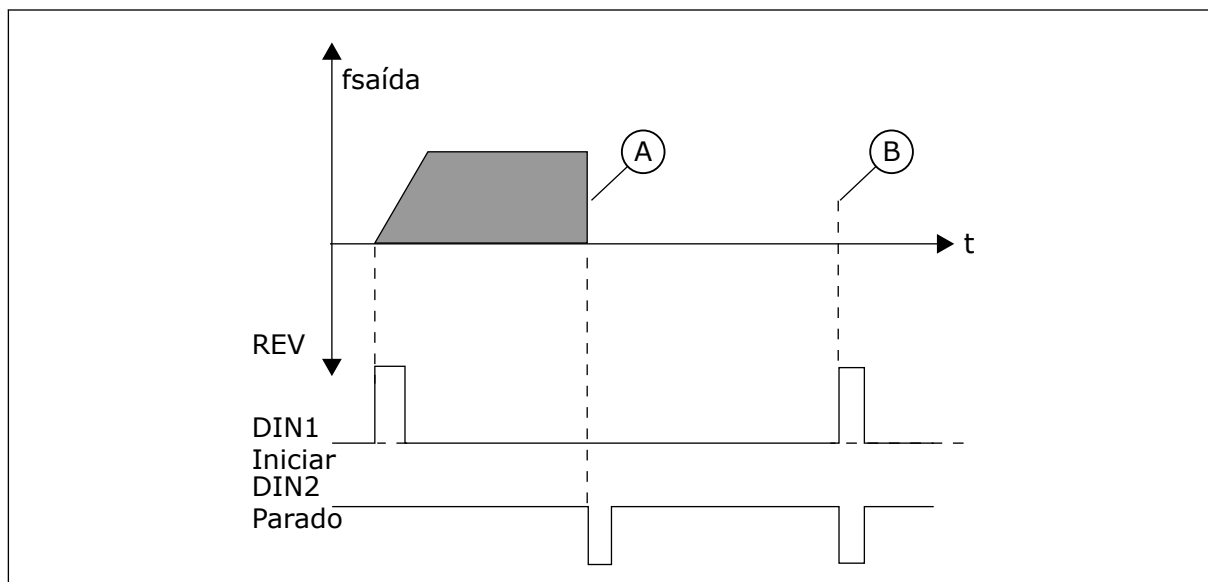


Fig. 32: Pulso de partida/Pulso de parada

- A) Função de parada (ID506) = desaceleração
- B) Se os pulsos de Partida e Parada forem simultâneos, o pulso de Parada substituirá o pulso de Partida

301 FUNÇÃO DIN3 12345 (2.17, 2.2.2)

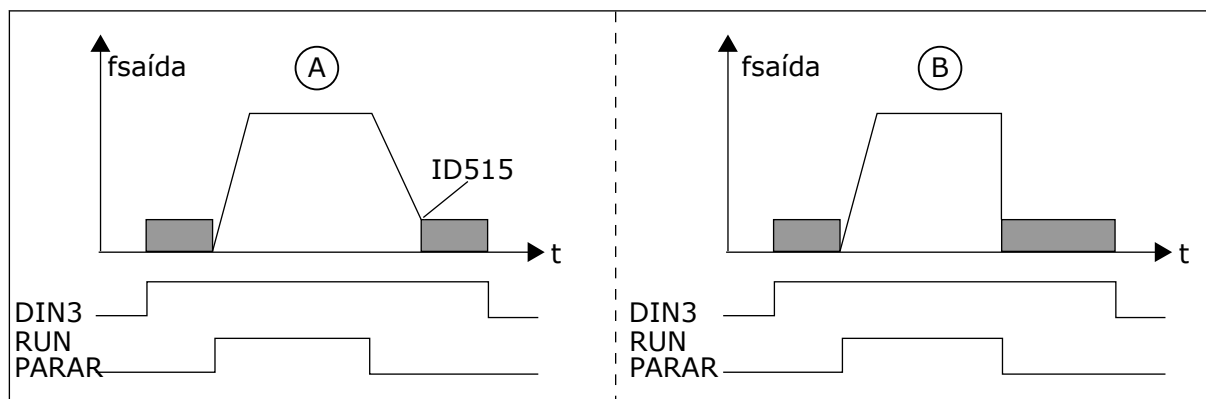
Use este parâmetro para selecionar a função para a entrada digital A3.

Tabela 116: Seleções para o parâmetro ID301

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição	Observações
0	Não usado		
1	Falha externa	Contato de fechamento: falha é mostrada e respondida de acordo com ID701.	
2	Falha externa	Contato de abertura: falha é mostrada e respondida de acordo com ID701 quando a entrada não está ativa.	
3	Ativar funcionamento	Contato aberto: Partida do motor desativada e motor parado Sinal PRONTO é definido como FALSO	
		Contato fechado: Partida do motor ativada	
Aplicativo 1			
4	Ativar funcionamento	Contato aberto: Partida do motor ativada	
		Contato fechado: Partida do motor desativada e motor parado	
Aplicativos 2 a 5			
4	Sel. de tempo de acel./desacel.	Contato aberto: Tempo de aceleração/desaceleração 1 selecionado	Quando o local de controle é forçado a alterar os valores de Partida/Parada, Direção e Referência válidas no respectivo local de controle são usadas (referência de acordo com os parâmetros ID117, ID121 e ID122). INDICAÇÃO! O valor do parâmetro ID125 (local de controle do teclado) não é alterado. Quando DIN3 abre, o local de controle é selecionado de acordo com o parâmetro 3.1.
		Contato fechado: Tempo de aceleração/desaceleração 2 selecionado	
5	Contato de fechamento	Força o local de controle para terminal de E/S	
6	Contato de fechamento	Força o local de controle para o teclado	
7	Contato de fechamento	Força o local de controle para fieldbus	
Aplicativos 2 a 5			
8	Reverter	Contato aberto: Avanço	Pode ser usado para reverter se o valor do parâmetro ID300 for definido como 2, 3 ou 6.
		Contato fechado: Reverter	
Aplicativos 3 a 5			

Tabela 116: Seleções para o parâmetro ID301

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição	Observações
9	Velocidade de jogging	Contato fechado: Velocidade de jogging selecionada para referência de frequência	
10	Reset de falha	Contato fechado: Reseta todas as falhas	
11	Operação de acel./desacel. proibida	Contato fechado: Para a aceleração ou desaceleração até que o contato seja aberto	
12	Comando de frenagem de CC	Contato fechado: No modo Parar, a frenagem de CC funcionará até que o contato seja aberto. Consulte a Figura 30, bem como os parâmetros ID507 e ID1080	
Aplicativos 3 e 5			
13	Potenciômetro do motor para baixo	Contato fechado: A referência será reduzida até que o contato seja aberto	
Aplicativo 4			
13	Velocidade predefinida		

**Fig. 33: DIN3 como entrada do comando de freio de CC**

A. Modo de parada = Rampa

B. Modo de parada = Desaceleração

302 ENTRADA ANALÓGICA 2, COMPENSAÇÃO DE REFERÊNCIA 12 (2.15, 2.2.3)

Use este parâmetro para definir a compensação de referência para a entrada analógica.

Tabela 117: Seleções para o parâmetro ID302

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem compensação: 0—20 mA	
1	Compensação 4 mA ("zero vivo")	Fornecer supervisão do sinal de nível zero. No Aplicativo padrão, a resposta à falha de referência poderá ser programada com o parâmetro ID700.

303 VALOR MÍNIMO DA ESCALA DE REFERÊNCIA 2346 (2.2.4, 2.2.16, 2.2.2.6)

Use este parâmetro para definir a escala de referência adicional.

304 VALOR MÁXIMO DA ESCALA DE REFERÊNCIA 2346 (2.2.5, 2.2.17, 2.2.2.7)

Use this parameter to set additional reference scaling.

Se ambos os parâmetros ID303 e ID304 forem 0, a escala será desativada. As frequências mínima e máxima são usadas para escala.



INDICAÇÃO!

Essa escala não afeta a referência de fieldbus (em escala entre Frequência mínima (parâmetro ID101) e Frequência máxima (parâmetro ID102)).

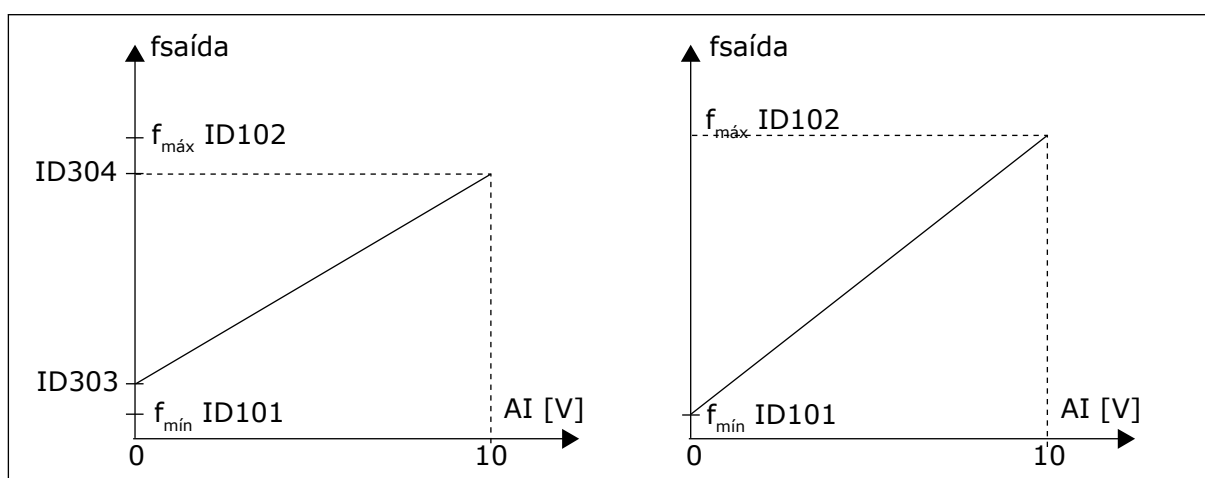


Fig. 34: Esquerda: Escala de referência. Direita: Sem uso de escala (parâmetro ID303 = 0)

305 INVERSÃO DE REFERÊNCIA 2 (2.2.6)

Use este parâmetro para inverter a direção de referência.

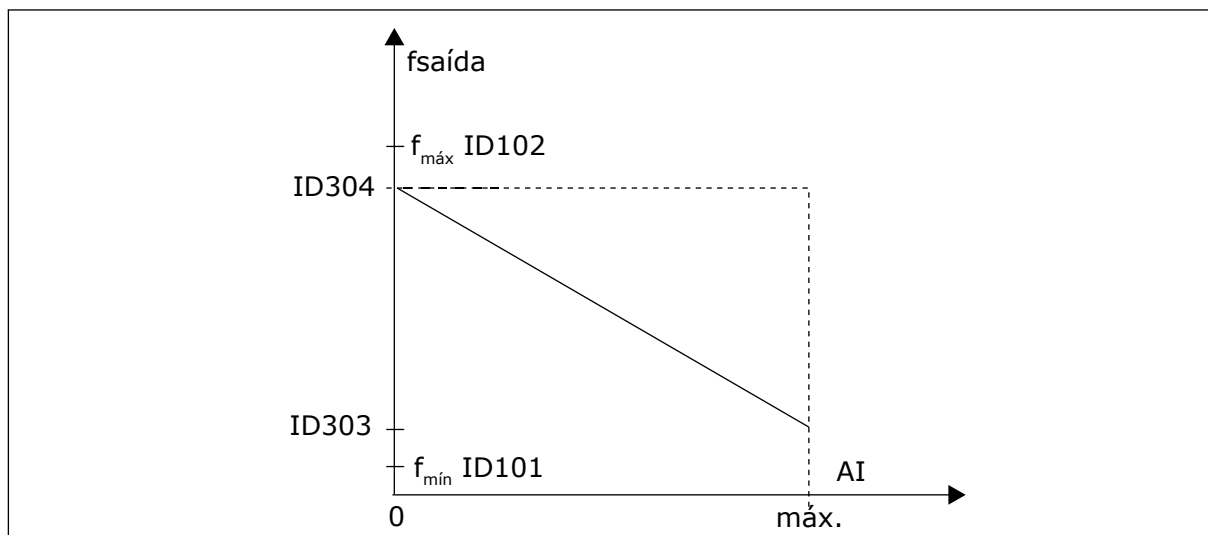
Inverte o sinal de referência:

Sinal de entrada máx = Referência de freq. mín

Sinal de entrada mín = Referência de freq. máx

Tabela 118: Seleções para o parâmetro ID305

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem inversão	
1	Referência invertida	

*Fig. 35: Inversão de referência***306 TEMPO DE FILTRAGEM DE REFERÊNCIA 2 (2.2.7)**

Use este parâmetro para definir o tempo de filtragem de perturbações dos sinais das entradas analógicas AI1 e AI2.

Longos tempos de filtragem tornam a resposta de regulação mais lenta.

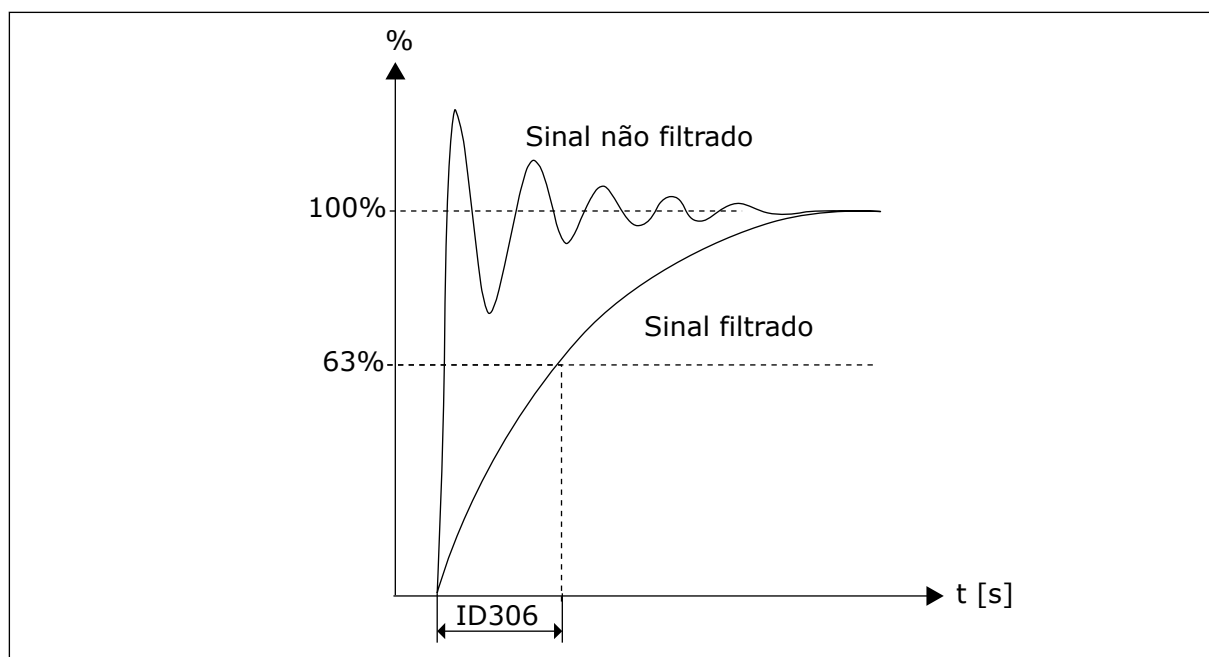


Fig. 36: Filtragem de referência

307 FUNÇÃO DE SAÍDA ANALÓGICA (2.16, 2.3.2, 2.3.5.2, 2.3.3.2)

Use este parâmetro para selecionar a função para o sinal da saída analógica.

Tabela 119: Seleções do parâmetro ID307

Aplic.	1 a 4	5 e 7	6
Sel.			
0	Não usado	Não usado	Não usado
1	Freq. saída (0—f _{máx})	Output freq. (0—f _{max})	Output freq. (0—f _{max})
2	Referência de freq. (0—f _{máx})	Freq. reference (0—f _{max})	Freq. reference (0—f _{max})
3	Velocidade do motor (0—Velocidade nominal do motor)	Velocidade do motor (0—Velocidade nominal do motor)	Velocidade do motor (0—Velocidade nominal do motor)
4	Corrente de saída (0—I _{nMotor})	Output current (0—I _{nMotor})	Output current (0—I _{nMotor})
5	Torque do motor (0—T _{nMotor})	Motor torque (0—T _{nMotor})	Motor torque (0—T _{nMotor})
6	Potência do motor (0—P _{nMotor})	Motor power (0—P _{nMotor})	Motor power (0—P _{nMotor})
7	Tensão do motor (0—U _{nMotor})	Motor voltage (0—U _{nMotor})	Motor voltage (0—U _{nMotor})
8	Tensão do enlace CC (0—1000 V)	Tensão do enlace CC (0—1000 V)	Tensão do enlace CC (0—1000 V)
9		Valor de ref. do controlador PID	AI1
10		Valor real do contr. de PID 1	AI2
11		Valor real do contr. de PID 2	Freq. de saída (f _{mín} - f _{máx})
12		Valor de erro do contr. de PID	Torque do motor (–2...+2xT _{Nmot})
13		Saída do controlador PID	Potência do motor (–2...+2xT _{Nmot})
14		Temperatura de PT100	Temperatura de PT100
15			Saída analógica de FB Process-Data4 (NXS)

308 TEMPO DE FILTRAGEM DA SAÍDA ANALÓGICA 234567 (2.3.3, 2.3.5.3, 2.3.3.3)

Use este parâmetro para definir o tempo de filtragem do sinal da saída analógica.

Definir o valor deste parâmetro como 0 desativará a filtragem.

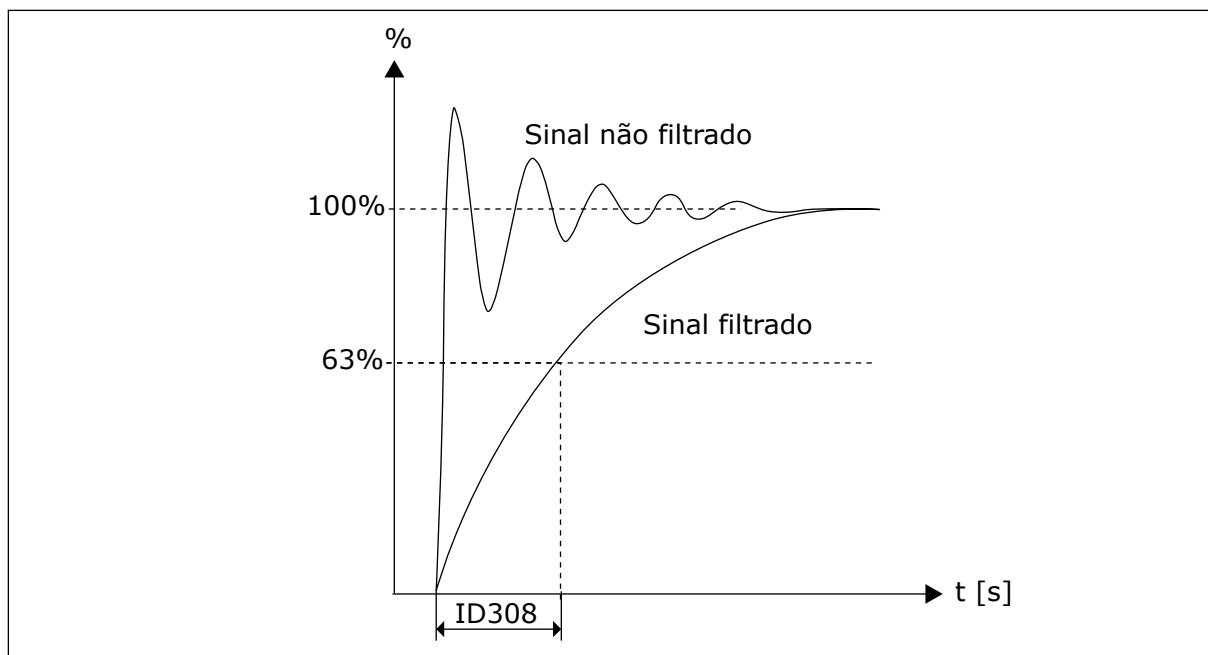


Fig. 37: Filtragem de saída analógica

309 INVERSÃO DE SAÍDA ANALÓGICA 234567 (2.3.4, 2.3.5.4, 2.3.3.4)

Use este parâmetro para inverter o sinal da saída analógica.

Sinal de saída máximo - Valor definido mínimo

Sinal de saída mínimo - Valor definido máximo

Consulte o parâmetro ID311 abaixo.

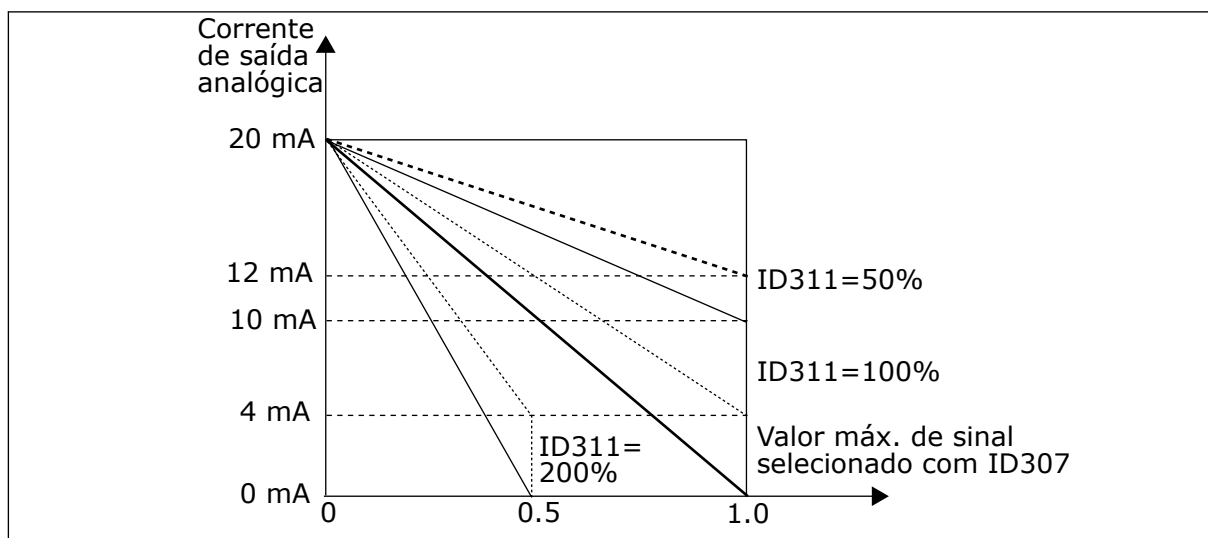


Fig. 38: Inversão de saída analógica

310 SAÍDA ANALÓGICA MÍNIMA 234567 (2.3.5, 2.3.5.5, 2.3.3.5)

Use este parâmetro para definir o valor mínimo do sinal da saída analógica.

Define o sinal mínimo para 0 mA ou 4 mA (zero vivo). Observe a diferença na escala de saída analógica no parâmetro ID311 (8-15).

Tabela 120: Seleções para o parâmetro ID310

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Defina o valor mínimo como 0 mA/0 V	
1	Defina o valor mínimo como 4 mA/2 V	

311 ESCALA DA SAÍDA ANALÓGICA 234567 (2.3.6, 2.3.5.6, 2.3.3.6)

Use este parâmetro para definir o fator de escala para a saída analógica.

Use a fórmula fornecida para calcular os valores.

Tabela 121: Escala de saída analógica

Sinal	Valor máx. do sinal
Frequência de saída	Frequência máx (parâmetro ID102)
Referência de freq.	Frequência máx (parâmetro ID102)
Velocidade do motor	Vel. nom. motor 1xnmMotor
Corrente de saída	Corrente nom. do motor 1xInMotor
Torque do motor	Torque nom. do motor 1xTnMotor
Potência do motor	Potência nom. do motor 1xPnMotor
Tensão do motor	100% x Unmotor
Tensão do circuito intermediário CC	1000 V
Valor de ref. de PI	100% x Valor de ref. máx.
Valor real de PI 1	100% x Valor real máx.
Valor real de PI 2	100% x Valor real máx.
Valor de erro de PI	100% x Valor de erro máx.
Saída PI	100% x Saída máx.

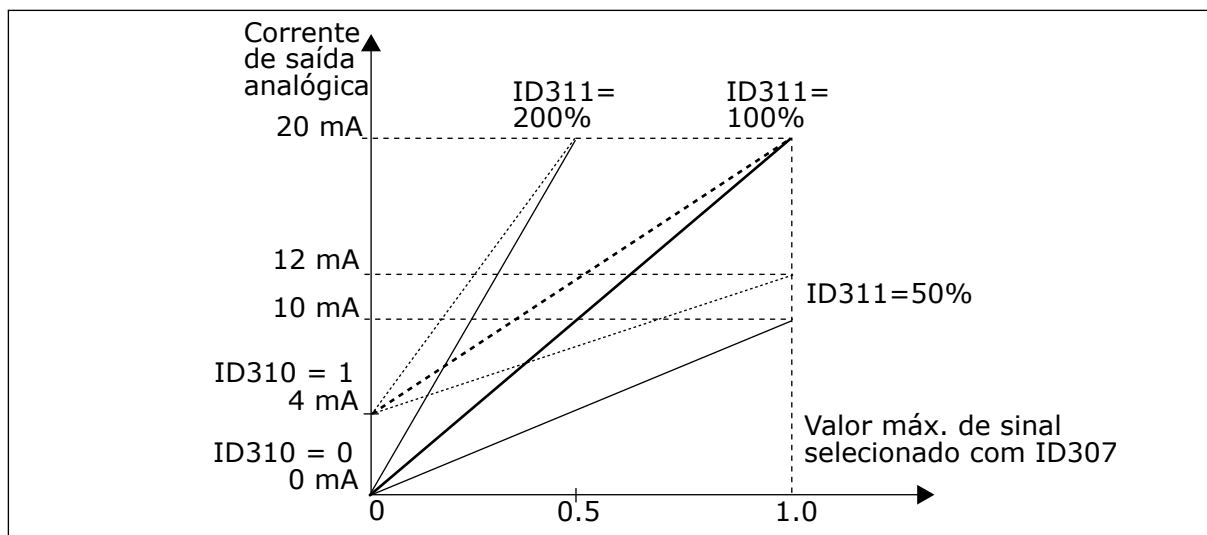


Fig. 39: Escala de saída analógica

$$SinalSaída = \frac{Sinal * Escala de saída analógica\%}{100\%}$$

312 FUNÇÃO DE SAÍDA DIGITAL 23456 (2.3.7, 2.3.1.2)

Use este parâmetro para selecionar a função para o sinal da saída digital.

313 FUNÇÃO DE SAÍDA DE RELÉ 2345 (2.3.8, 2.3.1.3)

Use este parâmetro para selecionar a função para o sinal da saída a relé.

314 FUNÇÃO DE SAÍDA DE RELÉ 2 2345 (2.3.9)

Use este parâmetro para selecionar a função para o sinal da saída a relé.

Tabela 122: Sinais de saída via D01 e relés de saída R01 e R02

Valor da configuração	Conteúdo do sinal
0 = Não usado	Fora de operação
	A saída digital D01 dissipa a corrente e o relé programável (R01, R02) é ativado quando:
1 = Pronto	O conversor de frequência está pronto para operar
2 = Executar	O conversor de frequência está em funcionamento (o motor está em operação)
3 = Falha	Ocorreu um acionamento de falha
4 = Falha inversa	<u>Não</u> ocorreu um acionamento de falha
5 = Aviso de superaquecimento do conversor de frequência	A temperatura do dissipador de calor excede +70 °C
6 = Falha ou aviso externo	Falha ou aviso dependendo do parâmetro ID701
7 = Falha ou aviso de referência	Falha ou aviso dependendo do parâmetro ID700, se referência analógica for 4—20 mA e sinal for menor que 4 mA
8 = Aviso	Sempre se um aviso existir
9 = Revertido	O comando de reversão foi selecionado
10 = Velocidade predefinida (Aplicativos 2) 10 = Velocidade de jogging (Aplicativos 3456)	A frequência predefinida foi selecionada com entrada digital. A velocidade de jogging foi selecionada com entrada digital.
11 = Na velocidade	A frequência de saída alcançou a referência definida.
12 = Regulador do motor ativado	Um dos reguladores de limite (por exemplo, limite de corrente, limite de torque) foi ativado.
13 = Supervisão do limite de frequência de saída 1	A frequência de saída sai dos limites inferior/superior de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID315 e ID316 abaixo).
14 = Controle dos terminais de E/S (Aplic. 2) 14 = Supervisão do limite de frequência de saída 2 (Aplicativos 3456)	Modo de controle de E/S selecionado (no menu M3) A frequência de saída sai dos limites inferior/superior de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID346 e ID347 abaixo).
15 = Falha ou aviso do termistor (Aplic. 2) 15 = Supervisão de limite de torque (Aplic. 3456)	A entrada do termistor da placa opcional indica um superaquecimento do motor. Falha ou aviso dependendo do parâmetro ID732. O torque do motor sai dos limites inferior/superior de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID348 e ID349).

Tabela 122: Sinais de saída via D01 e relés de saída R01 e R02

Valor da configuração	Conteúdo do sinal
16 = DIN1 fieldbus (Aplicação 2) 16 = Supervisão de limite de referência	Entrada digital de fieldbus 1. Consulte o manual de fieldbus. A referência ativa vai além dos limites inferior/superior de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID350 e ID351).
17 = Controle de freio externo (Aplic. 3456)	Controle de ATIVAÇÃO/DESATIVAÇÃO do freio externo com atraso programável (parâmetros ID352 e ID353)
18 = Controle dos terminais de E/S (Aplic. 3456)	Modo de controle externo (menu M3; ID125)
19 = Supervisão do limite de temperatura do conversor de frequência (Aplic. 3456)	A temperatura do dissipador de calor do conversor de frequência vai além dos limites de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID354 e ID355).
20 = Direção de rotação não solicitada (Aplic. 345) 20 = Referência invertida (Aplic. 6)	A direção de rotação é diferente da solicitada.
21 = Controle de freio externo, invertido (Aplic. 3456)	Controle de ATIVAÇÃO/DESATIVAÇÃO do freio externo (parâmetros ID352 e ID353); saída ativa quando o controle de freio está DESATIVADO
22 = Falha ou aviso do termistor (Aplic. 3456)	A entrada do termistor da placa opcional indica um superaquecimento do motor. Falha ou aviso dependendo do parâmetro ID732.
23 = DIN1 fieldbus (Aplicativo 5) 23 = Supervisão do limite analógico (Aplicativo 6)	Entrada digital de fieldbus 1. Consulte o manual de fieldbus. Seleciona a entrada analógica a ser monitorada. Consulte os parâmetros ID356, ID357, ID358 e ID463.
24 = DIN1 fieldbus (Aplicativo 6)	Entrada digital de fieldbus 1. Consulte o manual de fieldbus.
25 = DIN2 fieldbus (Aplicativo 6)	Entrada digital de fieldbus 2. Consulte o manual de fieldbus.
26 = DIN3 fieldbus (Aplicativo 6)	Entrada digital de fieldbus 3. Consulte o manual de fieldbus.

315 SUPERVISÃO DO LIMITE DE FREQUÊNCIA DE SAÍDA 234567 (2.3.10, 2.3.4.1, 2.3.2.1)

Use este parâmetro para selecionar a função de supervisão de limite para a frequência de saída.

Tabela 123: Seleções para o parâmetro ID315

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem supervisão	
1	Supervisão do limite inferior	
2	Supervisão do limite superior	
3	Controle de ativação de freio	(Somente Aplicativo 6, consulte o Capítulo 9.3 <i>Controle de freio externo com limites adicionais (IDs 315, 316, 346 a 349, 352, 353).</i>)

Se a frequência de saída ultrapassar para mais/menos o limite definido (ID316), esta função gerará uma mensagem através de saída digital dependendo

1. das configurações dos parâmetros ID312 a ID314 (aplicativos 3,4,5) ou
2. na saída à qual o sinal de supervisão 1 (ID447) está conectado (aplicativos 6 e 7).

O controle de freio usa diferentes funções de saída. Consulte ID445 e ID446.

316 VALOR DE SUPERVISÃO DO LIMITE DE FREQUÊNCIA DE SAÍDA 234567 (2.3.11, 2.3.4.2, 2.3.2.2)

Use este parâmetro para definir o valor de supervisão de limite para a frequência de saída quando você ativar a função de supervisão de limite.

Selecione o valor de frequência supervisionado pelo parâmetro ID315.

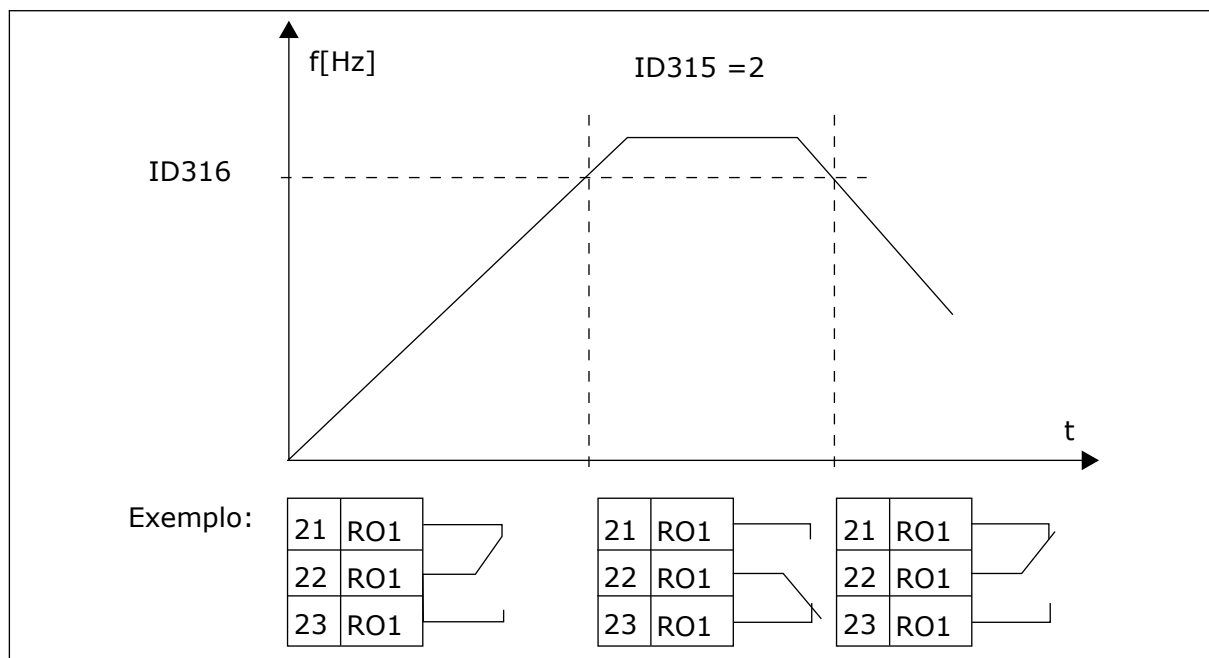


Fig. 40: Supervisão de frequência de saída

319 FUNÇÃO DIN2 5 (2.2.1)

Use este parâmetro para selecionar a função para o sinal da entrada digital.

Este parâmetro possui 14 seleções. Se a entrada digital DIN2 não precisar ser usada, defina o valor do parâmetro como 0.

Tabela 124: Seleções para o parâmetro ID319

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição	Observações
1	Falha externa, normalmente aberta	Contato fechado: Uma falha é exibida e o motor parado quando a entrada está ativa	
2	Falha externa, normalmente fechada	Contato aberto: Uma falha é exibida e o motor parado quando a entrada não está ativa.	
3	Ativar funcionamento	Contato aberto, partida do motor desativada.	
		Contato fechado: Partida do motor ativada	
4	Seleção do tempo de aceleração ou desaceleração	Contato aberto, tempo de aceleração/desaceleração 1 selecionado	
		Contato fechado: Tempo de aceleração/desaceleração 2 selecionado	
5	Contato de fechamento	Força o local de controle para terminal de E/S	Quando o local de controle for forçado a alterar os valores de Partida/Parada, Direção e Referência válidas no respectivo local de controle serão usadas (referência de acordo com os parâmetros ID343, ID121 e ID122). INDICAÇÃO! O valor de ID125 (Local de controle do teclado) não será alterado. Quando DIN2 for aberto, o local de controle será selecionado de acordo com a seleção do local de controle do teclado.
6	Contato de fechamento	Força o local de controle para o teclado	
7	Contato de fechamento	Força o local de controle para fieldbus	
8	Reverter	Contato aberto: para frente	Se várias entradas forem programadas para reversão, um contato ativo será suficiente para definir a direção como reversão.
		Contato fechado: Reversão	
9	Velocidade de jogging (consulte o parâmetro ID124)	Contato fechado: Velocidade de jogging selecionada para referência de frequência	
10	Reset de falha	Contato fechado: Reseta todas as falhas	
11	Aceleração/Desaceleração proibida	Contato fechado: Nenhuma aceleração ou desaceleração é possível até que o contato seja aberto.	

Tabela 124: Seleções para o parâmetro ID319

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição	Observações
12	Comando de frenagem de CC	Contato fechado: No modo de Parada, a frenagem de CC funcionará até que o contato seja aberto. Consulte Fig. 41 Comando de frenagem de CC (seleção 12) selecionado para DIN2	
13	Potenciômetro motorizado PARA CIMA	Contato fechado: A referência aumentará até que o contato seja aberto.	

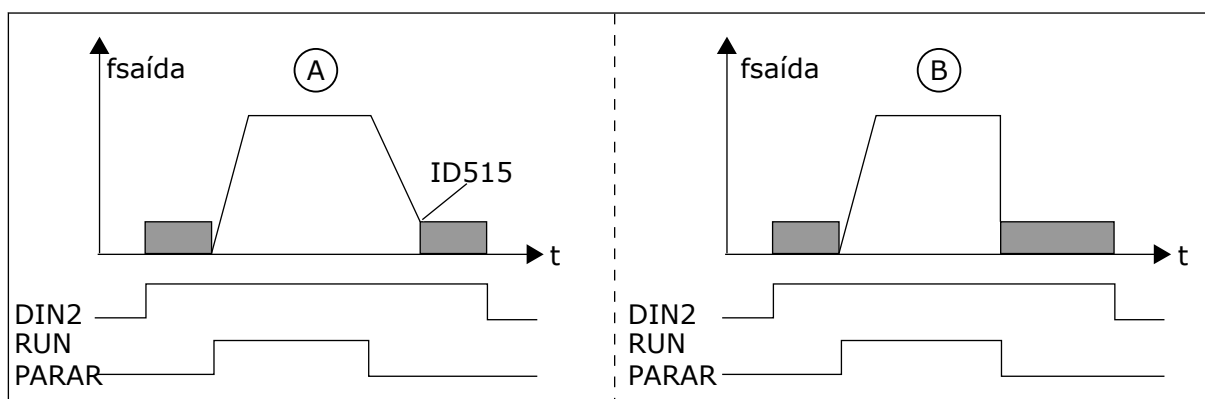


Fig. 41: Comando de frenagem de CC (seleção 12) selecionado para DIN2

A. Modo de parada = Rampa

B. Modo de parada = Desaceleração

320 FAIXA DE SINAL DE AI1 34567 (2.2.4, 2.2.16, 2.2.2.3)

Use este parâmetro para selecionar a faixa de sinal da entrada analógica.

Tabela 125: Seleções para o parâmetro ID320

Aplic.	3, 4, 5	6	7
Sel.			
0	0-100%	0-100%	0-100%
1	4 mA/20-100%	4 mA/20-100%	4 mA/20-100%
2	Personalizado	-10...+10 V	Personalizado
3		Personalizado	

Para a seleção 'Personalizada', consulte os parâmetros ID321 e ID322.

321 CONFIGURAÇÃO PERSONALIZADA MÍNIMA AI1 34567 (2.2.5, 2.2.17, 2.2.2.4)

Use este parâmetro para ajustar livremente o valor mínimo do sinal da entrada analógica entre -160% e 160%.

322 CONFIGURAÇÃO PERSONALIZADA AI1 MÁXIMA 34567 (2.2.6, 2.2.18, 2.2.2.5)

Use este parâmetro para ajustar livremente o valor máximo do sinal da entrada analógica entre -160% e 160%.

Por exemplo, você pode usar o sinal da entrada analógica como referência de frequência, e definir esses 2 parâmetros entre 40 e 80%. Nessas condições, a referência de frequência variará entre a Referência de frequência mínima (ID101) e a Referência de frequência máxima (ID102), e o sinal da entrada analógica variará entre 8 e 16 mA.

323 INVERSÃO DO SINAL DE AI1 3457 (2.2.7, 2.2.19, 2.2.2.6)

Use este parâmetro para inverter o sinal da entrada analógica.

Se este parâmetro for 0, nenhuma inversão do sinal de entrada analógico será executada

**INDICAÇÃO!**

No aplicativo 3, AI1 será a referência de frequência do local B se o parâmetro ID131= 0 (padrão).

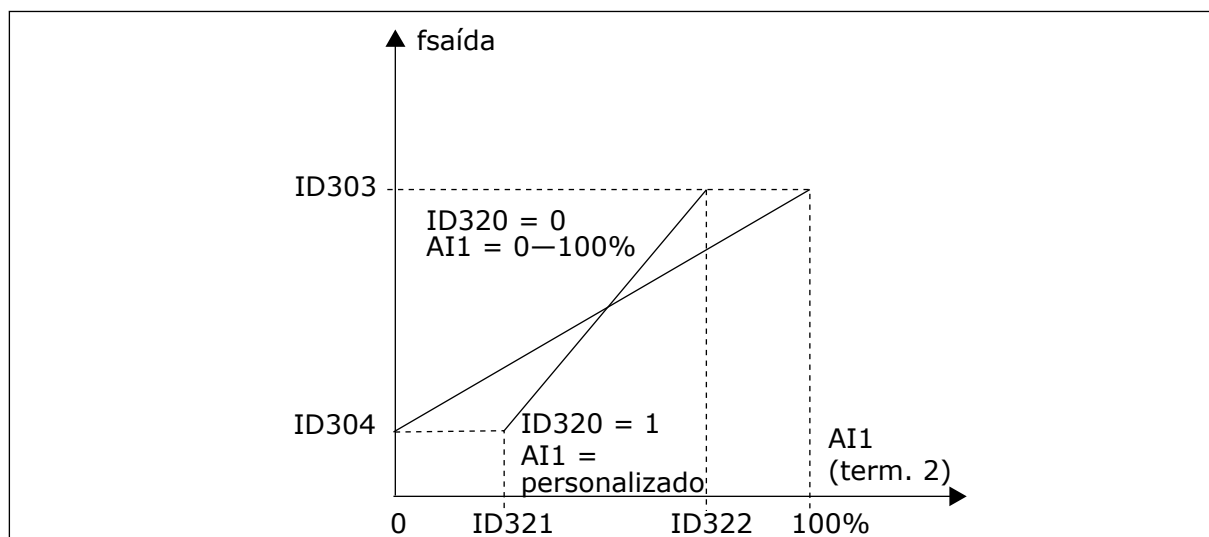


Fig. 42: Nenhuma inversão do sinal de AI1

Se este parâmetro for 1, nenhuma inversão do sinal de entrada analógico será executada.

Sinal AI1 máx. = ref. de frequência mínima

Sinal AI1 mín. = ref. de frequência máxima

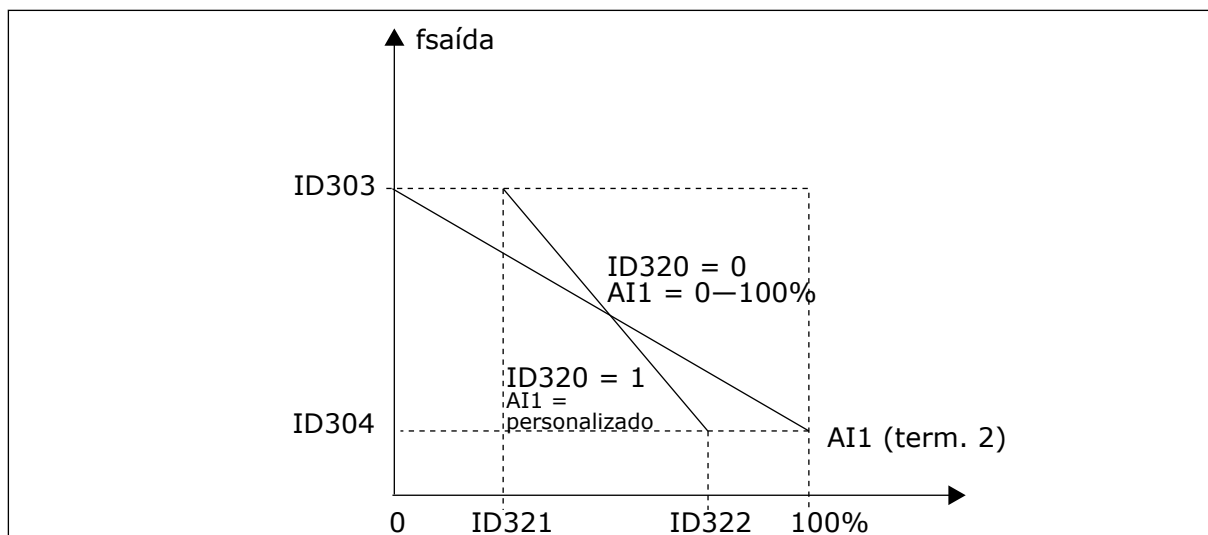


Fig. 43: Inversão de sinal AI1

324 TEMPO DE FILTRO DO SINAL AI1 34567 (2.2.8, 2.2.20, 2.2.2.2)

Use este parâmetro para filtrar as perturbações no sinal da entrada analógica.

Para ativar este parâmetro, atribua a ele um valor maior do que 0.



INDICAÇÃO!

Tempos longos de filtragem tornam a resposta de regulação mais lenta.

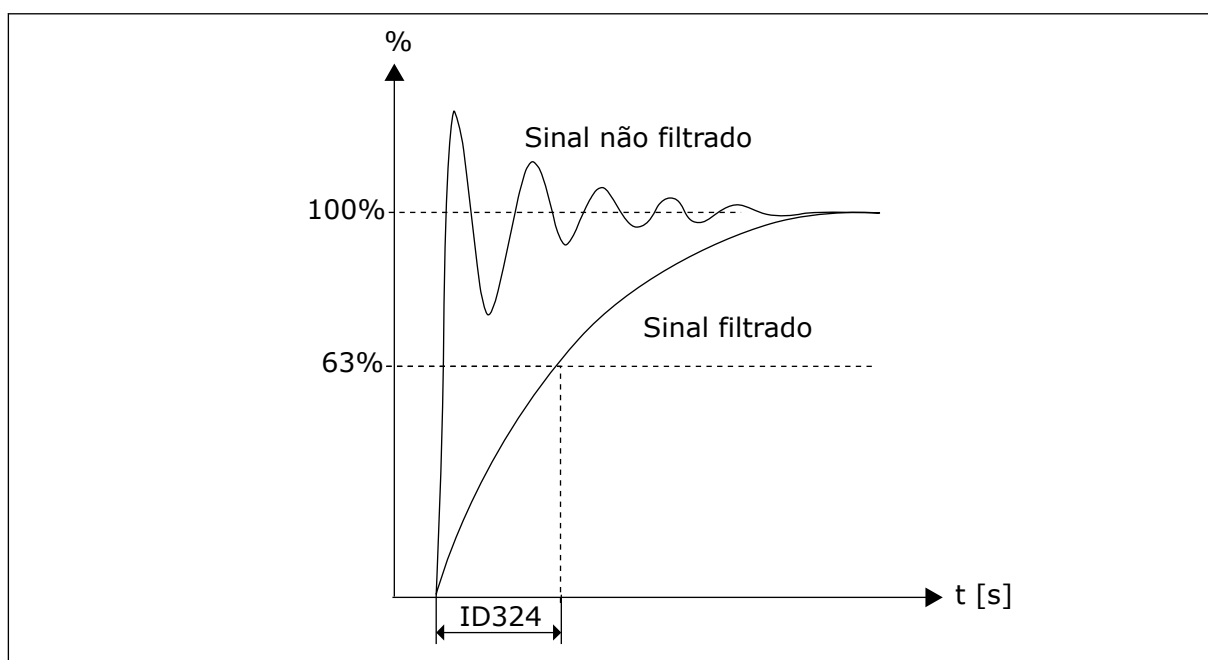


Fig. 44: Filtragem do sinal AI1

325 FAIXA DE SINAL DE AI2 ANALÓGICA 34567 (2.2.10, 2.2.22, 2.2.3.3)

Use este parâmetro para selecionar a faixa de sinal da entrada analógica.

Tabela 126: Seleções para o parâmetro ID325

Aplic.	3, 4	5	6	7
Sel.				
0	0 - 20 mA	0 - 20 mA	0-100%	0-100%
1	4 - 20 mA	4 mA/20-100%	4 mA/20-100%	4 mA/20-100%
2	Personalizado	Personalizado	-10...+10 V	Personalizado
3			Personalizado	

326 CONFIGURAÇÃO PERSONALIZADA DA ENTRADA ANALÓGICA AI2 MÍN. 34567 (2.2.11, 2.2.23, 2.2.3.4)

Use este parâmetro para ajustar livremente o valor mínimo do sinal da entrada analógica entre -160% e 160%.

327 CONFIGURAÇÃO PERSONALIZADA DA ENTRADA ANALÓGICA AI2 MÁX. 34567 (2.2.12, 2.2.24, 2.2.3.5)

Use este parâmetro para ajustar livremente o valor máximo do sinal da entrada analógica entre -160% e 160%.

Consulte ID322.

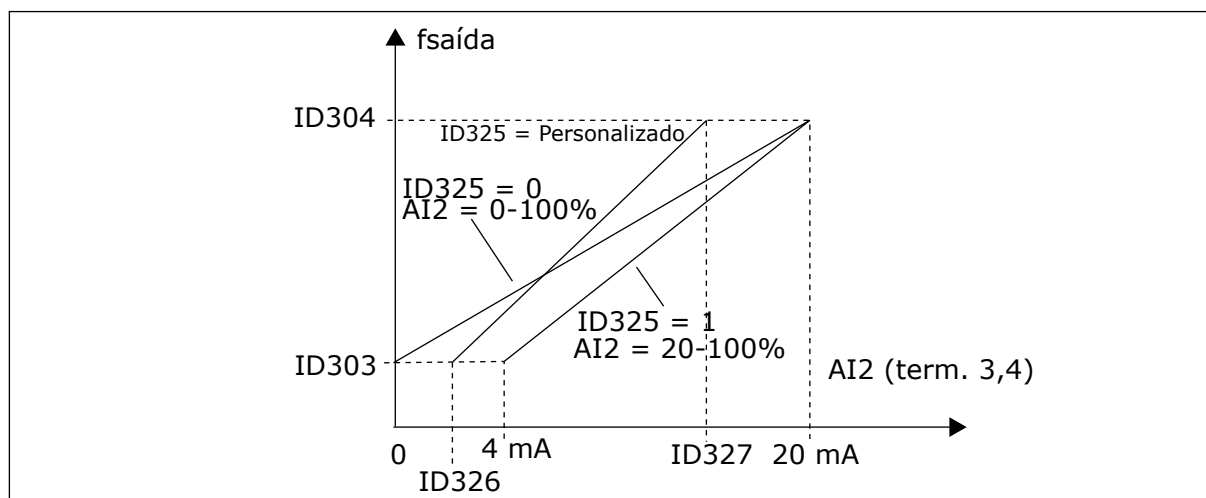


Fig. 45: Escala de entrada analógica AI2

328 INVERSÃO DA ENTRADA ANALÓGICA 2 3457 (2.2.13, 2.2.25, 2.2.3.6)

Use este parâmetro para inverter o sinal da entrada analógica.

Consulte ID323.

**INDICAÇÃO!**

No aplicativo 3, AI2 será a referência de frequência do local A se o parâmetro ID117 = 1 [padrão].

329 TEMPO DE FILTRAGEM DA ENTRADA ANALÓGICA 2 34567 (2.2.14, 2.2.26, 2.2.3.2)

Use este parâmetro para filtrar as perturbações no sinal da entrada analógica.

Consulte ID324.

330 FUNÇÃO DIN5 5 (2.2.3)

Use este parâmetro para selecionar a função para o sinal da entrada digital.

A entrada digital DIN5 possui 14 funções possíveis. Se ela não precisar ser usada, defina o valor deste parâmetro como 0.

As seleções são iguais ao parâmetro ID319, exceto:

13 Ativar referência de PID 2

Contato aberto: Referência do controlador PID selecionada com o parâmetro ID332.

Contato fechado: Referência de teclado do controlador PID 2 selecionada com o parâmetro R3.5.

331 TEMPO DE RAMPA DO POTENCIÔMETRO DO MOTOR 3567 (2.2.22, 2.2.27, 2.2.1.2, 2.2.1.15)

Use este parâmetro para definir a taxa de variação na referência do potenciômetro motorizado quando aumentado ou reduzido.

Os tempos de rampa de controle do motor ainda estão ativos.

332 SINAL DE REFERÊNCIA DO CONTROLADOR PID (LOCAL A) 57 (2.1.11)

Use este parâmetro para selecionar a fonte do sinal do controlador PID.

Tabela 127: Seleção para o parâmetro ID332

Aplic.	5	7
Sel.		
0	Entrada analógica 1	Entrada analógica 1
1	Entrada analógica 2	Entrada analógica 2
2	Ref. de PID do menu M3, parâmetro P3.4	AI3
3	Ref. de fieldbus (FBProcessDataIN1) Consulte o Capítulo 9.7 Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859).	AI4
4	Referência do potenciômetro do motor	Ref. de PID do menu M3, parâmetro P3.4
5		Ref. de fieldbus (FBProcessDataIN1) Consulte o Capítulo 9.7 Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859).
6		Referência do potenciômetro do motor

333 SELEÇÃO DE VALOR REAL DO CONTROLADOR PID 57 (2.2.8, 2.2.1.8)

Use este parâmetro para selecionar o valor real do sinal do controlador PID.

Tabela 128: Seleções para o parâmetro ID333

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Valor real 1	
1	Valor real 1 + Valor real 2	
2	Valor real 1 – Valor real 2	
3	Valor real 1 + Valor real 2	
4	Menor entre Valor real 1 e Valor real 2	
5	Maior entre Valor real 1 e Valor real 2	
6	Valor médio entre Valor real 1 e Valor real 2	
7	Raiz quadrada do Valor real 1 + Raiz quadrada do Valor real 2	

334 SELEÇÃO DO VALOR REAL 1 57 (2.2.9, 2.2.1.9)

Use este parâmetro para selecionar a fonte do valor real.

335 SELEÇÃO DO VALOR REAL 2 57 (2.2.10, 2.2.1.10)

Use este parâmetro para selecionar a fonte do valor real.

Tabela 129: Seleções para os IDs de parâmetro 334 e 335

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	AI1	
2	AI2	
3	AI3	
4	AI4	
5	Fieldbus	(Valor real 1: FBProcessDataIN2; Valor real 2: FBProcessDataIN3). Consulte o Capítulo 9.7 Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859).
Aplicativo 5		
6	Torque do motor	
7	Velocidade do motor	
8	Corrente do motor	
9	Potência do motor	
10	Frequência do codificador (somente para o Valor real 1)	

336 ESCALA MÍNIMA DO VALOR REAL 1 57 (2.2.11, 2.2.1.11)

Use este parâmetro para definir o ponto de escala mínimo do valor real.

Consulte Fig. 46 Exemplos de escala de sinal de valor real.

337 ESCALA MÁXIMA DO VALOR REAL 1 57 (2.2.12, 2.2.1.12)

Use este parâmetro para definir o ponto de escala máximo do valor real.

Consulte Fig. 46 Exemplos de escala de sinal de valor real.

338 ESCALA MÍNIMA DO VALOR REAL 2 57 (2.2.13, 2.2.1.13)

Use este parâmetro para definir o ponto de escala mínimo do valor real.

Define o ponto de escala mínimo para o Valor real 2. Capítulo 339 Escala máxima do valor real 2 57 (2.2.14, 2.2.1.14).

339 ESCALA MÁXIMA DO VALOR REAL 2 57 (2.2.14, 2.2.1.14)

Use este parâmetro para definir o ponto de escala máximo do valor real.

Define o ponto de escala máximo para o Valor real 2. Consulte *Fig. 46 Exemplos de escala de sinal de valor real*.

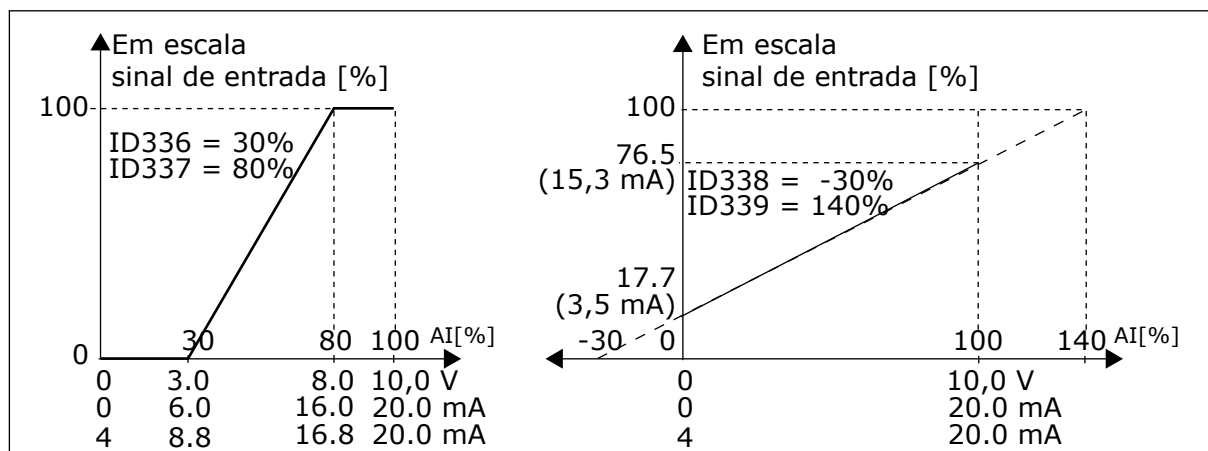


Fig. 46: Exemplos de escala de sinal de valor real

340 INVERSÃO DO VALOR DE ERRO DE PID 57 (2.2.32, 2.2.1.5)

Use este parâmetro para inverter o valor de erro do controlador PID.

Tabela 130: Seleções para o parâmetro ID340

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem inversão	
1	Invertido	

341 TEMPO DE ELEVAÇÃO DE REFERÊNCIA DE PID 57 (2.2.33, 2.2.1.6)

Use este parâmetro para definir o tempo durante o qual a referência do controlador PID se eleva de 0% para 100%.

342 TEMPO DE QUEDA DE REFERÊNCIA DE PID 57 (2.2.34, 2.2.1.7)

Use este parâmetro para definir o tempo durante o qual a referência do controlador PID cai de 100% para 0%.

343 SELEÇÃO DE REFERÊNCIA DE E/S 57 (2.2.34, 2.2.1.7)

Use este parâmetro para selecionar a fonte de referência de frequência quando o terminal de E/S é o local de controle e a fonte de referência B está ativa.

Tabela 131: Seleções para o parâmetro ID343

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Referência de AI1	(terminais 2 e 3, por exemplo, potenciômetro)
1	Referência de AI2	(terminais 5 e 6, por exemplo, transdutor)
2	Referência de AI3	
3	Referência de AI4	
4	Referência de teclado (parâmetro R3.2)	
5	Referência de fieldbus (FBSpeedReference)	
6	Referência do potenciômetro do motor	
7	Referência do controlador PID	

Selecione o valor real (parâmetros ID333 a ID339) e referência de controle de PID (parâmetro ID332). Se o valor 6 for selecionado para este parâmetro no Aplicativo 5, os valores dos parâmetros ID319 e ID301 serão automaticamente definidos como 13.

No Aplicativo 7, as funções Potenciômetro de motor PARA BAIXO e Potenciômetro de motor PARA CIMA devem ser conectadas a entradas digitais (parâmetros ID417 e ID418), se o valor 6 for selecionado para este parâmetro.

344 VALOR MÍNIMO DA ESCALA DE REFERÊNCIA, LOCAL B 57 (2.2.35, 2.2.1.18)

Use este parâmetro para definir o ponto de escala mínimo do valor de referência.

345 VALOR MÁXIMO DA ESCALA DE REFERÊNCIA, LOCAL B 57 (2.2.36, 2.2.1.19)

Use este parâmetro para definir o ponto de escala máximo do valor de referência.

Você pode escolher uma faixa de escala para a referência de frequência do local de controle B entre as frequências Mínima e Máxima.

Se nenhuma escala for desejada, defina o valor do parâmetro como 0.

Nas figuras abaixo, a entrada AI1 com a Faixa de sinal 0-100% é selecionada para a referência do Local B.



INDICAÇÃO!

Essa escala não afeta a referência de fieldbus (em escala entre Frequência mínima (parâmetro ID101) e Frequência máxima (parâmetro ID102)).

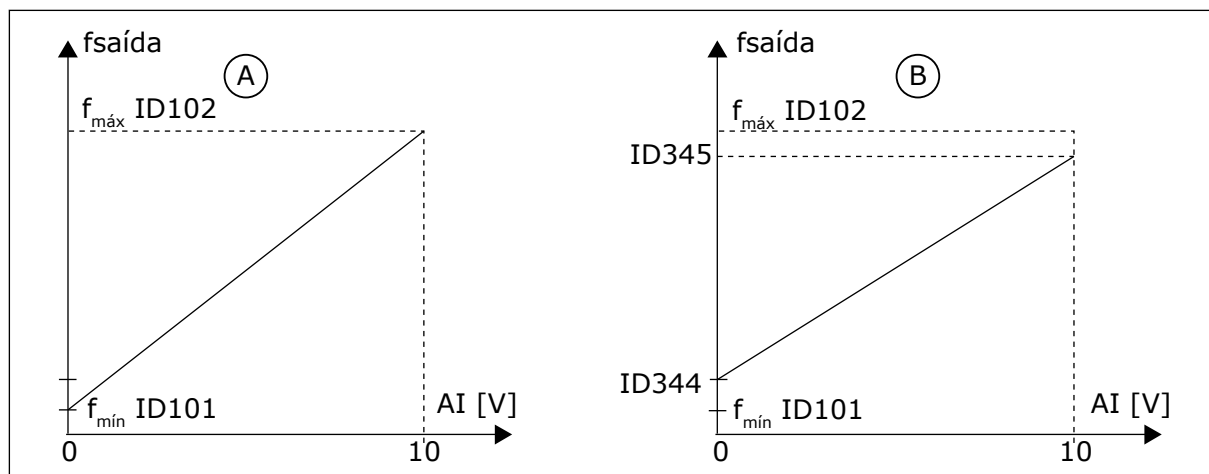


Fig. 47: Valor máximo da escala de referência

A. Par. ID344=0 (Sem escala de referência) B. Escala de referência

346 FUNÇÃO DE SUPERVISÃO DO LIMITE DE FREQUÊNCIA DE SAÍDA 2 34567 (2.3.12, 2.3.4.3, 2.3.2.3)

Use este parâmetro para selecionar a função de supervisão de limite para a frequência de saída.

Tabela 132: Seleções para o parâmetro ID346

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem supervisão	
1	Supervisão do limite inferior	
2	Supervisão do limite superior	
3	Controle de ativação de freio	[Somente Aplicativo 6, consulte o Capítulo 9.3 Controle de freio externo com limites adicionais (IDs 315, 316, 346 a 349, 352, 353).]
4	Controle de ativação/desativação de freio	[Somente Aplicativo 6, consulte o Capítulo 9.3 Controle de freio externo com limites adicionais (IDs 315, 316, 346 a 349, 352, 353).]

Se a frequência de saída ultrapassar para mais/menos o limite definido (ID347), esta função gerará uma mensagem de aviso através de uma saída digital dependendo

- das configurações dos parâmetros ID312 a ID314 (aplicativos 3,4,5) ou
- da saída à qual o sinal de supervisão 2 (ID448) está conectado (aplicativos 6 e 7).

O controle de freio usa diferentes funções de saída. Consulte os parâmetros ID445 e ID446.

347 VALOR DE SUPERVISÃO DO LIMITE DE FREQUÊNCIA DE SAÍDA 2 34567 (2.3.13, 2.3.4.4, 2.3.2.4)

Use este parâmetro para definir o valor de supervisão de limite para a frequência de saída quando você ativar a função de supervisão de limite.

Selecione o valor de frequência supervisionado pelo parâmetro ID346. Consulte *Fig. 40 Supervisão de frequência de saída*.

348 FUNÇÃO DE SUPERVISÃO DO LIMITE DE TORQUE 34567 (2.3.14, 2.3.4.5, 2.3.2.5)

Use este parâmetro para selecionar a função de supervisão de limite para o valor de torque calculado.

Tabela 133: Seleções para o parâmetro ID348

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem supervisão	
1	Supervisão do limite inferior	
2	Supervisão do limite superior	
3	Controle de desativação de freio	(Somente Aplicativo 6, consulte o Capítulo 9.3 Controle de freio externo com limites adicionais (IDs 315, 316, 346 a 349, 352, 353).)

Se o valor de torque calculado cair abaixo ou exceder o limite definido (ID349), esta função gerará uma mensagem através de uma saída digital dependendo

1. das configurações dos parâmetros ID312 a ID314 (aplicativos 3,4,5) ou
2. da saída à qual o sinal de supervisão de limite de torque (parâmetro ID451) está conectado (aplicativos 6 e 7).

349 LIMITE DE TORQUE, VALOR DE SUPERVISÃO 34567 (2.3.15, 2.3.4.6, 2.3.2.6)

Use este parâmetro para definir o valor de supervisão de limite para o torque quando você ativar a função de supervisão de limite de torque.

Defina aqui o valor de torque a ser supervisionado pelo parâmetro ID348.

APLICATIVOS 3 E 4:

O valor de supervisão de torque pode ser reduzido abaixo do ponto definido com seleção de sinal da entrada analógica livre externa e função selecionada, consulte os parâmetros ID361 e ID362.

350 FUNÇÃO DE SUPERVISÃO, LIMITE DE REFERÊNCIA 34567 (2.3.16, 2.3.4.7, 2.3.2.7)

Use este parâmetro para selecionar a função de supervisão de limite para o valor de referência.

Tabela 134: Seleções para o parâmetro ID350

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem supervisão	
1	Supervisão do limite inferior	
2	Supervisão do limite superior	

Se o valor de referência cair abaixo ou exceder o limite definido (ID351), esta função gerará uma mensagem de aviso através de uma saída digital dependendo

1. das configurações dos parâmetros ID312 a ID314 (aplicativos 3,4,5) ou
2. da saída à qual o sinal de supervisão de limite de referência (parâmetro ID449) está conectado (aplicativos 6 e 7).

A referência supervisionada é a referência ativa atual. Ela pode ser a referência de local A ou B dependendo da entrada DIN6, referência de E/S, referência de painel ou referência de fieldbus.

351 LIMITE DE REFERÊNCIA, VALOR DE SUPERVISÃO 34567 (2.3.17, 2.3.4.8, 2.3.2.8)

Use este parâmetro para definir o valor de supervisão de limite para o valor de referência quando você ativar a função de supervisão de limite de referência.

O valor de frequência a ser supervisionado com o parâmetro ID350. Atribua o valor em percentual da escala entre as frequências mínima e máxima.

352 ATRASO DE DESATIVAÇÃO DE FREIO EXTERNO 34567 (2.3.18, 2.3.4.9, 2.3.2.9)

Use este parâmetro para definir o tempo de atraso para abrir o freio após cumprir as condições de abertura do freio.

353 ATRASO DE ATIVAÇÃO DE FREIO EXTERNO 34567 (2.3.19, 2.3.4.10, 2.3.2.10)

Use este parâmetro para definir o tempo de atraso para fechar o freio após cumprir as condições de fechamento do freio.

A função de freio externo pode ser temporizada para os sinais de controle de partida e parada com esses parâmetros. Consulte *Fig. 48 Controle de freio externo* e Capítulo 9.3 *Controle de freio externo com limites adicionais (IDs 315, 316, 346 a 349, 352, 353)*.

O sinal de controle de freio pode ser programado via DO1 de saída digital ou uma das saídas de relé R01 e R02, consulte os parâmetros ID312 a ID314 (aplicativos 3,4,5) ou ID445 (aplicativos 6 e 7). O atraso de ativação do freio é ignorado quando a unidade está atingindo um estado de parada após uma frenagem ou se parada por desaceleração natural.

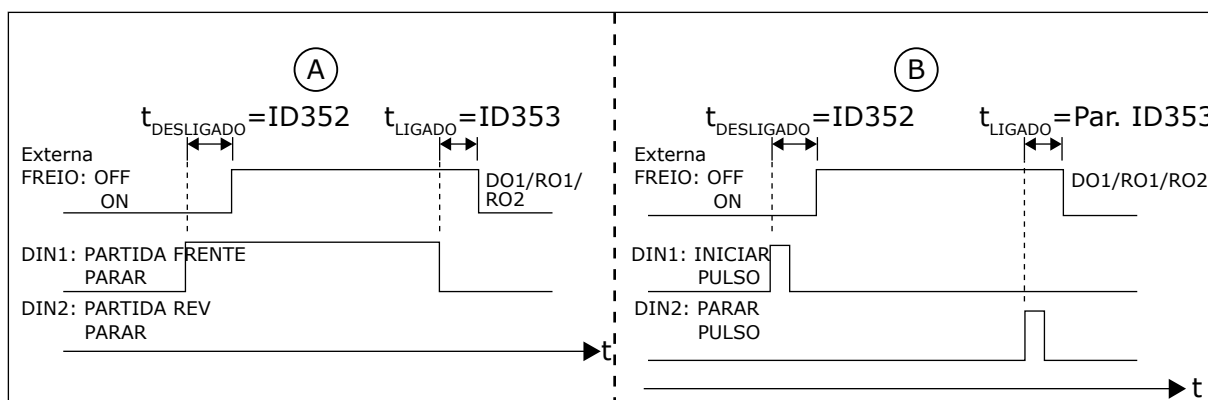


Fig. 48: Controle de freio externo

A. Seleção de lógica de partida/parada, ID300 = 0, 1 ou 2

B. Seleção de lógica de partida/parada, ID300 = 3

354 SUPERVISÃO DO LIMITE DE TEMPERATURA DO CONVERSOR DE FREQUÊNCIA 34567 (2.3.20, 2.3.4.11, 2.3.2.11)

Use este parâmetro para selecionar a função de supervisão de limite da temperatura do conversor de frequência.

Tabela 135: Seleções para o parâmetro ID354

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem supervisão	
1	Supervisão do limite inferior	
2	Supervisão do limite superior	

Se a temperatura da unidade do conversor de frequência cair abaixo ou exceder o limite definido (ID355), esta função gerará uma mensagem através de uma saída digital dependendo

- das configurações dos parâmetros ID312 a ID314 (aplicativos 3,4,5) ou
- da saída à qual o sinal de supervisão de limite de temperatura (parâmetro ID450) está conectado (aplicativos 6 e 7).

355 VALOR DO LIMITE DE TEMPERATURA DO CONVERSOR DE FREQUÊNCIA 34567 (2.3.21, 2.3.4.12, 2.3.2.12)

Use este parâmetro para definir o valor de supervisão de limite para a temperatura quando você ativar a função de supervisão de limite de temperatura.

Este valor de temperatura é supervisionado pelo parâmetro ID354.

356 SINAL DE SUPERVISÃO ANALÓGICO 6 (2.3.4.13)

Use este parâmetro para selecionar a entrada analógica que você deseja monitorar.

Tabela 136: Seleções para o parâmetro ID356

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	AI1	
2	AI2	
3	AI3	
4	AI4	

357 LIMITE INFERIOR DE SUPERVISÃO ANALÓGICA 6 (2.3.4.14)

Use este parâmetro para definir o limite inferior da entrada analógica que você selecionou para monitoramento.

358 LIMITE SUPERIOR DE SUPERVISÃO ANALÓGICA 6 (2.3.4.15)

Use este parâmetro para definir o limite superior da entrada analógica que você selecionou para monitoramento.

Estes parâmetros definem os limites inferior e superior do sinal selecionado com o parâmetro ID356.

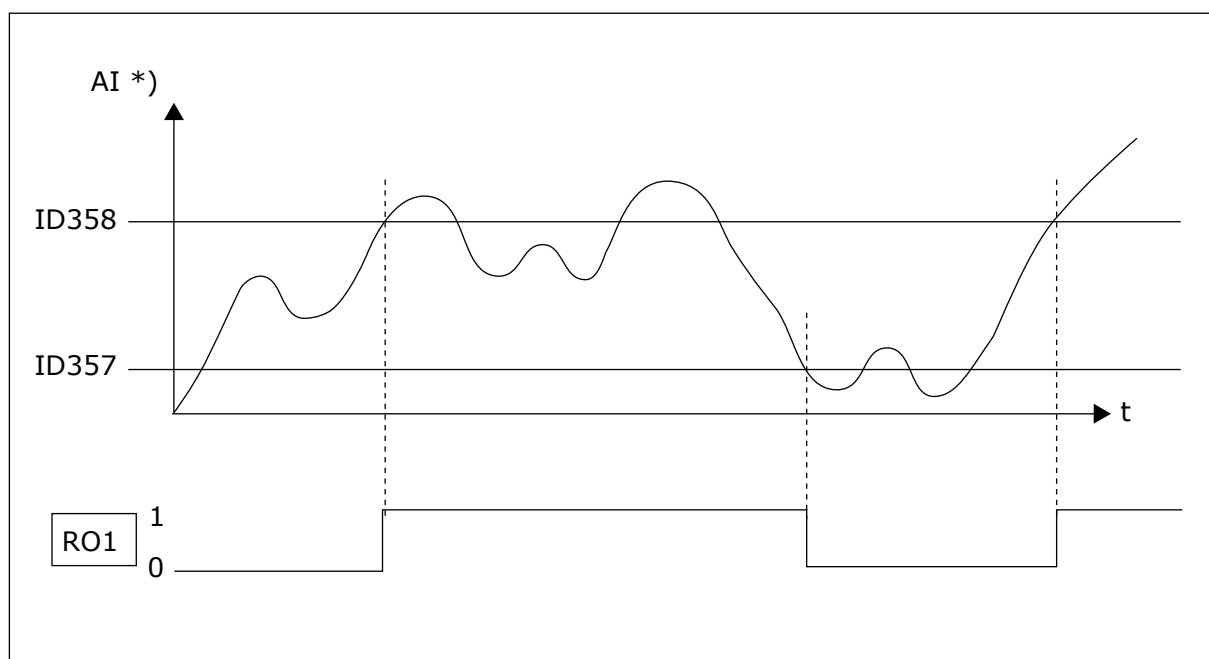


Fig. 49: Um exemplo do controle Ligar/Desligar.

*) Selecionado com par. ID356



INDICAÇÃO!

Neste exemplo, a programação do par. ID463 = B.1

359 LIMITE MÍNIMO DO CONTROLADOR PID 5 (2.2.30)

Use este parâmetro para definir o limite mínimo para a saída do controlador PID.

360 LIMITE MÁXIMO DO CONTROLADOR PID 5 (2.2.31)

Use este parâmetro para definir o limite máximo para a saída do controlador PID.

Configuração de limite: $-1600,0\%$ (de $f_{m\acute{a}x}$) < par. ID359 < par. ID360 < $1600,0\%$ (de $f_{m\acute{a}x}$).

Esses limites são importantes, por exemplo, quando você define ganho, tempo I e tempo D para o controlador PID.

361 ENTRADA ANALÓGICA LIVRE, SELEÇÃO DE SINAL 34 (2.2.20, 2.2.17)

Use este parâmetro para selecionar o sinal de entrada para uma entrada analógica que não está em uso para o sinal de referência.

Tabela 137: Seleções para o parâmetro ID361

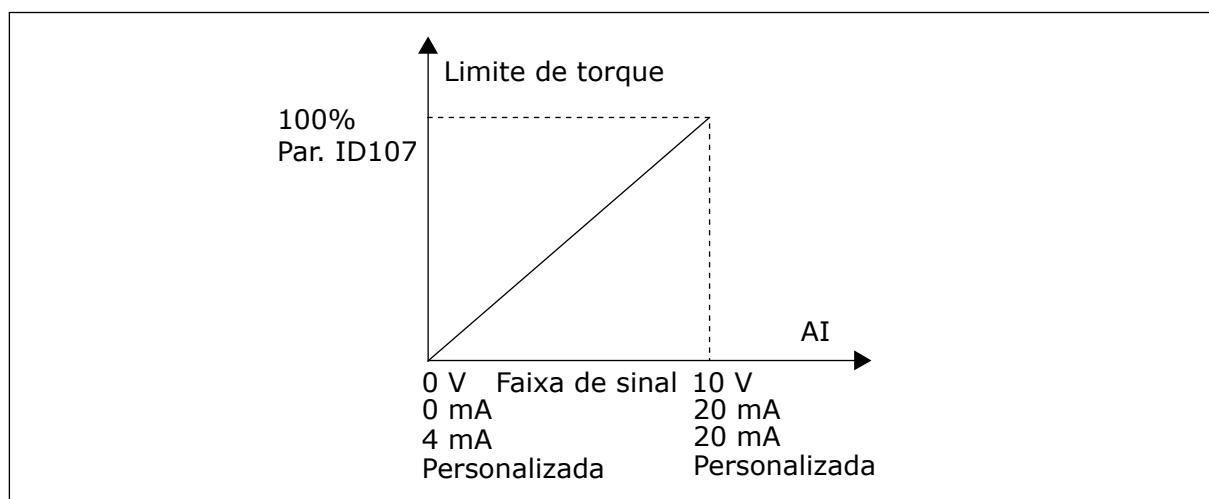
Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	Entrada analógica 1 (AI1)	
2	Entrada analógica 2 (AI2)	

362 ENTRADA ANALÓGICA LIVRE, FUNÇÃO 34 (2.2.21, 2.2.18)

Use este parâmetro para selecionar a função para uma entrada analógica que não está em uso para o sinal de referência.

Tabela 138: Seleções para o parâmetro ID362

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Função não está em uso	
1	Reduz o limite de corrente do motor (ID107)	Este sinal ajustará a corrente do motor máxima entre 0 e o limite máx. definido com ID107. Consulte Fig. 50.
2	Reduz a corrente de frenagem de CC	A corrente de frenagem de CC pode ser reduzida com o sinal da entrada analógica livre entre a corrente zero e a corrente definida com o parâmetro ID507. Consulte Fig. 51.
3	Reduz tempos de aceleração e desaceleração	Os tempos de aceleração e desaceleração podem ser reduzidos com o sinal da entrada analógica livre de acordo com as seguintes fórmulas: Tempo reduzido = tempo de acel./desacel. definido (parâmetros ID103, ID104; ID502, ID503) dividido pelo fator R em Fig. 52.
4	Reduz limite de supervisão de torque	O limite de supervisão definido pode ser reduzido com o sinal da entrada analógica livre entre 0 e o valor de supervisão de limite de torque (ID349), consulte Fig. 53.

**Fig. 50: Escala da corrente de motor máx.**

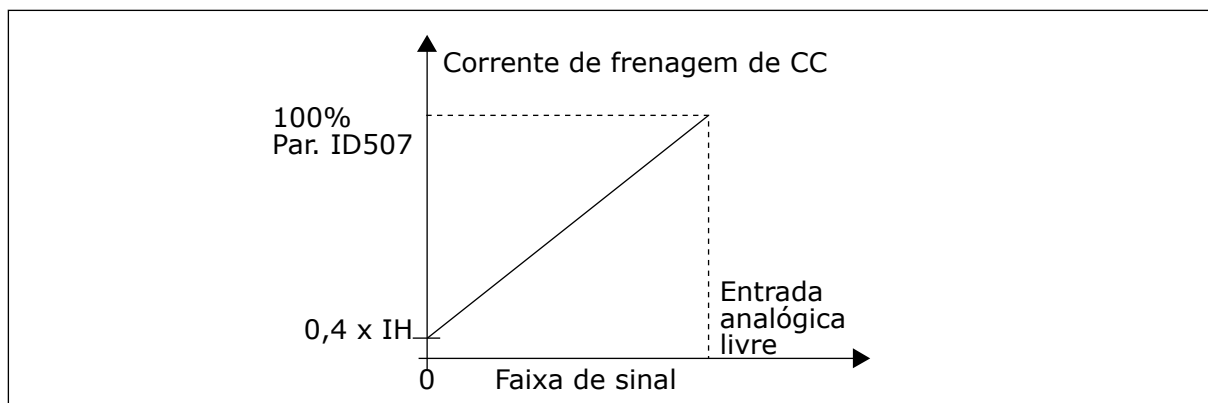


Fig. 51: Redução da corrente de frenagem de CC

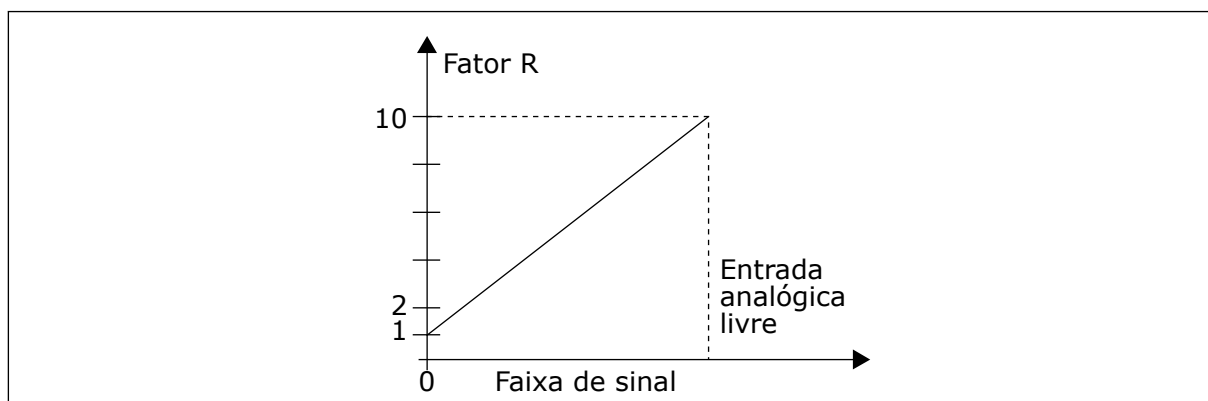


Fig. 52: Redução dos tempos de aceleração e desaceleração

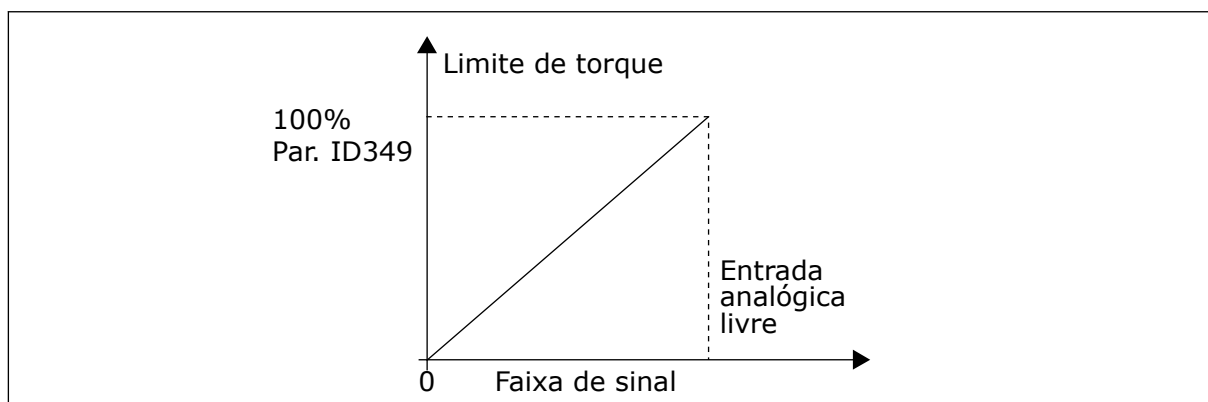


Fig. 53: Redução do limite de supervisão de torque

363 SELEÇÃO DE LÓGICA DE PARTIDA/PARADA, LOCAL B3 (2.2.15)

Use este parâmetro para controlar a partida e a parada do conversor com os sinais digitais.

Tabela 139: Seleções para o parâmetro ID363

Seleção	DIN3	DIN4	DIN5
0		contato fechado = partida para frente	contato fechado = partida para trás
	Consulte Fig. 54.		
1		contato fechado = partida, contato aberto = parada	contato fechado = contato aberto para trás = para frente
	Consulte Fig. 55.		
2		contato fechado = partida, contato aberto = parada	contato fechado = partida ativada, contato aberto = partida desativada e conversor parado se em funcionamento
3 *	Pode ser programado para comando reverso	contato fechado = pulso de partida	contato aberto = pulso de parada
	Consulte Fig. 56.		
4 **		contato fechado = partida para frente (borda em elevação necessária para partida)	contato fechado = partida para trás (borda em elevação necessária para partida)
5 **		contato fechado = partida (borda em elevação necessária para partida) contato aberto = parada	contato fechado = para trás contato aberto = para frente
6 **		contato fechado = partida (borda em elevação necessária para partida) contato aberto = parada	contato fechado = partida ativada contato aberto = partida desativada e conversor parado se em funcionamento

* = Conexão de 3 fios (controle de pulso)

** = As seleções 4 a 6 são usadas para excluir a possibilidade de uma partida não intencional quando, por exemplo, a alimentação é conectada, reconectada após uma queda de energia, após um reset de falha, após o conversor ser parado por Ativar funcionamento (Ativar funcionamento = Falso) ou quando o local de controle é alterado. O contato Partida/Parada deve ser aberto antes que o motor possa ser iniciado.

As seleções, incluindo o texto 'Borda de elevação necessária para partida', são usadas para excluir a possibilidade de uma partida não intencional quando, por exemplo, a alimentação é conectada, reconectada após uma queda de energia, após um reset de falha, após uma parada do conversor por Ativar funcionamento (Ativar funcionamento = Falso) ou quando o local de controle é alterado de controle de E/S. O contato Partida/Parada deve ser aberto antes que o motor possa ser iniciado.

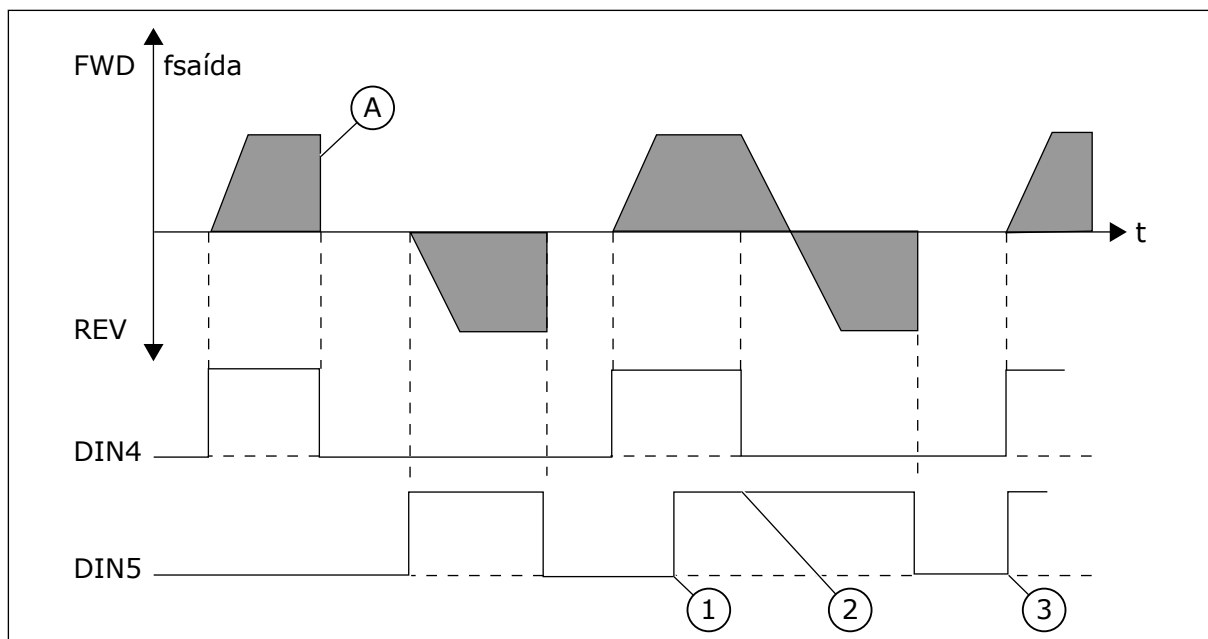


Fig. 54: Partida para frente + Partida para trás

1. A primeira direção selecionada possui a prioridade mais alta.
2. Quando o contato DIN4 abre, a direção de rotação inicia a alteração.
3. Pulso de partida/Pulso de parada

A) Função de parada (ID506) = desaceleração

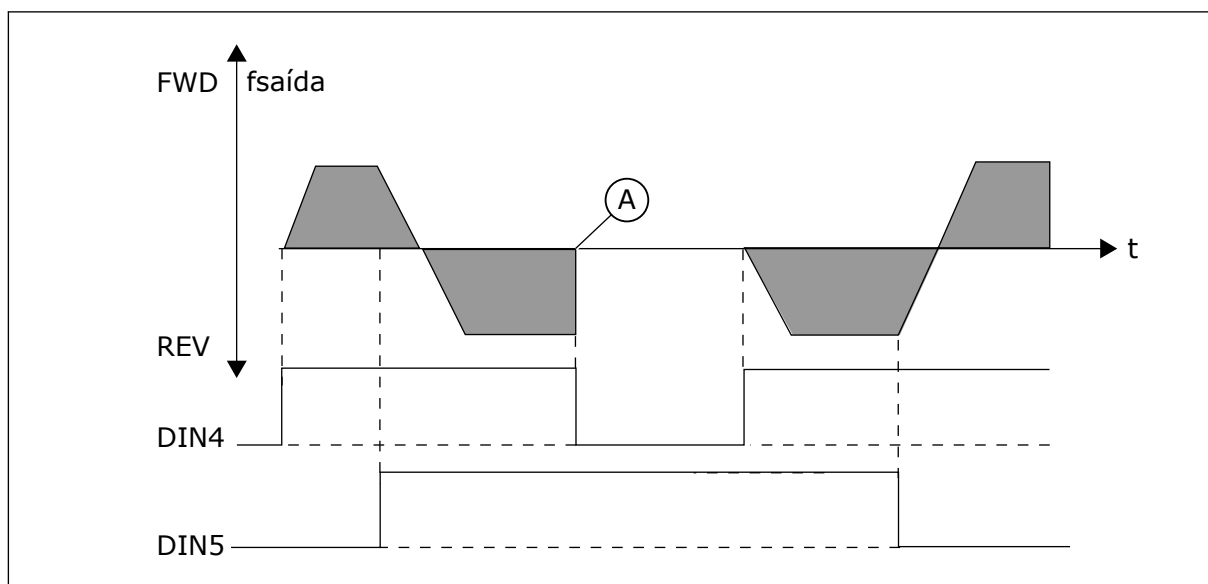


Fig. 55: Partida, Parada, Reversão

A) Função de parada (ID506) = desaceleração

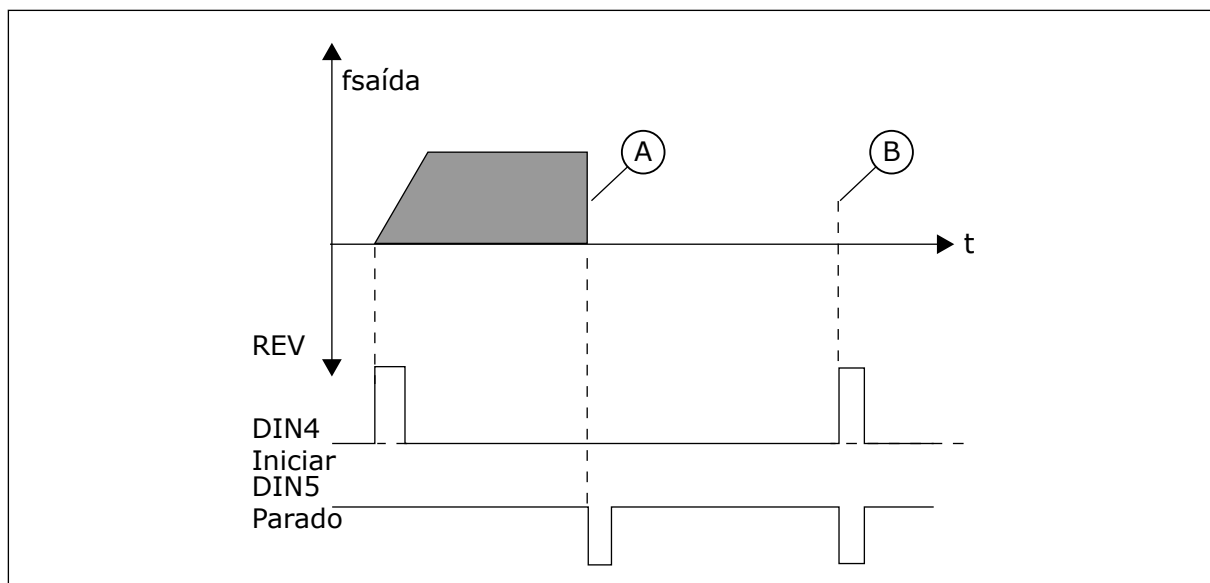


Fig. 56: Pulso de partida/Pulso de parada

- A) Função de parada (ID506) = desaceleração
 B) Se os pulsos de Partida e Parada forem simultâneos, o pulso de Parada substituirá o pulso de Partida

364 VALOR MÍNIMO DA ESCALA DE REFERÊNCIA, LOCAL B3 (2.2.18)

Use this parameter to set additional reference scaling.

365 ESCALA DE REFERÊNCIA, VALOR MÁXIMO, LOCAL B3 (2.2.19)

Use this parameter to set additional reference scaling.

Consulte os parâmetros ID303 e ID304 acima.

366 COMUTAÇÃO FÁCIL 5 (2.2.37)

Use este parâmetro para selecionar a função de cópia de referência.

Tabela 140: Seleções para o parâmetro ID366

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Manter referência	
1	Copiar referência	

Se a opção Copiar referência tiver sido selecionada, será possível alternar de controle direto para controle de PID e vice-versa sem colocar a referência e o valor real em escala.

Por exemplo: O processo é conduzido com referência de frequência direta (E/S do local de controle B, fieldbus ou teclado) até algum ponto e o local de controle será alternado para onde o controlador PID é selecionado. O controle de PID é iniciado para manter esse ponto.

Também é possível alterar a fonte de controle de volta para o controle de frequência direta. Nesse caso, a frequência de saída é copiada como a referência de frequência. Se o local de destino for Teclado, o status de funcionamento (Executar/Parar, Direção e Referência) será copiado.

A comutação será suave quando a referência da fonte de destino vier do Teclado ou de um potenciômetro de motor interno [parâmetro ID332 [Ref. de PID] = 2 ou 4, ID343 [Ref. da E/S B] = 2 ou 4, par. ID121 [Ref. de teclado] = 2 ou 4 e ID122 [Ref. de fieldbus] = 2 ou 4.

367 RESET DE MEMÓRIA DO POTENCIÔMETRO DE MOTOR (REFERÊNCIA DE FREQUÊNCIA) 3567 (2.2.23, 2.2.28, 2.2.1.3, 2.2.1.16)

Use este parâmetro para definir a lógica para reset da referência de frequência do potenciômetro motorizado.

Tabela 141: Seleções para o parâmetro ID367

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem reset	
1	Reset de memória em parada e desligamento	
2	Reset de memória em desligamento	

370 RESET DE MEMÓRIA DO POTENCIÔMETRO DO MOTOR (REFERÊNCIA DE PID) 57 (2.2.29, 2.2.1.17)

Use este parâmetro para definir a lógica para reset da referência PID do potenciômetro do motor.

Tabela 142: Seleções para o parâmetro ID370

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem reset	
1	Reset de memória em parada e desligamento	
2	Reset de memória em desligamento	

371 REFERÊNCIA DE PID 2 (REFERÊNCIA ADICIONAL DO LOCAL A) 7 (2.2.1.4)

Use este parâmetro para selecionar o local da referência do controlador PID quando a referência PID for ativada.

Se a função de entrada de ativação de referência de PID 2 (ID330) = VERDADEIRA, este parâmetro definirá qual local de referência será selecionado como referência do controlador PID.

Tabela 143: Seleções para o parâmetro ID371

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Referência de AI1	(terminais 2 e 3, por exemplo, potenciômetro)
1	Referência de AI2	(terminais 5 e 6, por exemplo, transdutor)
2	Referência de AI3	
3	Referência de AI4	
4	Referência de PID 1 do teclado	
5	Referência de fieldbus (FBProcessDataIN3)	consulte o Capítulo 9.7 <i>Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859)</i>
6	Potenciômetro motorizado	Se o valor 6 for selecionado para esse parâmetro, as funções Potenciômetro do motor PARA BAIXO e Potenciômetro do motor PARA CIMA deverão estar conectadas a entradas digitais (parâmetros ID417 e ID418).
7	Referência de PID 2 do teclado	

372 ENTRADA ANALÓGICA SUPERVISIONADA 7 (2.3.2.13)

Use este parâmetro para selecionar a entrada analógica para a qual você deseja definir a função de supervisão de limite.

Tabela 144: Seleções para o parâmetro ID372

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Entrada analógica 1 (AI1)	
1	Entrada analógica 2 (AI2)	

373 SUPERVISÃO DO LIMITE DE ENTRADA ANALÓGICA 7 (2.3.2.14)

Use este parâmetro para selecionar a função de supervisão de limite da entrada analógica selecionada.

Se o valor da entrada analógica selecionada exceder para cima/baixo o valor de supervisão definido (parâmetro ID374), esta função gerará uma mensagem através de saída digital ou saídas de relé dependendo da saída à qual a função de supervisão de entrada analógica (parâmetro ID463) está conectada.

Tabela 145: Seleções para o parâmetro ID373

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem supervisão	
1	Supervisão do limite inferior	
2	Supervisão do limite superior	

374 VALOR SUPERVISIONADO DE ENTRADA ANALÓGICA 7 (2.3.2.15)

Use este parâmetro para definir o valor de supervisão de limite para a entrada analógica selecionada quando você ativar a função de supervisão de limite.

O valor de entrada analógica selecionado a ser supervisionado pelo parâmetro ID373.

375 COMPENSAÇÃO DA SAÍDA ANALÓGICA 67 (2.3.5.7, 2.3.3.7)

Use este parâmetro para adicionar compensação à saída analógica.

Adicione -100,0 a 100,0% ao sinal de saída analógico.

376 REFERÊNCIA DO PONTO DE SOMA DE PID (REFERÊNCIA DIRETA DE LOCAL A) 5 (2.2.4)

Use este parâmetro para selecionar fontes de referência adicionais para a saída do controlador PID quando ele for usado.

Tabela 146: Seleções para o parâmetro ID376

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Nenhuma referência adicional	(Valor de saída de PID direto)
1	Saída de PID + Referência AI1 dos terminais 2 e 3 (por exemplo, potenciômetro)	
2	Saída de PID + Referência AI2 dos terminais 4 e 5 (por exemplo, transdutor)	
3	Saída de PID + Referência de teclado de PID	
4	Saída de PID + Referência de fieldbus (FBSpeedReference)	
5	Saída de PID + Referência de potenciômetro do motor	
6	Saída de PID + Fieldbus + Saída de PID (ProcessDataIN3)	consulte o Capítulo 9.7 Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859)
7	Saída de PID + Potenciômetro do motor	

Se o valor 7 for selecionado para este parâmetro, os valores dos parâmetros ID319 e ID301 serão automaticamente definidos como 13.

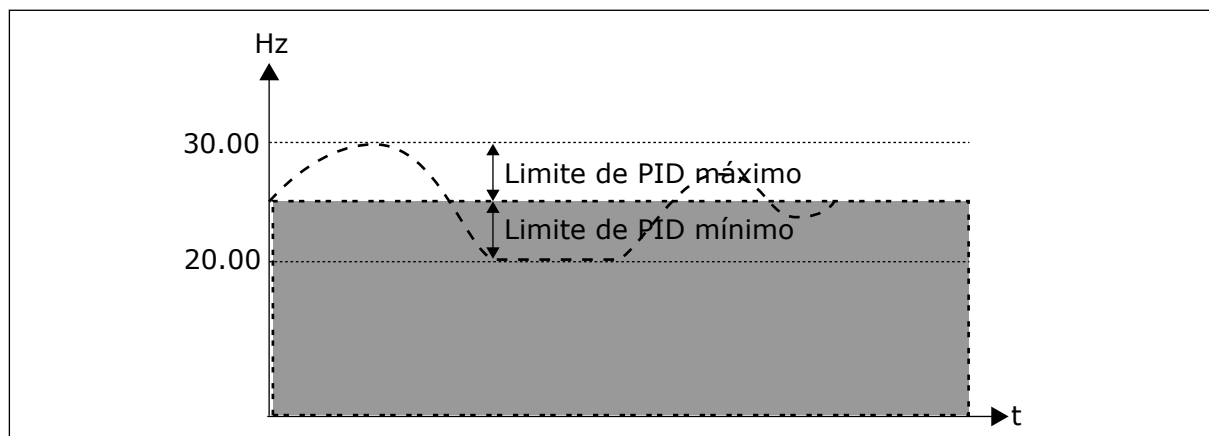


Fig. 57: Referência de ponto de soma de PID

**INDICAÇÃO!**

Os limites máximo e mínimo ilustrados na imagem limitam apenas a saída de PID, nenhuma outra saída.

377 SELEÇÃO DE SINAL DE AI1 * 234567 (2.2.8, 2.2.3, 2.2.15, 2.2.2.1)

Use este parâmetro para conectar o sinal AI à entrada analógica de sua escolha.

Para obter mais informações sobre o método de programação de TTF, consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*.

384 HISTERESE DE JOYSTICK AI1 6 (2.2.2.8)

Use este parâmetro para definir a histerese de joystick.

Este parâmetro define a histerese de joystick entre 0 e 20%.

Quando o controle de joystick ou potenciômetro é ajustado de reversão para avançar, a frequência de saída cai linearmente para a frequência mínima selecionada (joystick/potenciômetro na posição intermediária) e lá permanece até que o joystick/potenciômetro seja ajustado em direção ao comando avançar. Isso depende da quantidade de histerese do joystick definida com este parâmetro, quanto o joystick/potenciômetro deve ser ajustado para iniciar o aumento da frequência em direção à frequência máxima selecionada.

Se o valor deste parâmetro for 0, a frequência começará a aumentar de forma linear e imediata quando o joystick/potenciômetro for ajustado em direção ao comando para frente da posição intermediária. Quando o controle for alterado de avançar para reverter, a frequência seguirá o mesmo padrão de forma inversa.

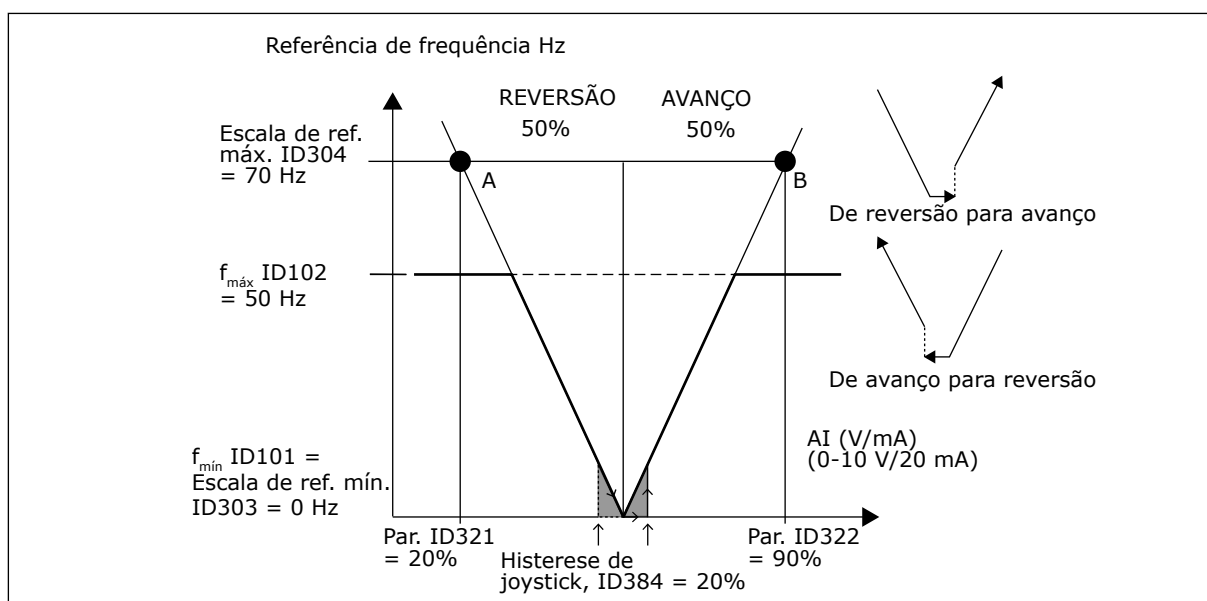


Fig. 58: Um exemplo de histerese do joystick. Neste exemplo, o valor do parâmetro ID385 (Limite de suspensão) = 0

385 LIMITE DE SUSPENSÃO AI1 6 (2.2.2.9)

Use este parâmetro para definir o limite de suspensão. O conversor de frequência será interrompido automaticamente se o nível de sinal AI ficar abaixo do valor definido por este parâmetro.

Consulte também o parâmetro ID386 e Fig. 59.

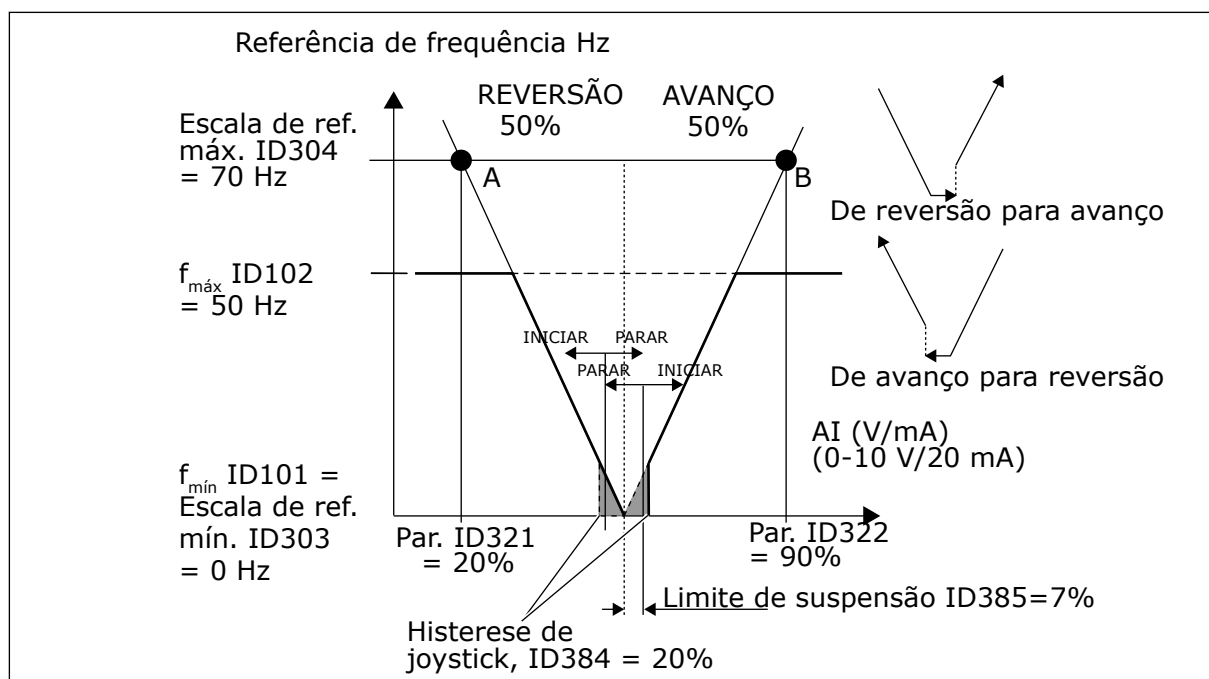


Fig. 59: Exemplo da função de limite de suspensão

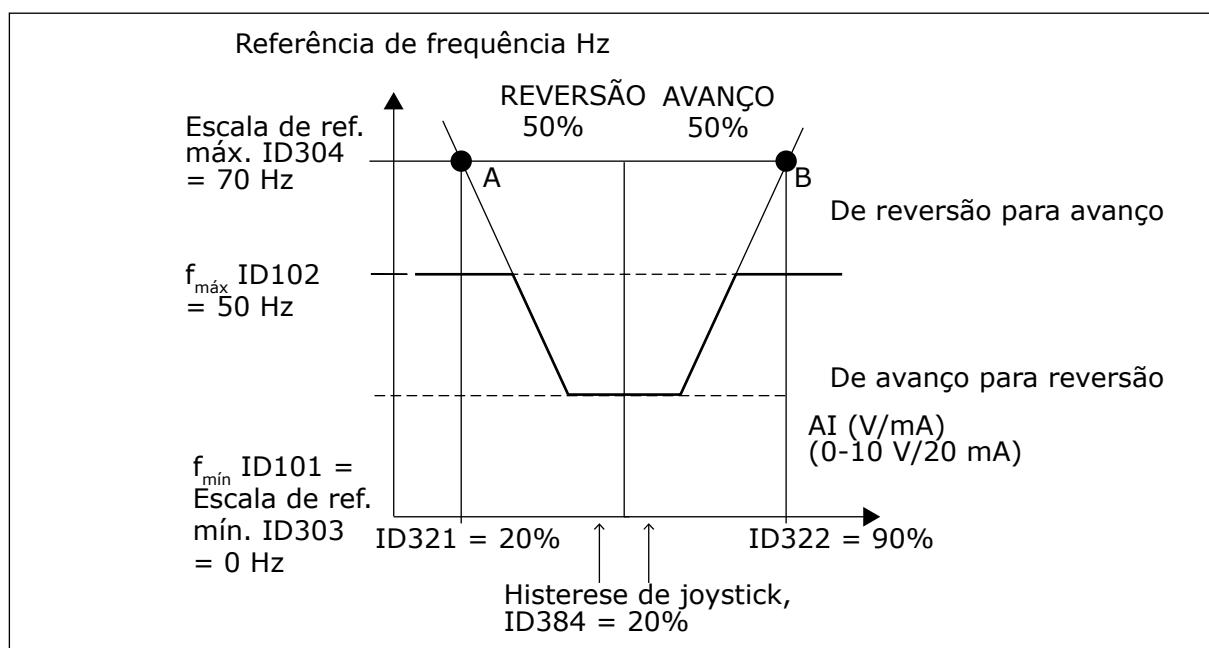


Fig. 60: Histerese de joystick com frequência mínima em 35 Hz

386 ATRASO DE SUSPENSÃO DE AI 6 (2.2.2.10)

Use este parâmetro para definir o tempo que o sinal da entrada analógica deve permanecer abaixo do limite de suspensão antes da interrupção do conversor de frequência.

Este parâmetro define o tempo em que o sinal da entrada analógica pode permanecer sob o limite de suspensão determinado com o parâmetro ID385 para parar o conversor de frequência.

388 SELEÇÃO DE SINAL AI2 * 234567 (2.2.9, 2.2.21, 2.2.3.1)

Use este parâmetro para conectar o sinal AI à entrada analógica de sua escolha.

Conecte o sinal AI2 à entrada analógica de sua escolha com este parâmetro. Para obter mais informações sobre o método de programação de TTF, consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*.

393 ESCALA DE REFERÊNCIA AI2, VALOR MÍNIMO 6 (2.2.3.6)

Use this parameter to set additional reference scaling.

394 ESCALA DE REFERÊNCIA AI2, VALOR MÁXIMO 6 (2.2.3.7)

Use this parameter to set additional reference scaling.

Se os valores de ambos os parâmetros ID393 e ID394 forem 0, a escala será desativada. As frequências mínima e máxima são usadas para escala. Consulte os parâmetros ID303 e ID304

395 HISTERESE DE JOYSTICK AI2 6 (2.2.3.8)

Use este parâmetro para definir a histerese de joystick.

Este parâmetro define a zona morta de joystick entre 0 e 20%. Consulte ID384.

396 LIMITE DE SUSPENSÃO DE AI2 6 (2.2.3.9)

Use este parâmetro para definir o limite de suspensão. O conversor de frequência será interrompido automaticamente se o nível de sinal AI ficar abaixo do valor definido por este parâmetro.

Consulte também o parâmetro ID397 e *Fig. 60 Histerese de joystick com frequência mínima em 35 Hz*.

Consulte ID385.

397 ATRASO DE SUSPENSÃO DE AI2 6 (2.2.3.10)

Use este parâmetro para definir o tempo que o sinal da entrada analógica deve permanecer abaixo do limite de suspensão antes da interrupção do conversor de frequência.

399 ESCALA DO LIMITE DE CORRENTE 6 (2.2.6.1)

Use este parâmetro para selecionar o sinal de ajuste do valor máximo da corrente do motor.

Tabela 147: Seleções para o parâmetro ID399

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	AI1	
2	AI2	
3	AI3	
4	AI4	
5	Fieldbus (FBProcessDataIN2)	Consulte o Capítulo 9.7 <i>Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859)</i> .

Este sinal ajustará a corrente do motor máxima entre 0 e o Limite de corrente do motor (ID107).

400 ESCALA DA CORRENTE DE FRENAGEM DE CC (2.2.6.2)

Use este parâmetro para selecionar o sinal de ajuste da corrente de frenagem CC.

Consulte o parâmetro ID399 para as seleções.

A corrente de frenagem de CC pode ser reduzida com o sinal da entrada analógica livre entre a corrente zero e a corrente definida com o parâmetro ID507.

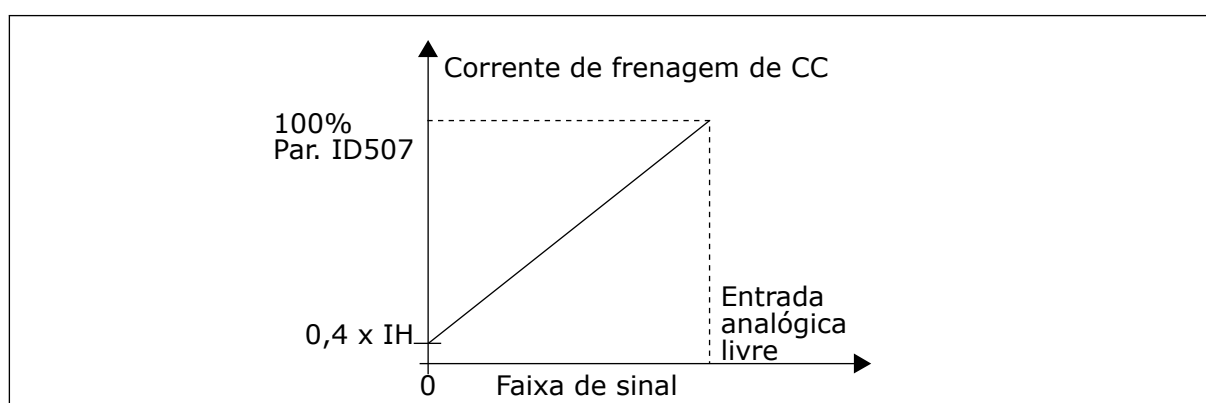


Fig. 61: Escala da corrente de frenagem de CC

401 ESCALA DOS TEMPOS DE ACELERAÇÃO E DESACELERAÇÃO 6 (2.2.6.3)

Use este parâmetro para selecionar o sinal de ajuste dos tempos de aceleração e desaceleração.

Consulte o parâmetro ID399.

Os tempos de aceleração e desaceleração podem ser reduzidos com o sinal da entrada analógica livre de acordo com as seguintes fórmulas:

Tempo reduzido = tempo de acel./desacel. definido (parâmetros ID103, ID104; ID502, ID503) dividido pelo fator R de Fig. 62.

O nível de entrada analógica zero corresponde aos tempos de rampa definidos pelos parâmetros. Nível máximo significa 1/10 do valor definido pelo parâmetro.

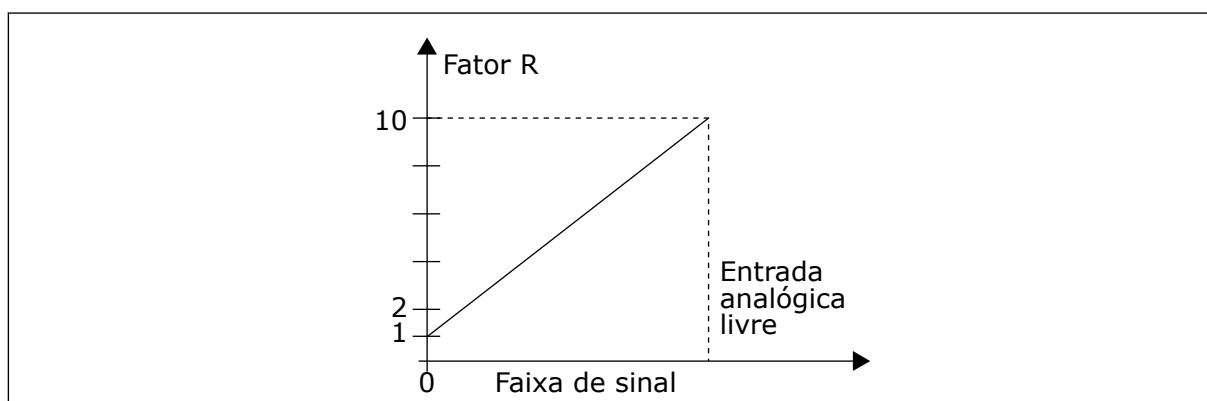


Fig. 62: Redução dos tempos de aceleração e desaceleração

402 ESCALA DO LIMITE DE SUPERVISÃO DE TORQUE 6 (2.2.6.4)

Use este parâmetro para selecionar o sinal de ajuste do limite de supervisão de torque.

Consulte ID399.

O limite de supervisão de torque definido pode ser reduzido com o sinal da entrada analógica livre entre 0 e o limite de supervisão definido, ID349.

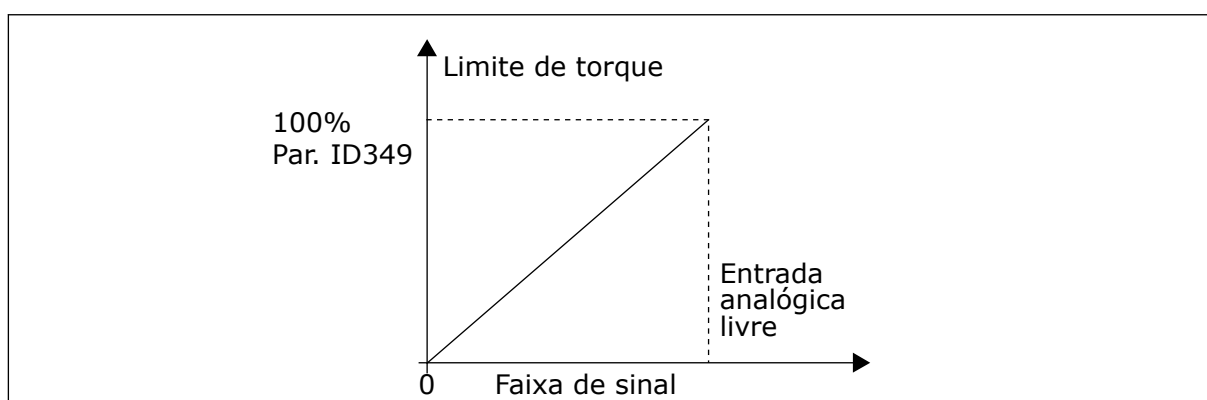


Fig. 63: Reduzindo limite de supervisão de torque

403 SINAL DE PARTIDA * 16 (2.2.7.1)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital (sinal de controle 1) que inicia e para o conversor quando o local de controle é a E/S A (FWD, à frente).

Programação padrão A.1.

404 SINAL DE PARTIDA* 26 (2.2.7.2)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital (sinal de controle 2) que inicia e para o conversor quando o local de controle é a E/S A (REV, para trás).

Programação padrão A.2.

405 FALHA EXTERNA (FECHAR) * 67 (2.2.7.11, 2.2.6.4)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que ativará uma falha externa.

Contato fechado: a falha (F51) é exibida e o motor parado.

406 FALHA EXTERNA (ABRIR) * 67 (2.2.7.12, 2.2.6.5)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que ativará uma falha externa.

Contato aberto: a falha (F51) é exibida e o motor parado.

407 ATIVAÇÃO DE FUNCIONAMENTO * 67 (2.2.7.3, 2.2.6.6)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que coloca o conversor no estado de prontidão.

Quando o contato estiver ABERTO, a partida do motor será desativada.

Quando o contato estiver FECHADO, a partida do motor será ativada.

Para parar, o conversor obedece ao valor do parâmetro ID506. O conversor sempre desacelerará até a parada.

408 SELEÇÃO DO TEMPO DE ACELERAÇÃO OU DESACELERAÇÃO * 67 (2.2.7.13, 2.2.6.7)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que seleciona o tempo de aceleração/desaceleração 1 ou 2.

Quando o contato está ABERTO, o tempo de aceleração/desaceleração 1 é selecionado

Quando o contato está FECHADO, o tempo de aceleração/desaceleração 2 é selecionado

Defina os tempos de aceleração/desaceleração com os parâmetros ID103 e ID104 e os tempos alternativos de rampa com ID502 e ID503.

409 CONTROLE DO TERMINAL DE E/S * 67 (2.2.7.18, 2.2.6.8)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que alterna o local de controle e a fonte de referência de frequência para o terminal de E/S (de qualquer local de controle).

Contato fechado: Força o local de controle para terminal de I/O

Esta entrada tem prioridade sobre os parâmetros ID410 e ID411.

410 CONTROLE DO TECLADO * 67 (2.2.7.19, 2.2.6.9)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que alterna o local de controle e a fonte de referência de frequência para teclado (de qualquer local de controle).

Contato fechado: Força o local de controle para teclado

Esta entrada tem prioridade sobre o parâmetro ID411, mas é precedida em prioridade por ID409.

411 CONTROLE DE FIELDBUS * 67 (2.2.7.20, 2.2.6.10)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que alterna o local de controle e a fonte de referência de frequência para Fieldbus (de E/S A, E/S B ou controle local).

Contato fechado: Força o local de controle para fieldbus

Esta entrada é precedida em prioridade pelos parâmetros ID409 e ID410.

**INDICAÇÃO!**

Quando o local de controle for forçado a alterar os valores de Partida/Parada, Direção e Referência válidas no respectivo local de controle são usadas.

O valor do parâmetro ID125 (local de controle do teclado) não é alterado.

Quando a entrada abre, o local de controle é selecionado de acordo com o parâmetro de controle do teclado ID125.

412 REVERSÃO * 67 (2.2.7.4, 2.2.6.11)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que altera a direção quando o sinal de partida 2 é usado para outras finalidades.

Contato aberto: Direção para frente

Contato fechado: Direção para trás

Este comando estará ativo quando o Sinal de partida 2 (ID404) for usado para outras finalidades.

413 VELOCIDADE DE JOGGING * 67 (2.2.7.16, 2.2.6.12)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que seleciona a velocidade de jogging para a referência de frequência.

Contato fechado: Velocidade de jogging selecionada para referência de frequência

Consulte o parâmetro ID124.

Programação padrão: A.4.

414 RESET DE FALHA * 67 (2.2.7.10, 2.2.6.13)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que realiza reset de todas as falhas ativas.

FECHADO = Reseta todas as falhas ativas.

415 ACELERAÇÃO/DESACELERAÇÃO PROIBIDA * 67 (2.2.7.14, 2.2.6.14)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que evita a aceleração e a desaceleração do conversor.

Nenhuma aceleração ou desaceleração será possível até que o contato seja aberto.

416 FRENAGEM DE CC * 67 (2.2.7.15, 2.2.6.15)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que inicia a frenagem CC no modo de PARADA.

Contato fechado: no modo de Parada, a frenagem de CC funcionará até que o contato seja aberto.

Consulte ID1080.

417 POTENCIÔMETRO DO MOTOR PARA BAIXO * 67 (2.2.7.8, 2.2.6.16)

Use este parâmetro para reduzir a frequência de saída com um sinal da entrada digital.

Contato fechado: A referência de potenciômetro do motor DIMINUIRÁ até que o contato seja aberto.

418 POTENCIÔMETRO DO MOTOR PARA CIMA * 67 (2.2.7.9, 2.2.6.17)

Use este parâmetro para aumentar a frequência de saída com um sinal da entrada digital.

Contato fechado: a referência de potenciômetro do motor AUMENTARÁ até que o contato seja aberto.

419 VELOCIDADE PREDEFINIDA * 16 (2.2.7.5)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital usado como seletor das frequências predefinidas.

420 VELOCIDADE PREDEFINIDA * 26 (2.2.7.6)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital usado como seletor das frequências predefinidas.

421 VELOCIDADE PREDEFINIDA * 36 (2.2.7.7)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital usado como seletor das frequências predefinidas.

422 SELEÇÃO DE AI1/AI2 * 6 (2.2.7.17)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada analógica que é usado para a referência de frequência.

Com o valor 14 selecionado para o parâmetro ID117, esse parâmetro permitirá que você selecione o sinal AI1 ou AI2 para a referência de frequência.

423 SINAL DE PARTIDA A * 7 (2.2.6.1)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que inicia e para o conversor quando o local de controle é a E/S A.

Programação padrão: A.1

424 SINAL DE PARTIDA B * 7 (2.2.6.2)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que inicia e para o conversor quando o local de controle é a E/S B.

Programação padrão: A.4

425 SELEÇÃO DE LOCAL DE CONTROLE A/B * 7 (2.2.6.3)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que seleciona o local de controle E/S A ou E/S B.

Contato aberto: local de controle A

Contato fechado: local de controle B

Programação padrão: A.6

426 TRAVA DE TROCA AUTOMÁTICA 1 * 7 (2.2.6.18)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital usado como sinal de trava do sistema multibomba.

Contato fechado: trava do conversor de troca automática 1 ou conversor auxiliar 1 ativado.

Programação padrão: A.2.

427 TRAVA DE TROCA AUTOMÁTICA 2 * 7 (2.2.6.19)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital usado como sinal de trava do sistema multibomba.

Contato fechado: trava do conversor de troca automática 2 ou conversor auxiliar 2 ativado.

Programação padrão: A.3.

428 TRAVA DE TROCA AUTOMÁTICA 3 * 7 (2.2.6.20)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital usado como sinal de trava do sistema multibomba.

Contato fechado: trava do conversor de troca automática 3 ou conversor auxiliar 3 ativado.

429 TRAVA DE TROCA AUTOMÁTICA 4 * 7 (2.2.6.21)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital usado como sinal de trava do sistema multibomba.

Contato fechado: trava do conversor de troca automática 4 ou conversor auxiliar 4 ativado.

430 TRAVA DE TROCA AUTOMÁTICA 5 * 7 (2.2.6.22)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital usado como sinal de trava do sistema multibomba.

Contato fechado: trava do conversor de troca automática 5 ativada.

431 REFERÊNCIA DE PID * 27 (2.2.6.23)

Use este parâmetro para selecionar a fonte do sinal de setpoint de PID.

Contato aberto: Referência do controlador PID selecionada com o parâmetro ID332.

Contato fechado: Referência de teclado do controlador PID 2 selecionada com o parâmetro ID371.

432 PRONTO * 67 (2.3.3.1, 2.3.1.1)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de pronto.

433 FUNCIONAMENTO * 67 (2.3.3.2, 2.3.1.2)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de funcionamento.

434 FALHA * 67 (2.3.3.3, 2.3.1.3)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de falha.

435 FALHA INVERTIDA * 67 (2.3.3.4, 2.3.1.4)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de falha inversa.

436 AVISO * 67 (2.3.3.5, 2.3.1.5)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de aviso.

437 FALHA OU AVISO EXTERNO * 67 (2.3.3.6, 2.3.1.6)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de falha externa.

Falha ou aviso dependendo do parâmetro ID701.

438 FALHA OU AVISO DE REFERÊNCIA * 67 (2.3.3.7, 2.3.1.7)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de falha de referência AI.

Falha ou aviso dependendo do parâmetro ID700.

439 AVISO DE SUPERAQUECIMENTO DE CONVERSOR * 67 (2.3.3.8, 2.3.1.8)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de falha de superaquecimento.

A temperatura do dissipador de calor excede o limite de aviso.

440 REVERSÃO * 67 (2.3.3.9, 2.3.1.9)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de reversão.

441 DIREÇÃO NÃO SOLICITADA * 67 (2.3.3.10, 2.3.1.10)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de diferença de direção.

A direção de rotação é diferente da solicitada.

442 NA VELOCIDADE * 67 (2.3.3.11, 2.3.1.11)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o motor em funcionamento no status de velocidade de referência.

A frequência de saída alcançou a referência definida.

A histerese é igual ao escorregamento nominal do motor com motores de indução e até 1,00 Hz com motores PMS.

443 VELOCIDADE DE JOGGING * 67 (2.3.3.12, 2.3.1.12)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de velocidade de jogging.

444 LOCAL DE CONTROLE DE E/S ATIVO * 67 (2.3.3.13, 2.3.1.13)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de local de controle externo.

445 CONTROLE DE FREIO EXTERNO * 67 (2.3.3.14, 2.3.1.14)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de controle do freio externo.

Consulte o Capítulo 9.3 *Controle de freio externo com limites adicionais (IDs 315, 316, 346 a 349, 352, 353)* para obter detalhes.

Exemplo: R01 na placa OPTA2:

Função de freio ATIVADA: Os terminais 22-23 estão fechados (relé energizado).

Função de freio DESATIVADA: Os terminais 22-23 estão abertos (relé não energizado).



INDICAÇÃO!

Quando a alimentação da placa de controle é removida, os terminais 22-23 abrem.

Ao usar a função Seguidor de mestre, o conversor seguidor abrirá o freio ao mesmo tempo que o Mestre mesmo se as condições do Seguidor para abertura do freio não tiverem sido atendidas.

446 CONTROLE DE FREIO EXTERNO, INVERTIDO * 67 (2.3.3.15, 2.3.1.15)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de controle do freio externo inverso.

Consulte o Capítulo 9.3 *Controle de freio externo com limites adicionais (IDs 315, 316, 346 a 349, 352, 353)* para obter detalhes.

Exemplo: R01 na placa OPTA2:

Função de freio ATIVADA: Os terminais 22-23 estão abertos (relé não energizado).

Função de freio DESATIVADA: Os terminais 22-23 estão fechados (relé energizado).

Ao usar a função Seguidor de mestre, o conversor seguidor abrirá o freio ao mesmo tempo que o Mestre mesmo se as condições do Seguidor para abertura do freio não tiverem sido atendidas.

447 SUPERVISÃO DO LIMITE DE FREQUÊNCIA DE SAÍDA 1 * 67 (2.3.3.16, 2.3.1.16)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de supervisão 1 de saída de frequência.

A frequência de saída sai dos limites inferior/superior de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID315 e ID316).

448 SUPERVISÃO DO LIMITE DE FREQUÊNCIA DE SAÍDA 2 * 67 (2.3.3.17, 2.3.1.17)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de supervisão 2 de saída de frequência.

A frequência de saída sai dos limites inferior/superior de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID346 e ID347).

449 SUPERVISÃO DE LIMITE DE REFERÊNCIA * 67 (2.3.3.18, 2.3.1.18)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de supervisão de limite de referência.

A referência ativa vai além dos limites inferior/superior de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID350 e ID351).

450 SUPERVISÃO DE LIMITE DE TEMPERATURA * 67 (2.3.3.19, 2.3.1.19)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de supervisão de limite de temperatura.

A temperatura do dissipador de calor do conversor de frequência vai além dos limites de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID354 e ID355).

451 SUPERVISÃO DE LIMITE DE TORQUE * 67 (2.3.3.20, 2.3.1.20)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de supervisão de limite de torque.

O torque do motor excede os limites de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID348 e ID349).

452 FALHA OU AVISO DO TERMISTOR * 67 (2.3.3.21, 2.3.1.21)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de falha térmica do motor.

O termistor do motor inicia um sinal de excesso de temperatura que pode levar a uma saída digital.

**INDICAÇÃO!**

Esta função requer um conversor de frequência equipado com uma entrada de termistor.

453 LIMITE DE SUPERVISÃO DE ENTRADA ANALÓGICA * 6 (V2.3.3.22)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de supervisão de entrada analógica.

O sinal da entrada analógica selecionado excede os limites de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID372, ID373 e ID374).

454 ATIVAÇÃO DO REGULADOR DO MOTOR * 67 (2.3.3.23, 2.3.1.23)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status do regulador do motor.

Um dos reguladores de limite (limite de corrente, limite de torque) foi ativado.

455 ENTRADA DIGITAL DE FIELD BUS 1 * 67 (2.3.3.24, 2.3.1.24)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status FBFixedControlWord B3.

456 ENTRADA DIGITAL DE FIELD BUS 2 * 67 (2.3.3.25, 2.3.1.25)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status FBFixedControlWord B4.

457 ENTRADA DIGITAL DE FIELD BUS 3 * 67 (2.3.3.26, 2.3.1.26)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status FBFixedControlWord B5.

Consulte o manual do fieldbus para obter detalhes. Consulte também ID169 e ID170.

458 CONTROLE DE CONVERSOR AUXILIAR 1/TROCA AUTOMÁTICA 1 7 (2.3.1.27)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status do conversor auxiliar/troca automática.

Programação padrão: B.1

459 CONTROLE DE CONVERSOR AUXILIAR 2/TROCA AUTOMÁTICA 2 * 7 (2.3.1.28)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status do conversor auxiliar/troca automática.

Sinal de controle para conversor auxiliar/troca automática 2

Programação padrão: B.2

460 CONTROLE DE CONVERSOR AUXILIAR 3/TROCA AUTOMÁTICA 3 * 7 (2.3.1.29)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status do conversor auxiliar/troca automática.

Sinal de controle para conversor auxiliar/troca automática 3. Se três (ou mais) conversores auxiliares forem usados, recomendamos também conectar o nº 3 a uma saída de relé. Como a placa OPTA2 possui apenas duas saídas a relé, é recomendável comprar uma placa de expansão de E/S com saídas a relé adicionais (por exemplo, VACON® OPTB5).

461 CONTROLE DE CONVERSOR AUXILIAR 4/TROCA AUTOMÁTICA 4 * 7 (2.3.1.30)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status do conversor auxiliar/troca automática.

Sinal de controle para conversor auxiliar/troca automática 4. Se três (ou mais) conversores auxiliares forem usados, recomendamos também conectar os nº 3 e 4 a uma saída de relé. Como a placa OPTA2 possui apenas duas saídas a relé, é recomendável comprar uma placa de expansão de E/S com saídas a relé adicionais (por exemplo, VACON® OPTB5).

462 CONTROLE DE TROCA AUTOMÁTICA 5 * 7 (2.3.1.31)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de troca automática.

Sinal de controle para conversor de troca automática 5.

463 LIMITE DE SUPERVISÃO DE ENTRADA ANALÓGICA * 7 (2.3.1.22)

Use este parâmetro para selecionar uma saída digital para o status de supervisão de entrada analógica.

O sinal da entrada analógica selecionado excede os limites de supervisão definidos (consulte os parâmetros ID372, ID373 e ID374).

464 SELEÇÃO DE SINAL DE SAÍDA ANALÓGICA 1 * 234567 (2.3.1, 2.3.5.1, 2.3.3.1)

Use este parâmetro para conectar o sinal da saída analógica à saída analógica de sua escolha.

Para obter mais informações sobre o método de programação de TTF, consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*.

471 SELEÇÃO DE SINAL DE SAÍDA ANALÓGICA 2 * 234567 (2.3.12, 2.3.22, 2.3.6.1, 2.3.4.1)

Use este parâmetro para conectar o sinal da saída analógica à saída analógica de sua escolha.

Para obter mais informações sobre o método de programação de TTF, consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*.

472 FUNÇÃO DA SAÍDA ANALÓGICA 2 234567 (2.3.13, 2.3.23, 2.3.6.2, 2.3.4.2)

Use este parâmetro para selecionar a função para o sinal da saída analógica.

473 TEMPO DE FILTRAGEM DA SAÍDA ANALÓGICA 2 234567 (2.3.13, 2.3.23, 2.3.6.3, 2.3.4.3)

Use este parâmetro para definir o tempo de filtragem do sinal da saída analógica.

474 INVERSÃO DA SAÍDA ANALÓGICA 2 234567 (2.3.15, 2.3.25, 2.3.6.4, 2.3.4.4)

Use este parâmetro para inverter o sinal da saída analógica.

475 SAÍDA ANALÓGICA 2 MÍNIMA 234567 (2.3.16, 2.3.26, 2.3.6.5, 2.3.4.5)

Use este parâmetro para definir o valor mínimo do sinal da saída analógica.

476 ESCALA DA SAÍDA ANALÓGICA 2 234567 (2.3.17, 2.3.27, 2.3.6.6, 2.3.4.6)

Use este parâmetro para definir o fator de escala para a saída analógica.

Para obter mais informações sobre esses cinco parâmetros, consulte os parâmetros correspondentes para a saída analógica 1 (IDs 307-311).

477 COMPENSAÇÃO DA SAÍDA ANALÓGICA 2 67 (2.3.6.7, 2.3.4.7)

Use este parâmetro para adicionar compensação à saída analógica.

Adicione -100,0 a 100,0% ao sinal de saída analógico.

478 SAÍDA ANALÓGICA 3, SELEÇÃO DE SINAL * 67 (2.3.7.1, 2.3.5.1)

Use este parâmetro para conectar o sinal da saída analógica à saída analógica de sua escolha.

Consulte ID464.

479 SAÍDA ANALÓGICA 3, FUNÇÃO 67 (2.3.7.2, 2.3.5.2)

Use este parâmetro para selecionar a função para o sinal da saída analógica.

Consulte ID307.

480 SAÍDA ANALÓGICA 3, TEMPO DE FILTRAGEM 67 (2.3.7.3, 2.3.5.3)

Use este parâmetro para definir o tempo de filtragem do sinal da saída analógica.

Definir o valor deste parâmetro como 0 desativará a filtragem. Consulte ID308.

481 INVERSÃO DE SAÍDA ANALÓGICA 3 67 (2.3.7.4, 2.3.5.4)

Use este parâmetro para inverter o sinal da saída analógica.

Consulte ID309.

482 SAÍDA ANALÓGICA 3 MÍNIMA 67 (2.3.7.5, 2.3.5.5)

Use este parâmetro para definir o valor mínimo do sinal da saída analógica.

Define o sinal mínimo para 0 mA ou 4 mA (zero vivo). Consulte ID310.

483 ESCALA DA SAÍDA ANALÓGICA 3 67 (2.3.7.6, 2.3.5.6)

Use este parâmetro para definir o fator de escala para a saída analógica.

O valor 200% dobrará a saída. Consulte ID311.

484 COMPENSAÇÃO DA SAÍDA ANALÓGICA 3 67 (2.3.7.7, 2.3.5.7)

Use este parâmetro para adicionar compensação à saída analógica.

Adicione -100,0 a 100,0% ao sinal de saída analógico. Consulte ID375.

485 ESCALA DO LIMITE DE TORQUE DO MOTOR 6 (2.2.6.5)

Use este parâmetro para selecionar o sinal que ajusta o limite de torque máximo do motor.

Tabela 148: Seleções para o parâmetro ID485

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	AI1	
2	AI2	
3	AI3	
4	AI4	
5	Fieldbus (FBProcessDataIN2)	Consulte o Capítulo 9.7 <i>Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859)</i>

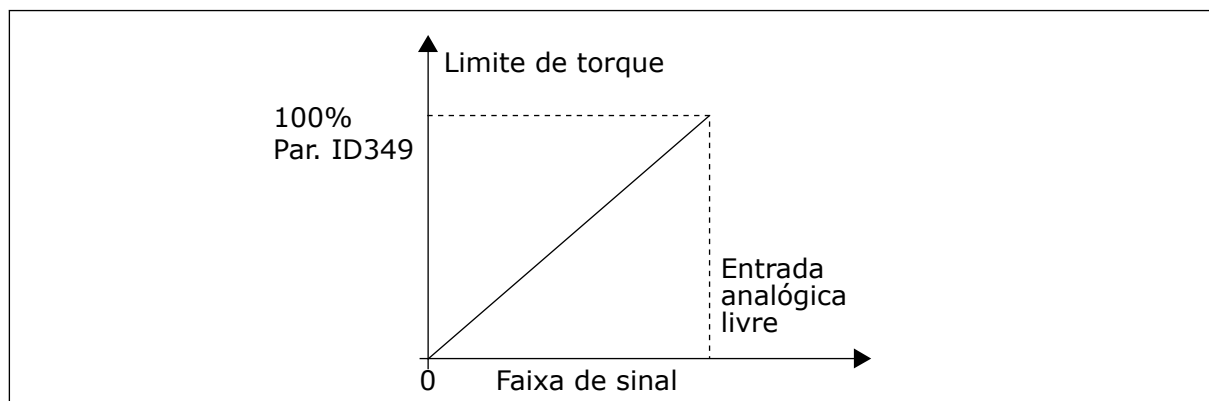


Fig. 64: Escala do limite de torque do motor

486 SELEÇÃO DE SINAL DA SAÍDA DIGITAL 1 * 6 (2.3.1.1)

Use este parâmetro para conectar o sinal da saída digital à saída digital de sua escolha.

Para obter mais informações sobre o método de programação de TTF, consulte o Capítulo 9.9 *Princípio da programação "Terminal to function" (TTF)*. A função de saída digital pode ser invertida pelas opções de controle, parâmetro ID1084.

487 ATRASO DE LIGAÇÃO DA SAÍDA DIGITAL 1 (2.3.1.3)

Use este parâmetro para definir o atraso de ligação da saída digital.

488 ATRASO DE DESLIGAMENTO DA SAÍDA DIGITAL 1 6 (2.3.1.4)

Use este parâmetro para definir o atraso de desligamento da saída digital.

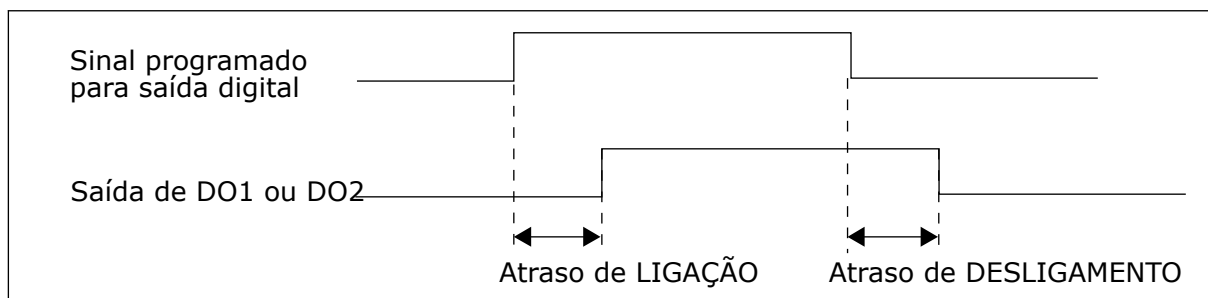


Fig. 65: Atraso de ligação e desligamento das saídas digitais 1 e 2

489 SELEÇÃO DE SINAL DA SAÍDA DIGITAL 2 * 6 (2.3.2.1)

Use este parâmetro para conectar o sinal da saída digital à saída digital de sua escolha.

Consulte ID486.

490 FUNÇÃO DA SAÍDA DIGITAL 2 6 (2.3.2.2)

Use este parâmetro para selecionar a função para o sinal da saída digital.

Consulte ID312.

491 ATRASO DE LIGAÇÃO DA SAÍDA DIGITAL 2 6 (2.3.2.3)

Use este parâmetro para definir o atraso de ligação da saída digital.

492 ATRASO DE DESLIGAMENTO DA SAÍDA DIGITAL 2 6 (2.3.2.4)

Use este parâmetro para definir o atraso de desligamento da saída digital.

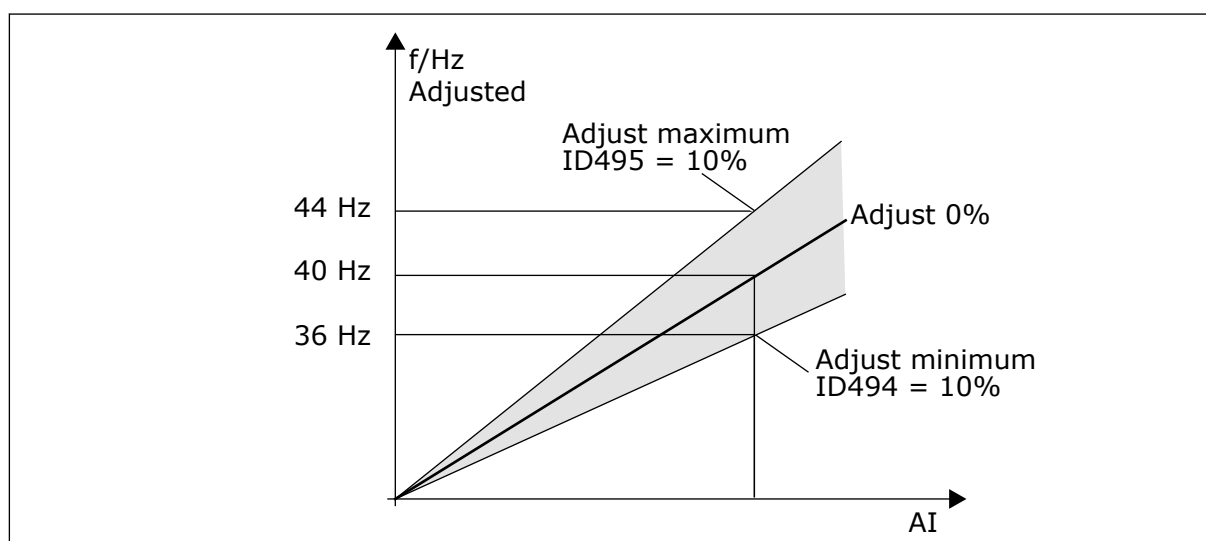
Consulte os parâmetros ID487 e ID488.

493 AJUSTAR ENTRADA 6 (2.2.1.4)

Use este parâmetro para selecionar o sinal que ajusta a referência de frequência do motor.

Tabela 149: Seleções para o parâmetro ID493

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	Entrada analógica 1	
2	Entrada analógica 2	
3	Entrada analógica 3	
4	Entrada analógica 4	
5	Sinal de fieldbus (FBProcess-DataIN)	Consulte o Capítulo 9.7 <i>Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859)</i> e grupo de parâmetros G2.9

*Fig. 66: Um exemplo de entrada de ajuste***494 AJUSTE MÍNIMO 6 (2.2.1.5)**

Use este parâmetro para definir uma escala adicional para a referência de frequência ajustada.

495 AJUSTE MÁXIMO 6 (2.2.1.6)

Use este parâmetro para definir uma escala adicional para a referência de frequência ajustada.

Consulte Fig. 66 *Um exemplo de entrada de ajuste*.

**INDICAÇÃO!**

O ajuste é feito para o sinal de referência básico.

496 SELEÇÃO DE CONJUNTO DE PARÂMETROS 1/2 * 6 (2.2.7.21)

Use este parâmetro para definir a entrada digital que seleciona o parâmetro definido para uso.

Este parâmetro define a entrada digital que pode ser usada para a seleção entre o Conjunto de parâmetros 1 e o Conjunto de parâmetros 2. A entrada para esta função pode ser selecionada de qualquer slot. O procedimento de seleção entre os conjuntos é explicado no Manual do Usuário do produto.

Entrada digital = FALSO:

- Conjunto de parâmetros 1 carregado como o conjunto ativo

Entrada digital = VERDADEIRO:

- Conjunto de parâmetros 2 carregado como o conjunto ativo

**INDICAÇÃO!**

Os valores de parâmetros são armazenados somente ao selecionar os conjuntos de parâmetros de P6.3.1, Conjunto de armazenamento 1 ou Conjunto de armazenamento 2 no menu do sistema ou de NCDrive: Conversor > Conjuntos de parâmetros.

498 MEMÓRIA DE PULSO DE PARTIDA 3 (2.2.24)

Use este parâmetro para definir se o status de FUNCIONAMENTO é copiado quando o local de controle é alterado entre A e B.

Tabela 150: Seleções para o parâmetro ID498

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	O status de FUNCIONAMENTO não é copiado	
1	O status de FUNCIONAMENTO não é copiado	

Para que este parâmetro tenha efeito, o valor 3 deve ter sido atribuído aos parâmetros ID300 e ID363.

500 FORMA DA RAMPA DE ACELERAÇÃO/DESACELERAÇÃO 1 234567 (2.4.1)

Use este parâmetro para tornar mais suaves o início e o fim das rampas de aceleração e desaceleração.

501 FORMA DA RAMPA DE ACELERAÇÃO/DESACELERAÇÃO 2 234567 (2.4.2)

Use este parâmetro para tornar mais suaves o início e o fim das rampas de aceleração e desaceleração.

Se você definir o valor como 0,0%, você obterá uma forma de rampa linear. A aceleração e a desaceleração reagem imediatamente às variações no sinal de referência.

Quando você definir o valor entre 1,0% e 100,0%, você obterá uma rampa de aceleração ou desaceleração em forma de S. Use esta função para reduzir a erosão mecânica das peças e os picos de corrente, quando a referência for alterada. Você pode modificar o tempo de aceleração com os parâmetros ID103/ID104 (ID502/ID503).

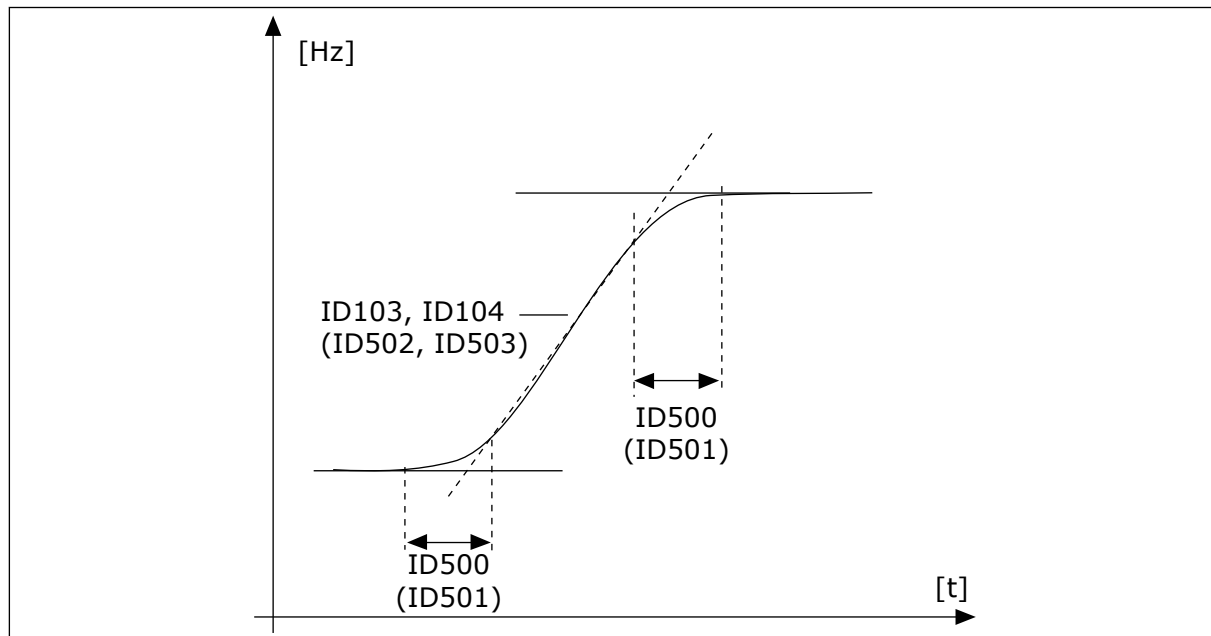


Fig. 67: Aceleração/Desaceleração (em forma de S)

502 TEMPO DE ACELERAÇÃO 2 234567 (2.4.3)

Use este parâmetro para definir o tempo necessário para a frequência de saída aumentar desde a frequência zero até a frequência máxima.

503 TEMPO DE DESACELERAÇÃO 2 234567 (2.4.4)

Use este parâmetro para definir o tempo necessário para a frequência de saída reduzir desde a frequência máxima até a frequência zero.

Esses valores correspondem ao tempo necessário para que a frequência de saída acelere da frequência zero à frequência máxima definida (parâmetro ID102). Esses parâmetros permitem definir dois conjuntos de tempo de aceleração/desaceleração diferentes para um aplicativo. O conjunto ativo pode ser selecionado com o sinal programável DIN3 (parâmetro ID301).

504 CORTADOR DO FREIO 234567 (2.4.5)

Use este parâmetro para selecionar o modo de cortador do freio.

Tabela 151: Seleções para o parâmetro ID504

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Nenhum cortador de freio usado	
1	Cortador de freio em uso e testado em funcionamento.	Também pode ser testado em estado PRONTO.
2	Cortador do freio externo (sem teste)	
3	Usado e testado no estado PRONTO e em funcionamento	
4	Usado em funcionamento (sem teste)	

Quando o conversor de frequência está desacelerando o motor, a inércia do motor e a carga são alimentadas em um resistor de freio externo. Isso permite que o conversor de frequência desacelere a carga com um torque igual àquele da aceleração (desde que o resistor de frenagem correto tenha sido selecionado).

O modo de teste do cortador de freio gera um pulso para o resistor a cada segundo. Se o feedback de pulso estiver incorreto (resistor ou cortador ausente), a falha F12 será gerada.

Consulte o manual separado de instalação do resistor de frenagem.

505 FUNÇÃO DE PARTIDA (2.4.6)

Use este parâmetro para selecione o tipo da função de início.

Tabela 152: Seleções para o parâmetro ID505

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Rampa	O conversor de frequência começa em 0 Hz e acelera até a frequência de referência definida dentro do tempo de aceleração definido. (Inércia de carga ou fricção de partida podem causar tempos de aceleração prolongados.)
1	Partida dinâmica	<p>O conversor de frequência é capaz de iniciar com um motor em funcionamento aplicando pequenos pulsos de corrente ao motor e pesquisando a frequência correspondente à velocidade na qual o motor está funcionando. A busca começa na frequência máxima em direção à frequência real, até que o valor correto seja detectado. Em seguida, a frequência de saída será aumentada/diminuída para a o valor de referência definido de acordo com os parâmetros de aceleração/desaceleração definidos.</p> <p>Use este modo se o motor está desengrenando quando o comando de partida é dado. Com o início com o motor girando é possível iniciar o motor a partir da velocidade real sem forçar a velocidade para zero antes de progredir até a referência.</p>
2	Partida dinâmica condicional	Neste modo, é possível desconectar e conectar o motor do conversor de frequência mesmo quando o comando Iniciar está ativo. Na reconexão do motor, o conversor funcionará como descrito na seleção 1.

506 FUNÇÃO DE PARADA (2.4.7)

Use este parâmetro para selecione o tipo da função de parada.

Tabela 153: Seleções para o parâmetro ID506

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Desaceleração por inércia	O motor desacelera e para sem qualquer controle do conversor de frequência após o comando de Parada.
1	Rampa:	Após o comando de parada, a velocidade do motor é desacelerada de acordo com os parâmetros de desaceleração definidos, até a velocidade zero. Se a energia regenerada estiver alta, talvez seja necessário usar um resistor de frenagem externo para parar no tempo de desaceleração definido.
2	Parada normal: Parada de rampa/Ativar funcionamento: desaceleração natural	Após o comando de Parada, a velocidade do motor é desacelerada de acordo com os parâmetros de desaceleração definidos. No entanto, quando a opção Ativar funcionamento está selecionada, o motor desacelera até parar sem qualquer controle do conversor de frequência.
3	Parada normal: Parada de Desaceleração/Ativar funcionamento: rampa	O motor desacelera e para sem qualquer controle do conversor de frequência. No entanto, quando o sinal Ativar funcionamento está selecionado, a velocidade do motor é desacelerada de acordo com os parâmetros de desaceleração definidos. Se a energia regenerada estiver alta, talvez seja necessário usar um resistor de frenagem externo para obter uma desaceleração mais rápida.

507 CORRENTE DE FRENAGEM DE CC 234567 (2.4.8)

Use este parâmetro para definir a corrente que alimenta o motor durante a frenagem CC.

Freio de CC em estado de parada usará somente um décimo do valor deste parâmetro.

Este parâmetro é usado junto com o parâmetro ID516 para diminuir o tempo antes que o motor seja capaz de produzir um torque máximo na partida.

508 TEMPO DE FRENAGEM DE CC NA PARADA 234567 (2.4.9)

Use este parâmetro para definir se a frenagem está ATIVA ou INATIVA e para fornecer o tempo de frenagem quando o motor está parando.

A função da frenagem de CC depende da função de parada, parâmetro ID506.

Tabela 154: Seleções para o parâmetro ID508

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Freio de CC não é usado	
>0	O freio de CC está em uso e sua função depende da função Parar, (parâmetro ID506). O tempo de frenagem de CC é determinado com esse parâmetro.	

PARÂMETRO ID506 = 0; FUNÇÃO DE PARADA = DESACELERAÇÃO:

Após o comando de parada, o motor desacelera até uma parada sem controle do conversor de frequência.

Com a injeção de CC, o motor pode ser parado eletricamente no menor tempo possível, sem que se use um resistor de frenagem externo opcional.

O tempo de frenagem é escalado de acordo com a frequência quando a frenagem de CC começa. Se a frequência for \geq à frequência nominal do motor, o valor definido do parâmetro ID508 determinará o tempo de frenagem. Quando a frequência for \leq 10% da nominal, o tempo de frenagem será 10% do valor definido do parâmetro ID508.

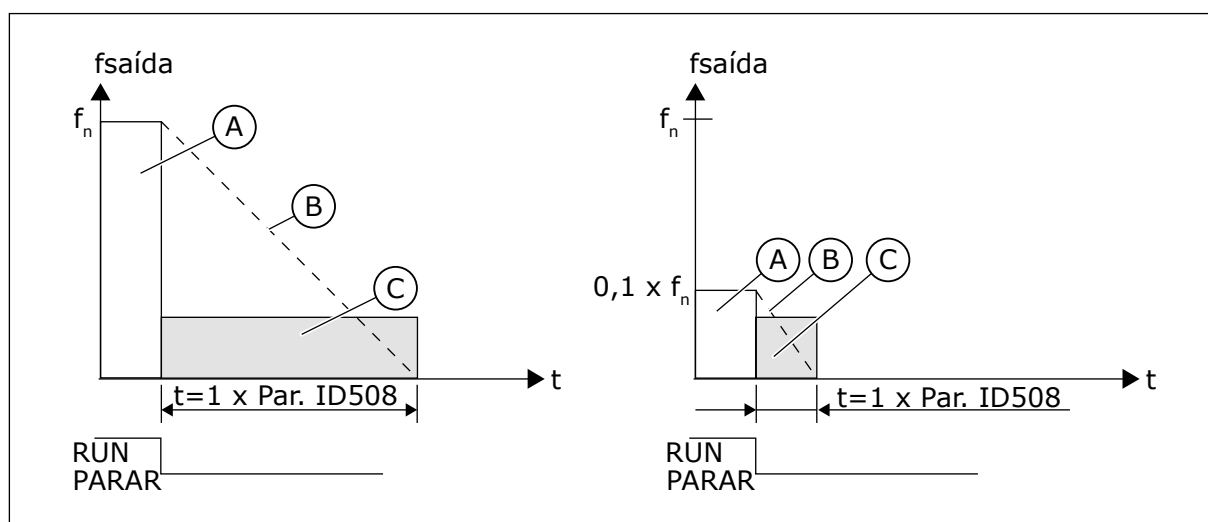


Fig. 68: Tempo de frenagem-CC quando o Modo de parada = desengrenagem

A. Frequência de saída
B. Velocidade do motor

C. Frenagem de CC ATIVADA

PARÂMETRO ID506 = 1; FUNÇÃO DE PARADA = RAMPA:

Após o comando de Parada, a velocidade do motor é reduzida de acordo com os parâmetros de desaceleração definidos, o mais rápido possível, até a velocidade definida com o parâmetro ID515 onde a frenagem de CC começa.

O tempo de frenagem é definido com o parâmetro ID508. Se a inércia for alta, é recomendável usar um resistor de frenagem externo para obter uma desaceleração mais rápida.

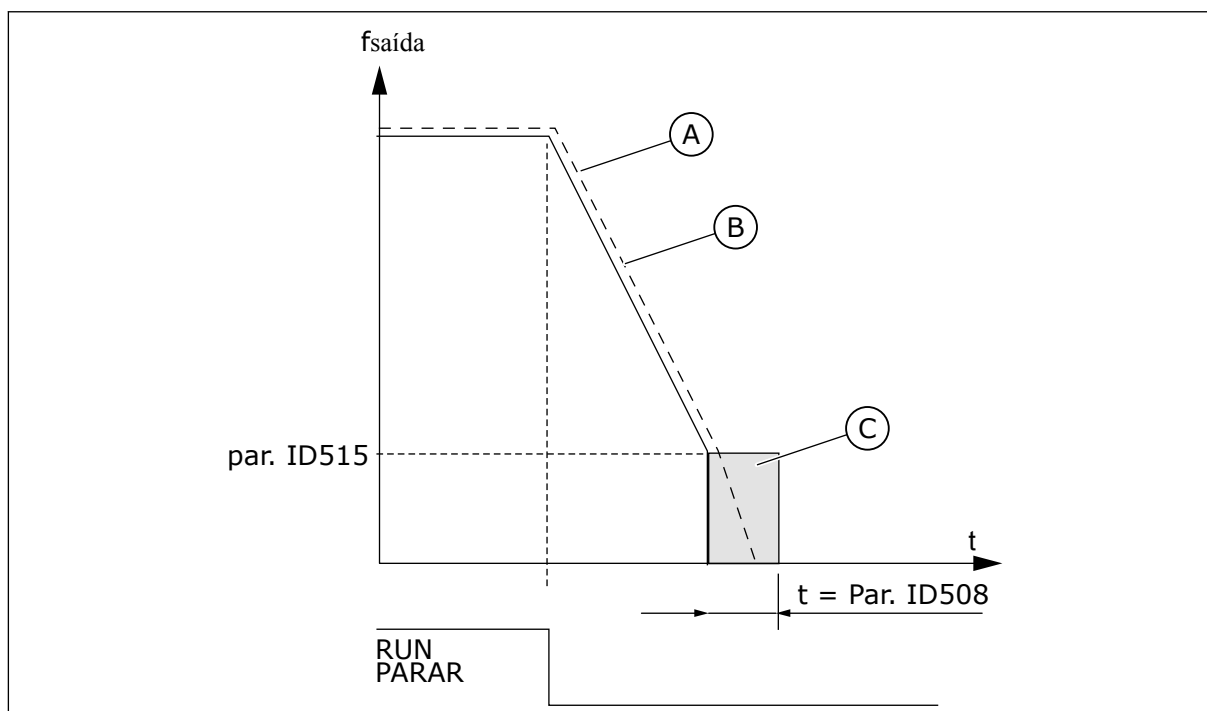


Fig. 69: Tempo de frenagem-CC quando o Modo de parada = Rampa

A. Velocidade do motor

C. Frenagem de CC

B. Frequência de saída

509 ÁREA DE FREQUÊNCIA PROIBIDA 1; LIMITE INFERIOR 23457 (2.5.1)

Use este parâmetro para evitar a operação do conversor nas frequências proibidas.

510 ÁREA DE FREQUÊNCIA PROIBIDA 1; LIMITE SUPERIOR 23457 (2.5.2)

Use este parâmetro para evitar a operação do conversor nas frequências proibidas.

511 ÁREA DE FREQUÊNCIA PROIBIDA 2; LIMITE INFERIOR 3457 (2.5.3)

Use este parâmetro para evitar a operação do conversor nas frequências proibidas.

512 ÁREA DE FREQUÊNCIA PROIBIDA 2; LIMITE SUPERIOR 3457 (2.5.4)

Use este parâmetro para evitar a operação do conversor nas frequências proibidas.

513 ÁREA DE FREQUÊNCIA PROIBIDA 3; LIMITE INFERIOR 3457 (2.5.5)

Use este parâmetro para evitar a operação do conversor nas frequências proibidas.

514 ÁREA DE FREQUÊNCIA PROIBIDA 3; LIMITE SUPERIOR 3457 (2.5.6)

Use este parâmetro para evitar a operação do conversor nas frequências proibidas.

Em alguns sistemas, talvez seja necessário evitar certas frequências devido a problemas de ressonância mecânica. Com esses parâmetros, é possível definir limites para a região de "frequências impedidas".

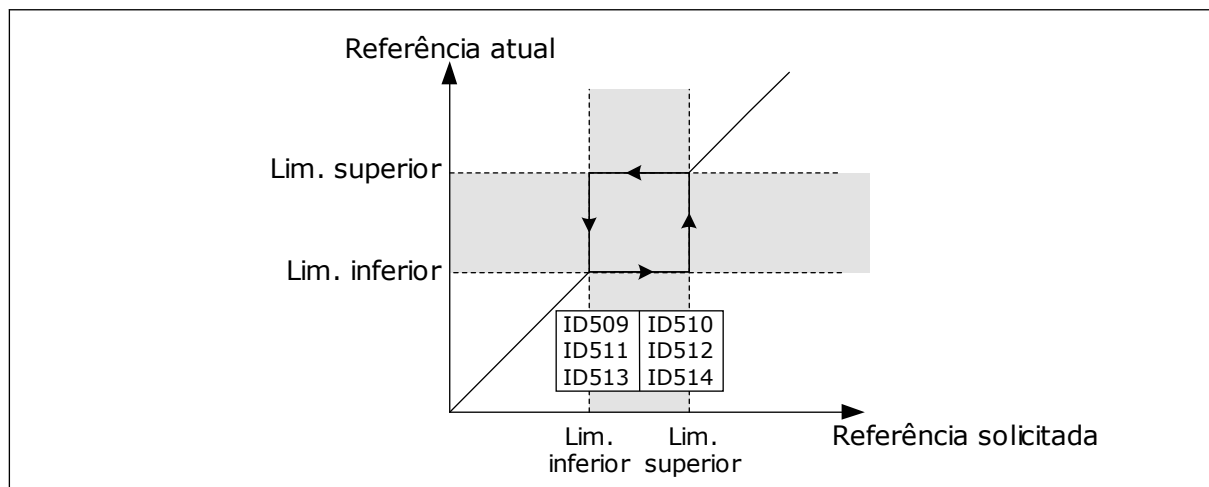


Fig. 70: Exemplo de configuração de área de frequência proibida

515 FREQUÊNCIA DE FRENAGEM DE CC NA PARADA 234567 (2.4.10)

Use este parâmetro para definir a frequência de saída em que a frenagem de CC é iniciada.

Consulte Fig. 70 Exemplo de configuração de área de frequência proibida.

516 TEMPO DE FRENAGEM DE CC NA PARTIDA 234567 (2.4.11)

Use este parâmetro para definir o tempo durante o qual a corrente de CC alimenta o motor antes de a aceleração ser iniciada.

A corrente de freio de CC é usada na partida para pré-magnetizar o motor antes da execução. Isso melhorará o desempenho do torque na partida. Variando de 100 ms a 3 s, o tempo necessário dependerá do tamanho do motor. Um motor maior requer um tempo mais longo. Consulte o parâmetro ID507.



INDICAÇÃO!

Quando Partida dinâmica (consulte o parâmetro ID505) for usada como função de partida, a frenagem de CC na partida será desativada.

518 RAZÃO DA ESCALA DE VELOCIDADE DE RAMPA DE ACELERAÇÃO/DESACELERAÇÃO ENTRE LIMITES DE FREQUÊNCIAS PROIBIDAS 23457 (2.5.3, 2.5.7)

Use este parâmetro para definir o multiplicador dos tempos de rampa selecionados quando a frequência de saída do conversor está entre os limites de frequência proibidos.

Define o tempo de aceleração/desaceleração quando a frequência de saída está entre os limites da faixa de frequências proibidas selecionados (parâmetros ID509 a ID514). A velocidade de rampa (tempo de aceleração/desaceleração 1 ou 2 selecionado) é multiplicada com este fator. Por exemplo, o valor 0,1 torna o tempo de aceleração dez vezes mais curto que os limites da faixa de frequências proibidas.

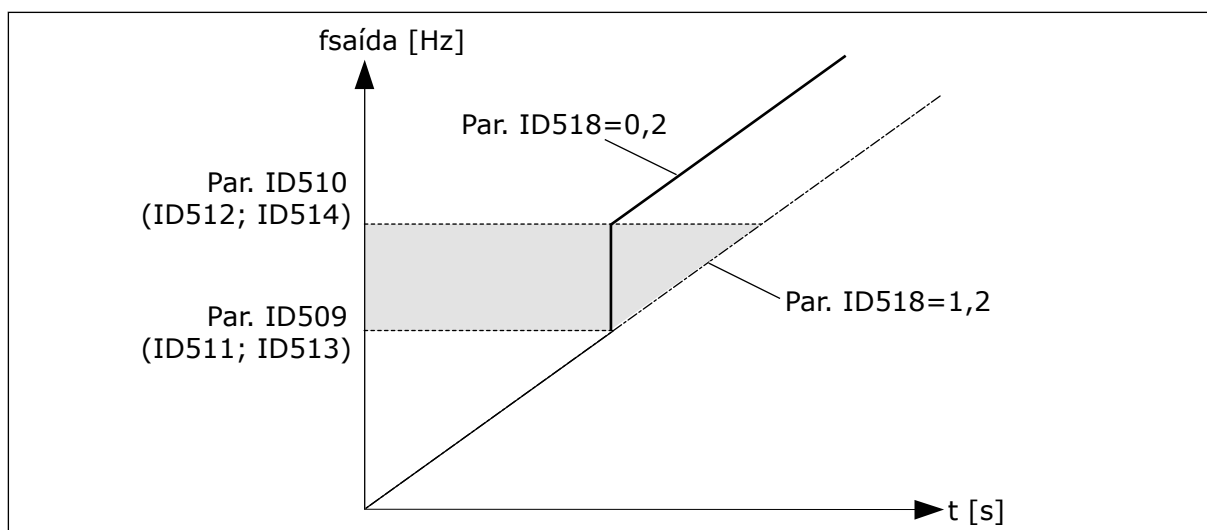


Fig. 71: Escala de velocidade de rampa entre frequências proibidas

519 CORRENTE DE FRENAGEM DE FLUXO 234567 (2.4.13)

Use este parâmetro para definir o nível de corrente para a frenagem de fluxo.

A faixa de configuração de valores depende da aplicação usada.

520 FREIO DE FLUXO 234567 (2.4.12)

Use este parâmetro para ativar a função de frenagem de fluxo.

Como alternativa à frenagem CC, você pode usar a frenagem de fluxo. A frenagem de fluxo aumenta a capacidade de frenagem em condições onde resistores de frenagem adicionais não são necessários.

Quando a frenagem for necessária, o sistema reduzirá a frequência e aumentará o fluxo no motor. Isso aumentará a capacidade do motor de frear. A velocidade do motor é controlada durante a frenagem.

Você pode ativar e desativar a Frenagem de fluxo.

Tabela 155: Seleções para o parâmetro ID520

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Frenagem de fluxo DESATIVADA	
1	Frenagem de fluxo ATIVADA	



CUIDADO!

Use a frenagem somente de forma intermitente. A frenagem de fluxo converte energia em calor, e pode causar danos ao motor.

521 MODO DE CONTROLE DO MOTOR 26 (2.6.12)

Use este parâmetro para definir o modo de controle do inversor de CA.

O modo usado é determinado com o parâmetro ID164.

Para as seleções, consulte o parâmetro ID600.

**INDICAÇÃO!**

O modo de controle do motor não pode ser alterado de Loop aberto para Loop fechado e vice-versa enquanto o conversor está em estado de FUNCIONAMENTO.

530 REFERÊNCIA DE AVANÇO INCREMENTAL 1 6 (2.2.7.27)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que ativará a referência de avanço incremental.

531 REFERÊNCIA DE AVANÇO INCREMENTAL 2 6 (2.2.7.28)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que ativará a referência de avanço incremental.

**INDICAÇÃO!**

As entradas também iniciarão o conversor se ativadas e se não houver comando Solicitação de funcionamento de qualquer outro lugar.

A referência negativa é usada para direção reversa (consulte os parâmetros ID1239 e ID1240).

O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

532 ATIVAR AVANÇO INCREMENTAL 6 (2.2.7.26)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que ativará a função de avanço incremental.

O avanço incremental é uma combinação de um comando de partida e velocidades predefinidas (ID1239 e ID1240) com um tempo de rampa (ID533).

Se você usar a função de avanço incremental, o valor de entrada deverá ser VERDADEIRO e definido por um sinal digital ou ao definir o valor do parâmetro 0,2. O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

600 MODO DE CONTROLE DO MOTOR 234567 (2.6.1)

Use este parâmetro para definir o modo de controle do inversor de CA.

Tabela 156: Seleções para o modo de controle do motor em diferentes aplicações

Aplicação	2	3	4	5	6	7
Sel.						
0	NXS/P	NXS/P	NXS/P	NXS/P	NXS/P	NXS
1	NXS/P	NXS/P	NXS/P	NXS/P	NXS/P	NXS
2	Não usado	Não usado	Não usado	Não usado	NXS/P	ND
3	NXP	NXP	NXP	NXP	NXP	ND
4	ND	ND	ND	ND	NXP	ND

Tabela 157: Seleção para modo de controle do motor ID600

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Controle de frequência	A referência de frequência da unidade está definida para saída de frequência sem compensação de desequilíbrio. A velocidade real do motor é definida finalmente pela carga do motor.
1	Controle de velocidade	A referência de frequência do conversor está definida para referência de velocidade do motor. A velocidade do motor permanece a mesma, independente de sua carga. O desequilíbrio é compensado.
2	Controle de torque	A referência de velocidade é usada como limite de velocidade máxima e o motor produz torque no limite de velocidade para atingir referência de torque.
3	Controle de velocidade (loop fechado)	A referência de frequência do conversor está definida para referência de velocidade do motor. A velocidade do motor permanece a mesma, não importa sua carga. No modo de controle de Loop fechado, o sinal de feedback de velocidade é usado para atingir a precisão de velocidade ideal.
4	Controle de torque (loop fechado)	A referência de velocidade é usada como o limite de velocidade máxima que depende do limite de velocidade de torque CL (ID1278) e o motor produz torque no limite de velocidade para atingir a referência de torque. No modo de controle de Loop fechado, o sinal de feedback de velocidade é usado para atingir a precisão de torque ideal.

601 FREQUÊNCIA DE COMUTAÇÃO 234567 (2.6.9)

Use este parâmetro para definir a frequência de comutação do inversor de CA.

Se você aumentar a frequência de chaveamento, a capacidade do conversor de frequência será reduzida. Para reduzir correntes capacitivas no cabo do motor, quando o cabo for longo,

nós recomendamos que você use uma frequência de chaveamento baixa. Para reduzir o ruído do motor, use uma frequência de chaveamento alta.

A faixa deste parâmetro depende do tamanho do conversor de frequência:

Tabela 158: Frequências de comutação dependentes de tamanho

Tipo	Mín. [kHz]	Máx. [kHz]	Padrão [kHz]
0003—0061 NX_2	1.0	16.0	10.0
0075—0300 NX_2	1.0	10.0	3.6
0003—0061 NX_5	1.0	16.0	10.0
0072—0520 NX_5	1.0	6.0	3.6
0004—0590 NX_6	1.0	6.0	1.5



INDICAÇÃO!

A frequência de comutação real pode ser reduzida para 1,5 kHz por funções de gerenciamento térmico. Isso deve ser considerado ao usar filtros de onda senoidais ou outros filtros de saída com um frequência de baixa ressonância. Consulte os parâmetros ID1084 e ID655.

602 PONTO DE ENFRAQUECIMENTO DO CAMPO 234567 (2.6.4)

Use este parâmetro para definir a frequência de saída na qual a tensão de saída atinge a tensão do ponto de enfraquecimento do campo.

603 TENSÃO NO PONTO DE ENFRAQUECIMENTO DO CAMPO 234567 (2.6.5)

Use este parâmetro para definir a tensão no ponto de enfraquecimento do campo, como um percentual da tensão nominal do motor.

Acima da frequência no ponto de enfraquecimento do campo, a tensão de saída permanecerá no valor máximo definido. Abaixo da frequência no ponto de enfraquecimento do campo, os parâmetros da curva de U/f controlarão a tensão de saída. Consulte os parâmetros ID109, ID108, ID604 e ID605.

Quando você definir os parâmetros ID110 e ID111 (tensão nominal e frequência nominal do motor), os parâmetros ID602 e ID603 receberão automaticamente valores relacionados. Para aplicar valores diferentes ao ponto de enfraquecimento do campo e tensão de saída máxima, altere esses parâmetros somente após você definir os parâmetros P3.1.1.1 e P3.1.1.2.

604 CURVA U/F, FREQUÊNCIA DE PONTO INTERMEDIÁRIO 234567 (2.6.6)

Use este parâmetro para definir a frequência do ponto médio da curva U/f.

Se o valor de ID108 for programável, este parâmetro fornecerá a frequência do ponto médio da curva. Consulte Fig. 24 *Variação linear e quadrática da tensão do motor* e o parâmetro ID605.

605 CURVA U/F, TENSÃO DE PONTO INTERMEDIÁRIO 234567 (2.6.7)

Use este parâmetro para definir a tensão do ponto médio da curva U/f.

Se o valor de ID108 for programável, este parâmetro fornecerá a tensão do ponto intermediário da curva. Consulte o Capítulo 108 *Seleção de razão U/F 234567 (2.6.3)*.

606 TENSÃO DE SAÍDA EM FREQUÊNCIA ZERO 234567 (2.6.8)

Use este parâmetro para definir a tensão da frequência zero da curva U/f.

O valor padrão é diferente para tamanhos de unidade diferentes.

**INDICAÇÃO!**

Se o valor do parâmetro ID108 for alterado, esse parâmetro será definido como zero. Consulte Fig. 25 *A curva U/f programável*.

607 CONTROLADOR DE SOBRETENSÃO 234567 (2.6.10)

Use este parâmetro para definir a saída de operação do controlador de sobretensão.

Quando você ativar ID607 ou ID608, os controladores começarão a monitorar as alterações na tensão de alimentação. Os controladores alteram a frequência de saída caso ela se torne muito alta ou baixa.

Para interromper a operação dos controladores de subtensão e sobretensão, desative estes 2 parâmetros. Isso é útil quando a tensão de alimentação variar em mais de -15% a +10%, e se o aplicativo não tolerar a operação dos controladores.

Tabela 159: Seleções para o parâmetro ID607

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Controlador comutado desativado	
1	Controlador comutado ativado (sem rampa)	Pequenos ajustes de frequência OP serão feitos
2	Controlador comutado ativado (com rampa)	O controlador ajusta a freq. OP até a freq. máx.

Quando um valor diferente de 0 é selecionado, o controlador de sobrevoltagem de Loop Fechado também é ativado (na aplicação de Controle de Múltiplos Propósitos).

608 CONTROLADOR DE SUBTENSÃO 234567 (2.6.11)

Use este parâmetro para definir a saída de operação do controlador de subtensão.

Consulte o parâmetro ID607.

**INDICAÇÃO!**

Disparos por sub/sobrevoltagem podem ocorrer quando os controladores são alterados fora de operação.

Tabela 160: Seleções para o parâmetro ID608

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Controlador comutado desativado	
1	Controlador comutado ativado (sem rampa)	Pequenos ajustes de frequência OP serão feitos
2	Controlador comutado ativado (com rampa)	O controlador ajusta a freq. OP até a freq. máx.

Quando um valor diferente de 0 é selecionado, o controlador de sobrevoltagem de Loop Fechado também é ativado (na aplicação de Controle de Múltiplos Propósitos).

609 LIMITE DE TORQUE 6 (2.10.1)

Use este parâmetro para definir o controle de limite de torque.

Com este parâmetro, você pode definir o controle de limite de torque entre 0,0 – 300,0%.

No aplicativo Controle multifinalidade, o limite de torque será selecionado entre o mínimo deste parâmetro e os limites de torque de motor e geração ID1287 e ID1288.

610 GANHO P DE CONTROLE DE LIMITE DE TORQUE 6 (2.10.2)

Use este parâmetro para definir o ganho P do controlador de limite de torque.

Este parâmetro determina o ganho P do controlador de limite de torque. Ele é usado somente no modo de controle de Loop aberto.

611 GANHO I DO CONTROLE DE LIMITE DE TORQUE 6 (2.10.3)

Use este parâmetro para definir o ganho I do controlador de limite de torque.

Este parâmetro determina o ganho I do controlador de limite de torque. Ele é usado somente no modo de controle de Loop aberto.

612 CL: CORRENTE DE MAGNETIZAÇÃO 6 (2.6.23.1)

Use este parâmetro para definir a corrente de magnetização do motor.

A corrente de magnetização identificará os valores dos parâmetros de U/f, caso eles sejam fornecidos antes da rodada de identificação. Se o valor for definido como 0, a corrente de magnetização será calculada internamente.

Em NXP, os valores dos parâmetros U/f são identificados de acordo com a corrente de magnetização se fornecida antes da identificação. Consulte o Capítulo 9.8 *Parâmetros de loop fechado* (IDs 612 a 621).

613 CL: GANHO P DE CONTROLE DE VELOCIDADE 6 (2.6.23.2)

Use este parâmetro para definir o ganho para o controlador de velocidade como uma porcentagem por Hz.

Um valor de ganho de 100% significa que a referência de torque nominal é produzida na saída do controlador de velocidade para um erro de frequência de 1 Hz. Consulte o Capítulo 9.8 *Parâmetros de loop fechado* (IDs 612 a 621).

614 CL: TEMPO I DE CONTROLE DE VELOCIDADE 6 (2.6.23.3)

Use este parâmetro para definir a constante de tempo integral para o controlador de velocidade.

Consulte o Capítulo 9.8 *Parâmetros de loop fechado* (IDs 612 a 621).

Saída de controle de velocidade (k) = SPC SAÍDA (k-1) + SPC Kp*[Erro de velocidade(k) – Erro de velocidade (k-1)] + Ki*Erro de velocidade(k)

onde Ki = SPC Kp*Ts/SPC Ti.

615 CL: TEMPO DE VELOCIDADE ZERO NA PARTIDA 6 (2.6.23.9)

Use este parâmetro para definir o tempo que o conversor de frequência permanecerá em velocidade zero após o comando de partida.

A velocidade será liberada para seguir a referência de frequência/velocidade definida após esse tempo ser decorrido a partir do instante em que o comando é fornecido. Consulte o Capítulo 9.8 *Parâmetros de loop fechado* (IDs 612 a 621).

616 CL: TEMPO DE VELOCIDADE ZERO NA PARADA 6 (2.6.23.10)

Use este parâmetro para definir o tempo que o conversor de frequência permanecerá em velocidade zero após o comando de parada.

Esse parâmetro não terá efeito se a função de parada selecionada (ID506) for Desaceleração. O tempo de velocidade zero começa quando espera-se que o tempo de rampa atinja velocidade zero. Consulte o Capítulo 9.8 *Parâmetros de loop fechado* (IDs 612 a 621).

617 CL: GANHO P DE CONTROLE DE CORRENTE 6 (2.6.23.17)

Use este parâmetro para ajustar o ganho P do controlador de corrente.

Este controlador estará ativo apenas no modo de controle de loop fechado. O controlador gera a referência de vetor de tensão para o modulador. Consulte o Capítulo 9.8 *Parâmetros de loop fechado* (IDs 612 a 621).

618 CL: TEMPO DE FILTRAGEM DO CODIFICADOR 6 (2.6.23.15)

Use este parâmetro para definir o tempo de filtragem para a medição de velocidade.

O parâmetro pode ser usado para eliminar o ruído do sinal do codificador. Um tempo de filtragem muito alto reduz a estabilidade do controle de velocidade. Consulte o Capítulo 9.8 *Parâmetros de loop fechado (IDs 612 a 621)*.

619 CL: AJUSTE DE ESCORREGAMENTO 6 (2.6.23.6)

Use este parâmetro para ajustar a tensão do motor quando este está carregado.

A velocidade da placa de identificação do motor é usada para calcular o escorregamento nominal. Esse valor é usado para ajustar a tensão do motor quando carregado. A velocidade da placa de identificação é, às vezes, um pouco imprecisa e este parâmetro poderá, portanto, ser usado para cortar o escorregamento. Reduzir o valor do ajuste de escorregamento aumenta a tensão do motor quando o motor é carregado. O valor 100% corresponde ao escorregamento nominal em carga nominal. Consulte o Capítulo 9.8 *Parâmetros de loop fechado (IDs 612 a 621)*.

620 QUEDA DE CARGA 23456 (2.6.12, 2.6.15)

Use este parâmetro para ativar a função de queda de carga.

A função Queda de carga ativa uma queda de velocidade. Este parâmetro define a queda em percentual do torque nominal do motor.

Você pode usar esta função quando for necessário um equilíbrio de carga para motores mecanicamente conectados.

Se o motor tiver uma frequência nominal de 50 Hz, o motor será carregado com a carga nominal (100% do torque), e a Queda de carga será definida como 10%, a frequência de saída poderá diminuir 5 Hz da referência de frequência.

621 CL: TORQUE DE PARTIDA 6 (2.6.23.11)

Use este parâmetro para selecionar o torque de partida.

A memória de torque é usada em aplicações de guindastes. O torque de partida FRENTE/TRÁS pode ser usado em outras aplicações para ajudar o controlador de velocidade. Consulte o Capítulo 9.8 *Parâmetros de loop fechado (IDs 612 a 621)*.

Tabela 161: Seleções para o parâmetro ID621

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	MemóriaTorque	O motor será iniciado no mesmo torque que ele parou em
2	Ref. de torque	A referência de torque é usada no início para o torque de partida
3	Torque para frente/Torque para trás	Consulte ID633 e 634

626 CL: COMPENSAÇÃO DE ACELERAÇÃO 6 (2.6.23.5)

Use este parâmetro para definir a compensação de inércia a fim de melhorar a precisão da resposta de velocidade durante aceleração e desaceleração.

O tempo é definido como tempo de aceleração até velocidade nominal com torque nominal. Este recurso é usado quando sabe-se que a inércia do sistema atinge a melhor precisão de velocidade em referências alternadas.

$$TCCompensaçãoAceleração = J \cdot \frac{2\pi \cdot f_{nom}}{T_{nom}} = J \cdot \frac{(2\pi \cdot f_{nom})^2}{P_{nom}}$$

J = Inércia do sistema (kg*m²)

f_{nom} = Frequência nominal do motor (Hz)

T_{nom} = Torque nominal do motor

P_{nom} = Potência nominal do motor (kW)

627 CL: CORRENTE DE MAGNETIZAÇÃO NA PARTIDA 6 (2.6.23.7)

Use este parâmetro para definir a corrente CC que alimenta o motor na partida.

Define a corrente aplicada ao motor quando o comando de partida é fornecido (no modo de controle de Loop fechado). Na partida, este parâmetro é usado junto com o parâmetro ID628 para diminuir o tempo antes que o motor seja capaz de produzir um torque máximo.

628 CL: TEMPO DE MAGNETIZAÇÃO NA PARTIDA 6 (2.6.23.8)

Use este parâmetro para definir o tempo durante o qual a corrente de CC alimenta o motor antes de a aceleração ser iniciada.

Define o tempo em que a corrente de magnetização (ID627) é aplicada ao motor na partida. A corrente de magnetização na partida é usada para pré-magnetizar o motor antes da execução. Isso melhorará o desempenho do torque na partida. O tempo necessário depende do tamanho do motor. O valor do parâmetro varia de 100 ms a 3 segundos. Quanto maior o motor, mais tempo é necessário.

631 IDENTIFICAÇÃO 23456 (2.6.13,2.6.16)

Use este parâmetro para encontrar valores de parâmetros que sejam ótimos para a operação do conversor.

A rodada de identificação calcula ou mede os parâmetros do motor necessários para um bom controle do motor e da velocidade.

A rodada de identificação o ajudará a ajustar os parâmetros específicos do motor e do conversor. Ela é uma ferramenta para o comissionamento e para a manutenção do conversor. O objetivo é o de encontrar valores de parâmetros que sejam ótimos para a operação do conversor.

**INDICAÇÃO!**

Antes de fazer a rodada de identificação, você deverá definir os parâmetros da placa de identificação do motor.

ID110 Tensão nominal do motor (P2.1.6)
 ID111 Frequência nominal do motor (P2.1.7)
 ID112 Velocidade nominal do motor (P2.1.8)
 ID113 Corrente nominal do motor (P2.1.9)
 ID120 Cos phi do motor (P2.1.10)

Tabela 162: Seleções para o parâmetro ID631

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem ação	Nenhuma identificação solicitada.
1	Identificação sem funcionamento do motor	O conversor é posto em funcionamento sem velocidade para a identificação dos parâmetros do motor. Corrente e tensão são fornecidas ao motor, mas com frequência zero. A razão U/f é identificada.
2	Identificação com funcionamento do motor (somente NXP)	O conversor é posto em funcionamento com velocidade para a identificação dos parâmetros do motor. A razão U/f e a corrente de magnetização são identificadas. INDICAÇÃO! Essa rodada de identificação deve ser executada sem carga no eixo do motor para a obtenção de resultados precisos.
3	Rodada de identificação do codificador	Identifica a posição zero do eixo ao usar motor de PMS com codificador absoluto.
4	(Reservado)	
5	Falha na identificação	Este valor será armazenado se a identificação falhar.

Para ativar a função de Identificação, defina este parâmetro e forneça um comando de partida. Você precisa executar o comando de partida em 20 s. Se não houver comando de partida dentro desse intervalo, a rodada de identificação não será iniciada. O parâmetro será redefinido com o valor padrão e um alarme de identificação será exibido.

Para interromper a rodada de identificação antes dela ter sido concluída, execute um comando de parada. Isso resetará o parâmetro para seu valor padrão. Se a rodada de identificação não for concluída, um alarme de identificação será exibido.

Durante a Rodada de Identificação, o controle de freio é desativado (consulte o Capítulo 9.3 Controle de freio externo com limites adicionais (IDs 315, 316, 346 a 349, 352, 353)).

**INDICAÇÃO!**

Borda em elevação necessária para partida após identificação.

633 CL: TORQUE DE PARTIDA, PARA FRENTE 23456 (2.6.23.12)

Use este parâmetro para definir o torque de partida para frente quando Torque de partida está em uso.

Define o torque de partida para frente se selecionado com o parâmetro ID621.

634 CL: TORQUE DE PARTIDA, PARA TRÁS 23456 (2.6.23.13)

Use este parâmetro para definir o torque de partida na direção reversa quando Torque de partida está em uso.

Define o torque de partida para trás se selecionado com o parâmetro ID621.

636 FREQUÊNCIA MÍNIMA PARA CONTROLE DE TORQUE DE LOOP ABERTO 6 (2.10.7)

Use este parâmetro para definir o limite de frequência de saída abaixo do qual o conversor operará no modo de controle de frequência.

Devido ao escorregamento nominal do motor, o cálculo de torque interno é impreciso em velocidades baixas onde recomenda-se usar o modo de controle de frequência.

637 GANHO P DO CONTROLADOR DE VELOCIDADE, LOOP ABERTO 6 (2.6.13)

Use este parâmetro para definir o ganho P para o controlador de velocidade.

638 GANHO I DO CONTROLADOR DE VELOCIDADE, LOOP ABERTO 6 (2.6.14)

Use este parâmetro para definir o ganho I para o controlador de velocidade.

639 GANHO P DO CONTROLADOR DE TORQUE 6 (2.10.8)

Use este parâmetro para definir o ganho P do controlador de torque no modo de controle de malha aberta.

640 GANHO I DO CONTROLADOR DE TORQUE 6 (2.10.9)

Use este parâmetro para definir o ganho I do controlador de torque no modo de controle de malha aberta.

641 SELEÇÃO DE REFERÊNCIA DE TORQUE 6 (2.10.3)

Use este parâmetro para selecionar a referência de torque.

Consulte o Capítulo 9.7 Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859).

Tabela 163: Seleções para o parâmetro ID641

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	Entrada analógica 1	
2	Entrada analógica 2	
3	Entrada analógica 3	
4	Entrada analógica 4	
5	Entrada analógica 1 (joystick)	
6	Entrada analógica 2 (joystick)	
7	Do teclado, parâmetro R3.5	
8	Referência de torque de field-bus	Consulte o Capítulo 9.7 Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859).

642 ESCALA DE REFERÊNCIA DE TORQUE, VALOR MÁXIMO 6 (2.10.4)

Use este parâmetro para definir a referência máxima de torque para valores positivos e negativos.

643 ESCALA DE REFERÊNCIA DE TORQUE, VALOR MÍNIMO 6 (2.10.5)

Use este parâmetro para definir a referência mínima de torque para valores positivos e negativos.

Coloca em escala os níveis mínimo e máximo personalizados para entradas analógicas em -300,0...300,0%.

644 LIMITE DE VELOCIDADE DE TORQUE, LOOP ABERTO 6 (2.10.6)

Use este parâmetro para selecionar a frequência máxima para o controle de torque.

Tabela 164: Seleções para o parâmetro ID644

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Frequência máxima	
1	Referência de frequência selecionada	
2	Velocidade predefinida 7	

Conversores NXP tem mais seleções para este parâmetro no modo de controle de loop fechado. Consulte ID1278.

645 LIMITE DE TORQUE NEGATIVO 6 (2.6.23.21)

Use este parâmetro para definir o limite de torque na direção negativa.

646 LIMITE DE TORQUE POSITIVO 6 (2.6.23.22)

Use este parâmetro para definir o limite de torque na direção positiva.

649 POSIÇÃO DO EIXO ZERO DO MOTOR DE PMS 6 (2.6.24.4)

Use este parâmetro para definir a posição zero do eixo.

Atualizada durante rodada de identificação do codificador com um codificador absoluto.

650 TIPO DE MOTOR 6 (2.6.24.1)

Use este parâmetro para definir o tipo de motor no seu processo.

Tabela 165: Seleções para ID650

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Motor de indução	
1	Motor síncrono de ímã permanente	

651 CORRENTE DE FLUXO KP 6 (P2.6.24.8)

Use este parâmetro para definir o ganho para o controlador de corrente de fluxo.

Define o ganho para o controlador de corrente de fluxo ao usar um motor PMS. Dependendo da construção do motor e da taxa de subida usada para ir para a área de enfraquecimento de campo, um alto ganho poderá ser necessário de forma que a tensão de saída não atinja o limite máximo e evite um controle correto do motor. Um ganho muito alto pode levar a um controle instável. O tempo de integração é mais significativo nesse caso para controle.

652 TEMPO DE CORRENTE DE FLUXO 6 (P2.6.24.9)

Use este parâmetro para definir o tempo de integração para o controlador de corrente de fluxo.

Define o tempo de integração para o controlador de corrente de fluxo ao usar um motor PMS. Dependendo da construção do motor e da taxa de subida usadas para ir para a área de enfraquecimento de campo, tempos de integração curtos poderão ser necessários para que a tensão de saída não atinja o limite máximo e impeça um controle correto do motor. Um tempo de integração muito rápido pode levar a um controle instável.

655 LIMITE DE MODULAÇÃO 6 (2.6.23.34)

Use este parâmetro para controlar como o conversor de frequência modula a tensão de saída.

Reduzir esse valor, limite a tensão de saída máxima. Se um filtro senoidal for usado, defina este parâmetro como 96%.

656 TEMPO DE QUEDA DE CARGA 6 (2.6.18)

Use este parâmetro para definir o tempo de queda do motor.

Use a queda de carga para obter uma queda de velocidade dinâmica quando a carga for alterada. Este parâmetro fornece o tempo durante o qual a velocidade será restaurada em 63% da alteração.

657 TEMPO DE CONTROLE DE CORRENTE 6 (P2.6.23.18)

Use este parâmetro para ajustar o a constante de tempo do integrador do controlador de corrente. Esse valor é apresentado em segundos.

662 QUEDA DE TENSÃO MEDIDA 6 (2.6.25.16)

Use este parâmetro para definir a queda de tensão medida na resistência do estator entre duas fases com a corrente nominal do motor.

A queda de tensão medida na resistência do estator entre duas fases com a corrente nominal do motor. Esse parâmetro é identificado durante a rodada de identificação. Defina esse valor para obter o cálculo de torque ideal para baixas frequências de Loop aberto.

664 IR: ADICIONAR TENSÃO DE PONTO ZERO 6 (2.6.25.17)

Use este parâmetro para definir a quantidade de tensão que alimenta o motor em velocidade zero quando o impulso do torque for usado.

665 IR: ADICIONAR ESCALA DO GERADOR 6 (2.6.25.19)

Use este parâmetro para definir o fator de escala para a compensação IR do lado do gerador quando o impulso de torque for usado.

667 IR: ADICIONAR ESCALA DO MOTOR 6 (2.6.25.20)

Use este parâmetro para definir o fator de escala para a compensação IR do lado do motor quando o impulso de torque for usado.

668 COMPENSAÇÃO DE IU 6 (2.6.25.21)

Use este parâmetro para definir o valor de compensação para a medição de corrente de fase.

669COMPENSAÇÃO DE IV 6 (2.6.25.22)

Use este parâmetro para definir o valor de compensação para a medição de corrente de fase.

670 COMPENSAÇÃO DE IW 6 (2.6.25.23)

Use este parâmetro para definir o valor de compensação para a medição de corrente de fase.

Identificado durante rodada de identificação.

673 QUEDA DE TENSÃO EM LS 6 (P2.6.25.21)

Use este parâmetro para definir a queda de tensão em Ls entre duas fases.

Queda de tensão de indutância de vazamento com corrente nominal e frequência do motor. Este parâmetro define a queda de tensão em Ls entre duas fases. Use a rodada de identificação para determinar a configuração ideal.

674 TENSÃO MOTORBEM 6 (2.6.25.20)

Use este parâmetro para ajustar a tensão reversa induzida pelo motor.

700 RESPOSTA À FALHA DE REFERÊNCIA DE 4 MA 234567 (2.7.1)

Use este parâmetro para selecionar a resposta do conversor de frequência para uma falha de "Entrada de 4 mA".

Tabela 166: Seleções para o parâmetro ID700

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Aviso	A frequência de 10 segundos para trás é definida como referência
3	Aviso	A frequência de falha de 4 mA (parâmetro ID728) é definida como referência
4	Falha	Modo de parada após falha de acordo com ID506
5	Falha	Modo de parada após falha sempre por desaceleração

Uma ação e mensagem de aviso ou falha serão geradas se o sinal de referência de 4-20 mA for usado e o sinal cair abaixo de 3,0 mA por 5 segundos ou abaixo de 0,5 mA para 0,5 segundos. As informações também podem ser programadas na saída digital DO1 e saídas de relé R01 e R02.

701 RESPOSTA A FALHAS EXTERNAS 234567 (2.7.3)

Use este parâmetro para selecionar "Falha externa" como resposta do conversor.

Tabela 167: Seleções para o parâmetro ID701

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com ID506	
3	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

Uma ação e uma mensagem de aviso ou falha serão geradas do sinal de falha externa nas entradas digitais programáveis DIN3 ou com parâmetros ID405 e ID406. As informações também podem ser programadas na saída digital DO1 e saídas de relé R01 e R02.

702 SUPERVISÃO DE FASE DE SAÍDA 234567 (2.7.6)

Use este parâmetro para selecionar a falha "Fase de saída" como resposta do conversor.

Tabela 168: Seleções para o parâmetro ID702

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com ID506	
3	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

A supervisão de fase de saída do motor garante que as fases do motor tenham uma corrente aproximadamente igual.

703 PROTEÇÃO CONTRA FALHAS DE ATERRAMENTO 234567 (2.7.7)

Use este parâmetro para selecionar "Falha de terra" como resposta do conversor.

Tabela 169: Seleções para o parâmetro ID703

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com ID506	
3	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

A proteção contra falhas de aterramento garante que a soma das correntes de fase do motor seja zero. A proteção contra sobrecorrente sempre funciona e protege o conversor de frequência contra falhas de aterramento com altas correntes.

704 PROTEÇÃO TÉRMICA DO MOTOR 234567 (2.7.8)

Use este parâmetro para selecionar a falha "Superaquecimento do motor" como resposta do conversor.

Tabela 170: Seleções para o parâmetro ID704

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com ID506	
3	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

Desativar a proteção, isto é, definir o parâmetro como 0, resetará o estágio térmico do motor como 0%. Consulte o Capítulo 9.4 *Parâmetros da proteção térmica do motor (IDs 704 a 708)*.

Uma detecção de superaquecimento do motor será necessária se o parâmetro for definido como 0.

705 PROTEÇÃO TÉRMICA DO MOTOR: FATOR DE TEMPERATURA AMBIENTE DO MOTOR 234567 (2.7.9)

Use este parâmetro para definir o fator de temperatura ambiente no qual você instala o motor.

O fator pode ser definido entre -100,0%...100,0% onde

-100,0% = 0 °C

0,0 % = 40 °C

100,0% = 80 °C

Consulte o Capítulo 9.4 *Parâmetros da proteção térmica do motor (IDs 704 a 708)*.

706 PROTEÇÃO TÉRMICA DO MOTOR: FATOR DE ARREFECIMENTO DO MOTOR EM DE VELOCIDADE ZERO 234567 (2.7.10)

Use este parâmetro para definir o fator de arrefecimento em velocidade 0 em relação ao ponto onde o motor opera em velocidade nominal, sem refrigeração externa.

Consulte Fig. 72 *Curva I_T da corrente térmica do motor*.

O valor padrão é definido para condições onde não haja ventilador externo. Se você usar um ventilador externo, você poderá definir o valor como mais alto do que sem o ventilador, como, por exemplo, a 90%.

Se você alterar o parâmetro Corrente nominal do motor, esse parâmetro será automaticamente definido com seu valor padrão.

Mesmo que você altere este parâmetro, ele não terá efeito sobre a corrente de saída máxima do conversor. Consulte o Capítulo 9.4 *Parâmetros da proteção térmica do motor (IDs 704 a 708)*.

A frequência de canto para a proteção térmica é 70% do valor do parâmetro Frequência nominal do motor (ID111).

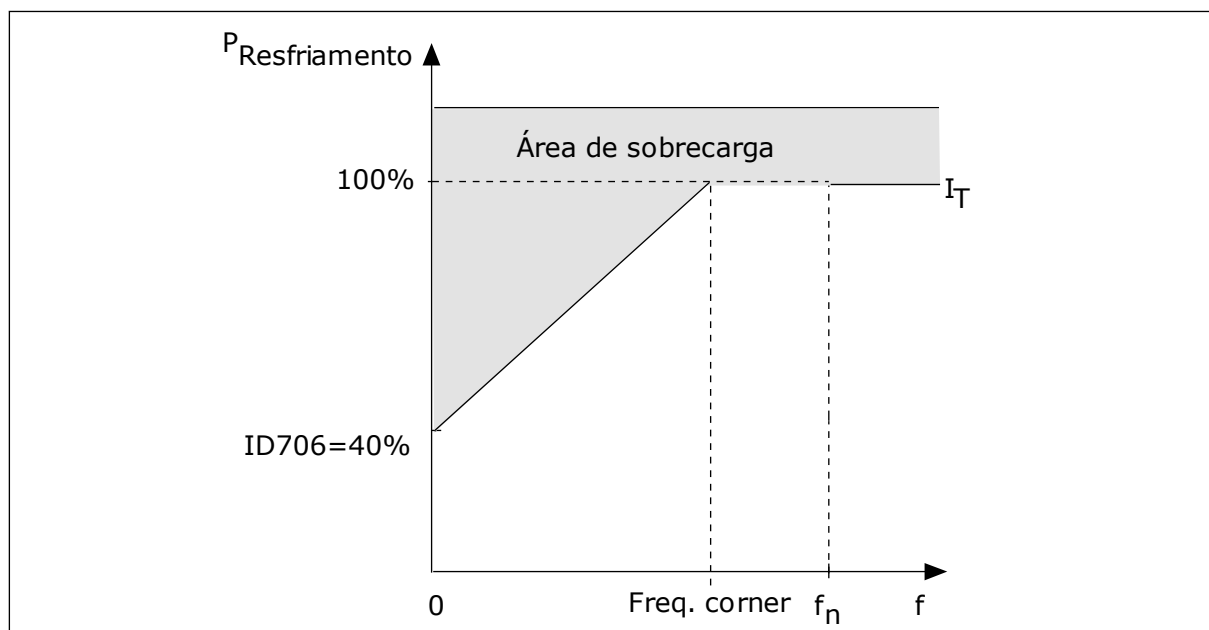


Fig. 72: Curva I_T da corrente térmica do motor

707 PROTEÇÃO TÉRMICA DO MOTOR: CONSTANTE DE TEMPO 234567 (2.7.11)

Use este parâmetro para definir a constante de tempo térmica do motor.

Esse tempo pode ser definido entre 1 e 200 minutos.

A constante de tempo é o tempo durante o qual a curva de aquecimento calculada atinge 63% de seu valor desejado. O comprimento da constante de tempo tem relação com as dimensões do motor. Quanto maior o motor, mais longa a constante de tempo.

Em motores diferentes, a constante de tempo térmica do motor é diferente. Ela também varia com os diferentes fabricantes de motores. O valor padrão do parâmetro varia de tamanho para tamanho.

O tempo t_6 é o tempo, em segundos, no qual o motor pode operar com segurança em 6 vezes a corrente nominal. É possível que o fabricante do motor forneça os dados com o motor. Se você conhecer a t_6 do motor, você poderá definir o parâmetro da constante de tempo com essa ajuda. Geralmente, a constante de tempo térmica do motor, em minutos, é de $2 \cdot t_6$. Quando o conversor estiver no estado de parada, a constante de tempo será aumentada internamente para 3 vezes o valor definido do parâmetro, pois a refrigeração funciona baseada em convecção.

Consulte também *Fig. 73 A constante de tempo térmica do motor*.

708 PROTEÇÃO TÉRMICA DO MOTOR: LOOP DE TRABALHO DO MOTOR 234567 (2.7.12)

Use este parâmetro para definir o fator para a capacidade de carga térmica do motor.

O valor pode ser definido como 0%-150%. Consulte o Capítulo 9.4 *Parâmetros da proteção térmica do motor (IDs 704 a 708)*.

Por exemplo, se você definir o valor como 130%, o motor irá para a temperatura nominal com 130% da corrente nominal do motor.

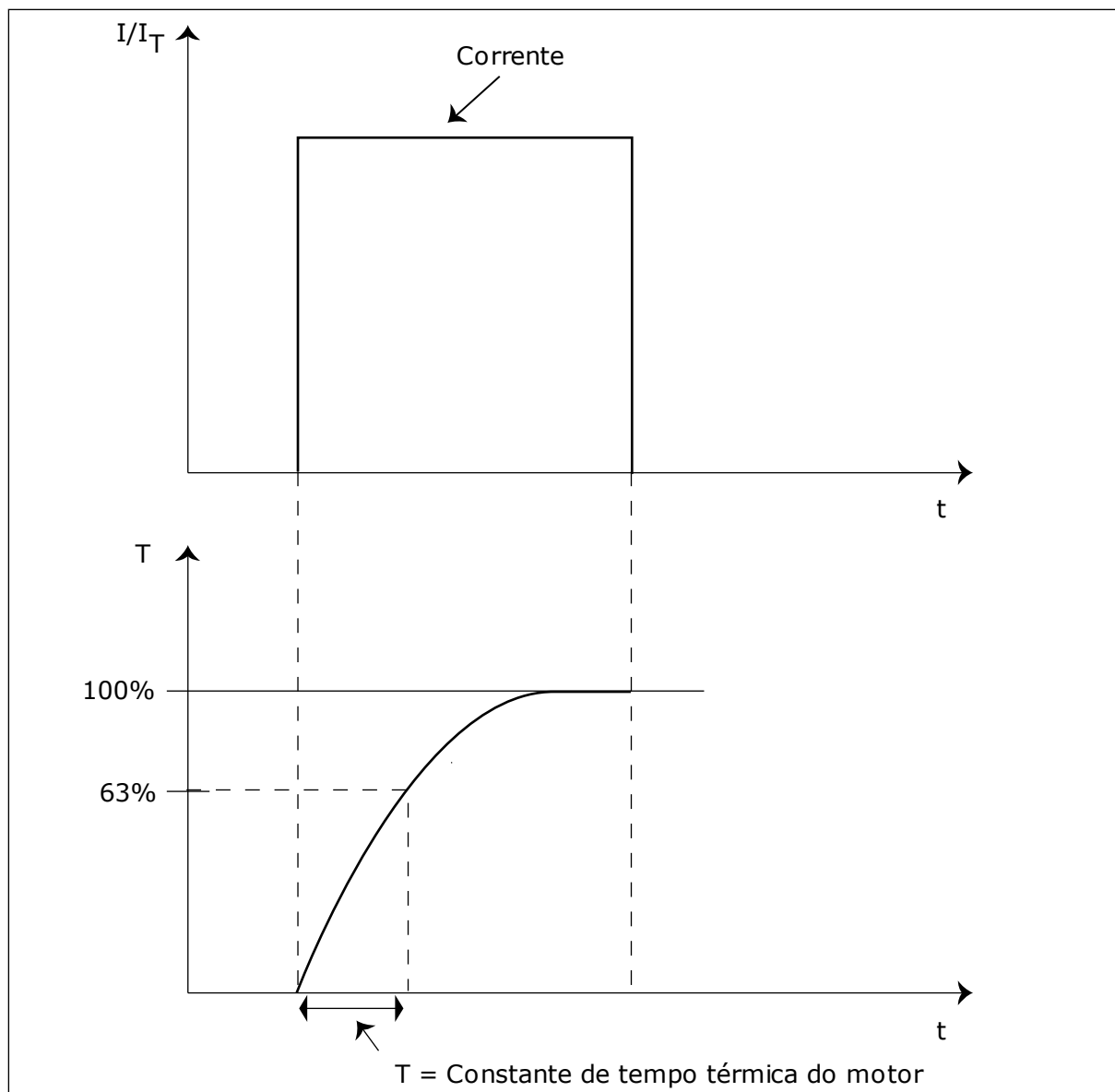


Fig. 73: A constante de tempo térmica do motor

709 PROTEÇÃO CONTRA ESTOLAGEM 234567 (2.7.13)

Use este parâmetro para selecionar a falha "Estolagem do motor" como resposta do conversor.

Tabela 171: Seleções para o parâmetro ID709

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com ID506	
3	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

Definir o parâmetro como 0 desativará a proteção e resetará o contador de tempo de estolagem. Consulte o Capítulo 9.5 *Parâmetros da proteção contra estolagem (IDs 709 a 712)*.

710 LIMITE DE CORRENTE DE ESTOLAGEM 234567 (2.7.14)

Use este parâmetro para definir o limite acima do qual a corrente do motor deve ficar para que o estágio de bloqueio do rotor ocorra.

Você pode definir o valor deste parâmetro entre 0,0 e $2 \cdot I_H$. Para que ocorra um estado de estolagem, a corrente deve estar acima desse limite. Se o parâmetro ID107 Limite de corrente nominal do motor for alterado, esse parâmetro será automaticamente calculado como sendo 90% do limite de corrente. Consulte o Capítulo 9.5 *Parâmetros da proteção contra estolagem (IDs 709 a 712)*.



INDICAÇÃO!

O valor do Limite de corrente de estolagem deve ser inferior ao limite de corrente do motor.

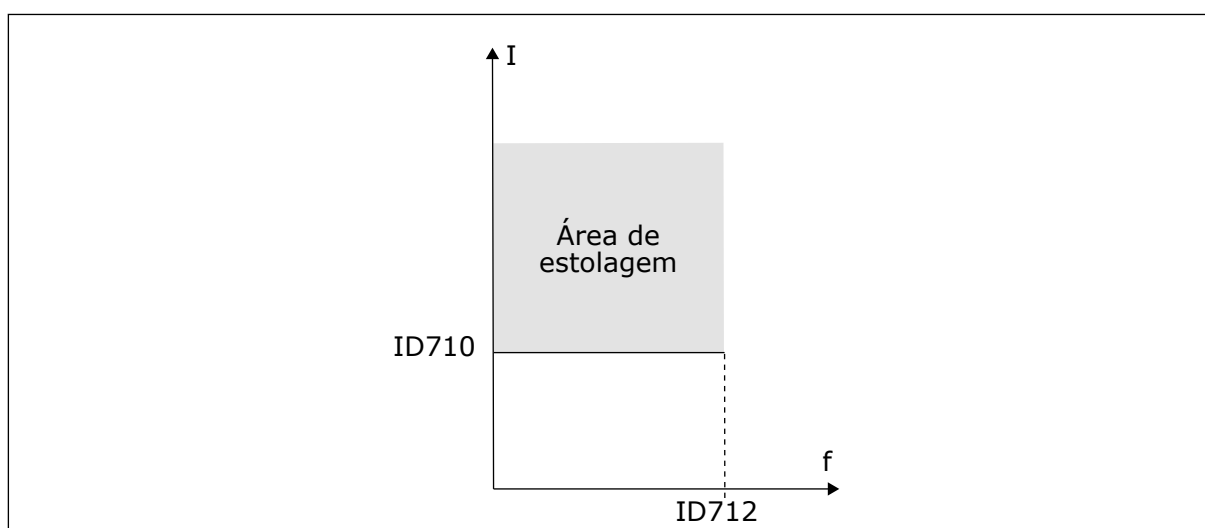


Fig. 74: As configurações das características da bloqueio do rotor

711 TEMPO DE ESTOLAGEM 234567 (2.7.15)

Use este parâmetro para definir o tempo máximo para um estágio de bloqueio do rotor.

Você pode definir o limite de tempo entre 1,0 e 120,0 s.

Esse é o tempo máximo para um estágio de estolagem. Um contador interno contará o tempo de estolagem. Se o valor do contador ultrapassar esse limite, a proteção causará um acionamento no conversor (consulte ID709). Consulte o Capítulo 9.5 *Parâmetros da proteção contra estolagem (IDs 709 a 712)*.

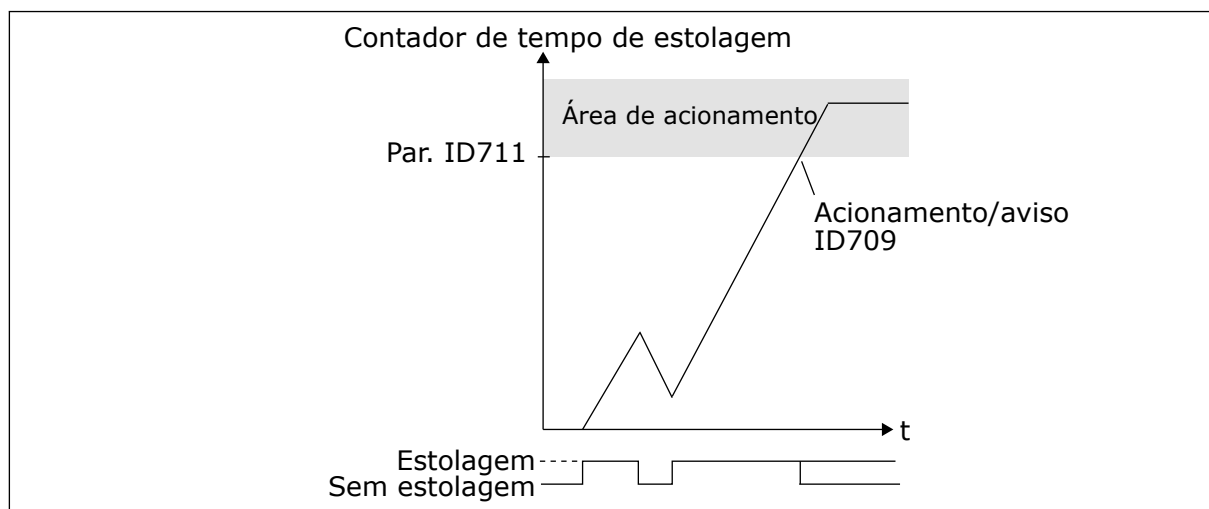


Fig. 75: Contagem de tempo de estolagem

712 LIMITE DE FREQUÊNCIA DE ESTOLAGEM 234567 (2.7.16)

Use este parâmetro para definir o limite abaixo do qual a frequência de saída do conversor deve ficar para que o estágio de bloqueio do rotor ocorra.

A frequência pode ser definida entre 1-f_{máx} (ID102).

Para que ocorra um estado de bloqueio do rotor, a frequência de saída deve permanecer abaixo deste limite por um certo tempo. Consulte o Capítulo 9.5 *Parâmetros da proteção contra estolagem (IDs 709 a 712)*.

713 PROTEÇÃO CONTRA SUBCARGA 234567 (2.7.17)

Use este parâmetro para selecionar a falha "Subcarga" como resposta do conversor.

Tabela 172: Seleções para o parâmetro ID713

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com ID506	
3	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

Consulte o Capítulo 9.6 Parâmetros da proteção contra subcarga (IDs 713 a 716).

714 PROTEÇÃO CONTRA SUBCARGA, CARGA DA ÁREA DE ENFRAQUECIMENTO DO CAMPO 234567 (2.7.18)

Use este parâmetro para definir o torque mínimo necessário ao motor quando a frequência de saída do conversor é maior do que a frequência do ponto de enfraquecimento.

Você pode definir o valor deste parâmetro entre 10,0—150,0 % x T_{nMotor} .

Se você alterar o parâmetro ID113 (Corrente nominal do motor), esse parâmetro será automaticamente restaurado para seu valor padrão. Consulte o Capítulo 9.6 Parâmetros da proteção contra subcarga (IDs 713 a 716).

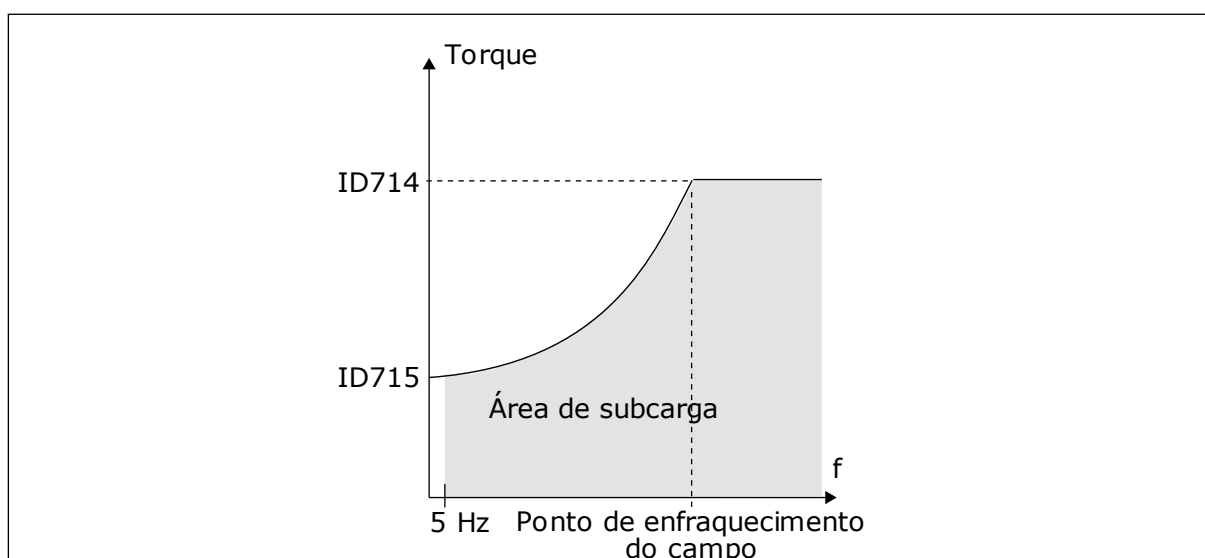


Fig. 76: Configuração da carga mínima

715 PROTEÇÃO CONTRA SUBCARGA, CARGA DE FREQUÊNCIA ZERO 234567 (2.7.19)

Use este parâmetro para definir o torque mínimo necessário ao motor quando a frequência de saída do conversor é 0.

O limite de torque pode ser definido entre 5,0—150,0 % x T_{nMotor} .

Consulte *Fig. 76 Configuração da carga mínima*. Se você alterar o valor do parâmetro ID113 [Corrente nominal do motor], o valor padrão desse parâmetro será automaticamente restaurado. Consulte o capítulo 9.6 *Parâmetros da proteção contra subcarga (IDs 713 a 716)*.

716 TEMPO DE SUBCARGA 234567 (2.7.20)

Use este parâmetro para definir o tempo máximo para um estado de subcarga.

Você pode definir o limite de tempo entre 2,0 e 600,0 s.

Um contador interno contará o tempo de subcarga. Se o valor do contador ultrapassar esse limite, a proteção causará um acionamento no conversor. O conversor será acionado conforme definido no parâmetro ID713. Se o conversor parar, o contador de subcarga voltará para 0. Consulte *Fig. 77 A função Contador de tempo de subcarga* e capítulo 9.6 *Parâmetros da proteção contra subcarga (IDs 713 a 716)*.

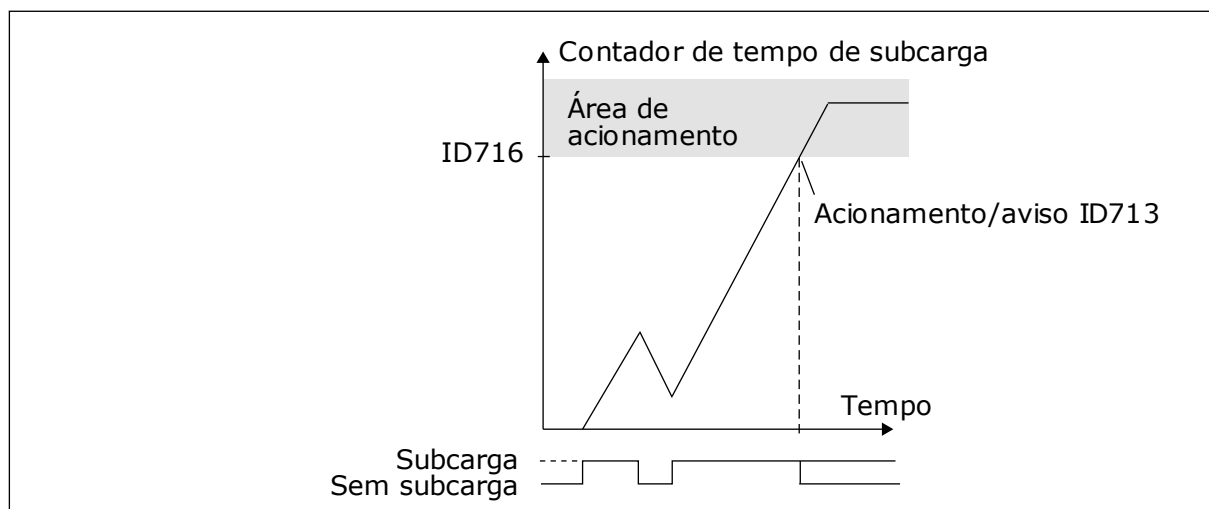


Fig. 77: A função Contador de tempo de subcarga

717 REINÍCIO AUTOMÁTICO: TEMPO DE ESPERA 234567 (2.8.1)

Use este parâmetro para definir o tempo de espera antes do primeiro reset.

718 REINÍCIO AUTOMÁTICO: TEMPO DE AVALIAÇÃO 234567 (2.8.2)

Use este parâmetro para definir o tempo de avaliação para a função de reset automático.

Durante o tempo de avaliação, a função de reset automático tentará resetar as falhas que ocorrerem. Se o número de falhas durante o tempo de avaliação exceder o valor do respectivo parâmetro definido com ID720 a ID725, uma falha permanente será gerada.

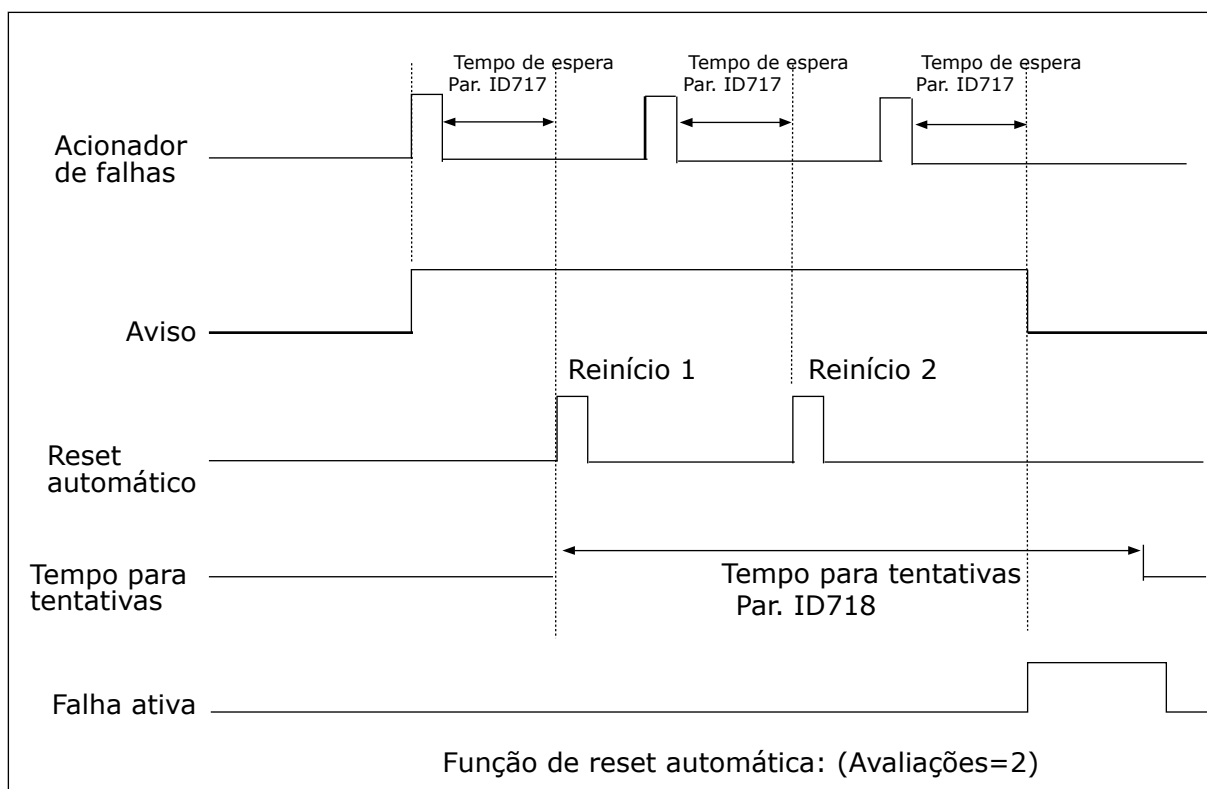


Fig. 78: Exemplo de reinício automático com dois reinícios

Os parâmetros ID720 a ID725 determinam o número máximo de reinícios automáticos durante o tempo de avaliação definido pelo parâmetro ID718. A contagem de tempo se inicia a partir do primeiro reset automático. Se o número de falhas que ocorrem durante o tempo de avaliação excederem os valores dos parâmetros ID720 a ID725, o estado de falha se tornará ativo. Caso contrário, a falha será resolvida após o tempo de avaliação decorrido e a próxima falha iniciará a contagem do tempo de avaliação novamente.

Se uma única falha permanece durante o tempo de tentativa, o estado de falha é verdadeiro.

719 REINÍCIO AUTOMÁTICO: FUNÇÃO DE PARTIDA 234567 (2.8.3)

Use este parâmetro para selecionar o modo de início de uma função de reset automático.

Tabela 173: Seleções para o parâmetro ID719

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Partida com rampa	
1	Partida dinâmica	
2	Início de acordo com ID505	

720 REINÍCIO AUTOMÁTICO: NÚMERO DE TENTATIVAS APÓS ACIONAMENTO DE FALHA DE SUBCARGA 234567 (2.8.4)

Use este parâmetro para definir quantos reinícios automáticos o conversor de frequência pode fazer durante o tempo de avaliação definido após uma falha de subtenção.

Tabela 174: Seleções para o parâmetro ID720

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem reinício automático	
>0	Número de reinícios automáticos após falha de subtenção	A falha é redefinida e o conversor é iniciado automaticamente após a tensão do link CC retornar ao nível normal.

721 REINÍCIO AUTOMÁTICO: NÚMERO DE TENTATIVAS APÓS ACIONAMENTO DE SOBRETENSÃO 234567 (2.8.5)

Use este parâmetro para definir quantos reinícios automáticos o conversor de frequência pode fazer durante o tempo de avaliação definido após uma falha de sobretensão.

Tabela 175: Seleções para o parâmetro ID721

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Nenhum reinício automático após acionamento de falha de sobretensão	
>0	Número de reinícios automáticos após acionamento de falha de sobretensão.	A falha é redefinida e o conversor é iniciado automaticamente após a tensão do link CC retornar ao nível normal.

722 REINÍCIO AUTOMÁTICO: NÚMERO DE TENTATIVAS APÓS ACIONAMENTO DE SOBRETENSÃO 234567 (2.8.6)

Use este parâmetro para definir quantos reinícios automáticos o conversor de frequência pode fazer durante o tempo de avaliação definido após uma falha de sobrecorrente.



INDICAÇÃO!

Falha de temperatura IGBT também incluída.

Tabela 176: Seleções para o parâmetro ID722

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Nenhum reinício automático após acionamento de falha de sobretensão	
>0	Número de reinícios automáticos após acionamento de sobretensão e falhas de temperatura IGBT.	

723 REINÍCIO AUTOMÁTICO: NÚMERO DE TENTATIVAS APÓS ACIONAMENTO DE REFERÊNCIA DE 4 MA 234567 (2.8.7)

Use este parâmetro para definir quantos reinícios automáticos o conversor de frequência pode fazer durante o tempo de avaliação definido após uma falha de 4 mA.

Tabela 177: Seleções para o parâmetro ID 723

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Nenhum reinício automático após acionamento de falha de referência	
>0	O número de reinícios automáticos após o sinal de corrente analógica (4-20 mA) retornou ao nível normal (>4mA)	

725 REINÍCIO AUTOMÁTICO: NÚMERO DE TENTATIVAS APÓS ACIONAMENTO DE FALHA EXTERNA 234567 (2.8.9)

Use este parâmetro para definir quantos reinícios automáticos o conversor de frequência pode fazer durante o tempo de avaliação definido após uma falha externa.

Tabela 178: Seleções para o parâmetro ID725

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Nenhum reinício automático após acionamento de falha externa	
>0	Número de reinícios automáticos após acionamento de falha externa	

726 REINÍCIO AUTOMÁTICO: NÚMERO DE TENTATIVAS APÓS ACIONAMENTO DE FALHA DE TEMPERATURA DO MOTOR 234567 (2.8.8)

Use este parâmetro para definir quantos reinícios automáticos o conversor de frequência pode fazer durante o tempo de avaliação definido após uma falha de temperatura do motor.

Tabela 179: Seleções para o parâmetro ID726

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Nenhum reinício automático após acionamento de falha de temperatura do motor	
>0	Número de reinícios automáticos após a temperatura do motor retornar ao seu nível normal	

727 RESPOSTA À FALHA DE SUBTENSÃO 234567 (2.7.5)

Use este parâmetro para ativar reset automático após falha de subtensão.

Tabela 180: Seleções para o parâmetro ID727

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Falha armazenada no histórico de falhas	
1	Falha não armazenada no histórico de falhas	

Para limites de subtensão, consulte o Manual do Usuário do produto.

728 REFERÊNCIA DE FREQUÊNCIA DE FALHA DE 4 MA 234567 (2.7.2)

Use este parâmetro para definir a referência de frequência do motor após uma falha de 4 mA quando a resposta para essa falha for um aviso.

Se o valor do parâmetro ID700 for definido como 3 e a falha de 4 mA ocorrer, a referência de frequência para o motor será o valor desse parâmetro.

730 SUPERVISÃO DE FASES DE ENTRADA 234567 (2.7.4)

Use este parâmetro para selecionar a configuração da fase de alimentação do conversor.

Tabela 181: Seleções para o parâmetro ID730

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com ID506	
3	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

A supervisão de fase de entrada garante que as fases de entrada do conversor de frequência tenham uma corrente aproximadamente igual.

731 REINÍCIO AUTOMÁTICO 1 (2.20)

Use esse parâmetro para ativar a função Reset automático.

Tabela 182: Seleções para o parâmetro ID731

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Desativado	
1	Ativado	

A função reseta as seguintes falhas (máximo de três vezes) (consulte o Manual do Usuário do produto:

- Sobrecorrente (F1)
- Sobretensão (F2)
- Subtensão (F9)
- Superaquecimento do conversor de frequência (F14)
- Superaquecimento do motor (F16)
- Falha de referência (F50)

732 RESPOSTA À FALHA DE TERMISTOR 234567 (2.7.21)

Use este parâmetro para selecionar a falha "Termistor" como resposta do conversor.

Tabela 183: Seleções para o parâmetro ID732

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com ID506	
3	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

Definir o parâmetro como 0 desativará a proteção.

733 RESPOSTA À FALHA DE FIELD BUS 234567 (2.7.22)

Use este parâmetro para selecionar a falha "Tempo limite do Fieldbus" como resposta do conversor.

Para obter mais informações, consulte o respectivo Manual da Placa de Fieldbus.

Tabela 184: Seleções para o parâmetro ID733

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não	Sem resposta
1	Aviso	Aviso
2	Falha	Falha, parada na falha de acordo com o parâmetro ID506
3	Falha, desaceleração natural	Falha, parada na falha sempre por desaceleração natural
4	Warn:PresetF	Aviso, referência de frequência definida para frequência pre-definida de falha de fieldbus (parâm. ID1801) (*)

(*) Conversores NXP, somente aplicativo multifinalidade.

734 RESPOSTA A FALHA DE SLOT 234567 (2.7.23)

Use este parâmetro para selecionar a falha "Comunicação do slot" como resposta do conversor.

Defina aqui o modo de resposta para uma falha de slot de placa devido à placa ausente ou com defeito.

Consulte o parâmetro ID732.

738 REINÍCIO AUTOMÁTICO: NÚMERO DE TENTATIVAS APÓS ACIONAMENTO DE FALHA DE SUBCARGA (2.8.10)

Use este parâmetro para ativar reset automático após falha de subcarga.

Tabela 185: Seleções para o parâmetro ID738

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Nenhum reinício automático após acionamento de falha de subcarga	
>0	Número de reinícios automáticos após acionamento de falha de subcarga	

739 NÚMEROS DE TBOARD1 (NÚMERO DE ENTRADAS PT100 EM USO) 567 (2.7.24)

Use este parâmetro para selecionar o número de sensores em uso quando uma placa de temperatura é instalada.



INDICAÇÃO!

O nome de parâmetro Números de TBoard1 é usado no Aplicativo de controle multifinalidade. O nome antigo (Número de entradas PT100 em uso) ainda é usado no Aplicativo de controle de PID e Aplicativo de controle de bombas e ventiladores.

Se você tiver uma placa de temperatura instalada em seu conversor de frequência, será possível escolher aqui o número de sensores em uso. Consulte também o Manual do usuário de placas de E/S VACON® NX.

Tabela 186: Seleções para o parâmetro ID739

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	Canal 1	
2	Canais 1 e 2	
3	Canais 1, 2 e 3	
4	Canais 2 e 3	
5	Canal 3	



INDICAÇÃO!

Se o valor selecionado for superior ao número real de sensores usados, o visor exibirá 200 °C. Se a entrada estiver em curto circuito, o valor exibido será -30 °C.

740 RESPOSTA A FALHA DE TBOARD (RESPOSTA A FALHA DE PT100) 567 (2.7.25)

Use este parâmetro para selecionar a falha "Temperatura" como resposta do conversor.

**INDICAÇÃO!**

O nome de parâmetro Resposta a falha de TBoard é usado no Aplicativo de controle multifinalidade. O nome antigo (Resposta a falha de PT100) ainda é usado no Aplicativo de controle de PID e Aplicativo de controle de bombas e ventiladores.

Tabela 187: Seleções para o parâmetro ID740

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com ID506	
3	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

741 LIMITE DE AVISO DE TBOARD1 (LIMITE DE AVISO DE PT100) 567 (2.7.26)

Use este parâmetro para definir o limite do aviso de temperatura.

**INDICAÇÃO!**

O nome de parâmetro Limite de aviso de TBoard1 é usado no Aplicativo de controle multifinalidade. O nome antigo (limite de aviso de PT100) ainda é usado no Aplicativo de controle de PID e Aplicativo de controle de bombas e ventiladores.

742 LIMITE DE FALHA DE TBOARD1 (LIMITE DE FALHA DE PT100) 567 (2.7.27)

Use este parâmetro para definir o limite de falha de temperatura.

**INDICAÇÃO!**

O nome de parâmetro Limite de falha de TBoard1 é usado no Aplicativo de controle multifinalidade. O nome antigo (Limite de falha de PT100) ainda é usado no Aplicativo de controle de PID e Aplicativo de controle de bombas e ventiladores.

743 NÚMEROS DE TBOARD2 6 (2.7.37)

Use este parâmetro para selecionar o número de sensores em uso quando uma placa de temperatura é instalada.

Se você tiver uma placa de temperatura instalada em seu conversor de frequência, será possível escolher aqui o número de sensores em uso. Consulte também o Manual do usuário de placas de E/S VACON® NX.

Tabela 188: Seleções para o parâmetro ID743

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	Canal 1	
2	Canais 1 e 2	
3	Canais 1, 2 e 3	
4	Canais 2 e 3	
5	Canal 3	

**INDICAÇÃO!**

Se o valor selecionado for superior ao número real de sensores usados, o visor exibirá 200 °C. Se a entrada estiver em curto circuito, o valor exibido será -30 °C.

745 LIMITE DE AVISO DE TBOARD2 6 (2.7.38)

Use este parâmetro para definir o limite do aviso de temperatura.

746 LIMITE DE FALHA DE TBOARD2 6 (2.7.39)

Use este parâmetro para definir o limite de falha de temperatura.

750 MONITOR DE RESFRIAMENTO 6 (2.2.7.23)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que mostre o estado da unidade de resfriamento usada. Este parâmetro é usado para conversores de frequência resfriados a líquido.

Uma falha será gerada se a entrada estiver baixa quando o conversor estiver em estado de FUNCIONAMENTO. Se o conversor estiver em estado PARADO, somente aviso será gerado. Consulte o Manual do usuário de conversores resfriados a líquido VACON® NX.

751 ATRASO DE FALHA DE RESFRIAMENTO 6 (2.7.32)

Use este parâmetro para definir o atraso após o qual o conversor de frequência entrará no estado de FALHA quando não houver nenhum sinal de "Resfriamento OK".

752 FUNÇÃO DE FALHA DE ERRO DE VELOCIDADE 6 (2.7.33)

Use este parâmetro para selecionar a resposta da falha quando a referência de velocidade e a velocidade do codificador excederem os limites definidos.

Tabela 189: Seleções para o parâmetro ID752

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

753 DIFERENÇA MÁXIMA DO ERRO DE VELOCIDADE 6 (2.7.34)

Use este parâmetro para definir a diferença máxima entre a referência de velocidade e a velocidade do codificador. Quando a diferença sair desse limite, ocorrerá uma falha.

O erro de velocidade diz respeito à diferença entre a referência de velocidade e a velocidade do codificador. Este parâmetro define o limite quando uma falha é gerada.

754 ATRASO DO ERRO DE VELOCIDADE 6 (2.7.35)

Use este parâmetro para definir o atraso após o qual o conversor de frequência entrará no estado de FALHA quando houver um erro de velocidade.

755 MODO DE DESATIVAÇÃO SEGURA 6 (2.7.36)

Use este parâmetro para selecionar a resposta para o modo de desativação segura ativado.

**INDICAÇÃO!**

Consulte o Manual da placa VACON® NX OPTAF (STO) separado para obter informações detalhadas sobre a função Desativação segura. Esta função estará disponível somente se o conversor estiver equipado com a placa opcional da VACON® OPTAF.

Com este parâmetro, é possível selecionar se a função de desativação de segurança ativada será respondida como falha ou aviso. A entrada de desativação segura interromperá a modulação do conversor independente do valor deste parâmetro.

756 DESATIVAÇÃO SEGURA ATIVA 6 (2.3.3.30)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da saída digital que mostra o status da desativação segura.

776 RESPOSTA PARA FALHA DE FILTRO ATIVO 6 (2.7.41)

Use este parâmetro para definir a resposta da falha de filtro ativo.

Este parâmetro define a resposta que será acionada quando a entrada de falha de filtro ativo (definida com o parâm. ID214) for fechada.

Tabela 190: Seleções para o parâmetro ID776

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não	Sem resposta
1	Aviso	Aviso
2	Falha	Fault, stop at fault according to parameter ID506
3	Falha, desaceleração natural	Fault, stop at fault always by coasting

This parameter is present in NXP drives only.

850 ESCALA MÍNIMA DE REFERÊNCIA DE FIELD BUS 6 (2.9.1)

Use este parâmetro para definir a escala para o sinal de referência de fieldbus.

851 ESCALA MÁXIMA DE REFERÊNCIA DE FIELD BUS 6 (2.9.2)

Use este parâmetro para definir a escala para o sinal de referência de fieldbus.

Se ID850 = ID851, a escala personalizada não será usada e as frequências mínima e máxima serão usadas para escala.

A escala será implementada como apresentada em . Consulte também o Capítulo 9.7 *Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859)*.



INDICAÇÃO!

Usar esta função de escala personalizada também afeta a escala do valor real.

852 A 859 SELEÇÕES DE SAÍDA DE DADOS DE FIELD BUS 1 A 8 6 (2.9.3 A 2.9.10)

Use este parâmetro para selecionar os dados que são enviados para o fieldbus com o número ID do parâmetro ou valor do monitor.

Insira o número de ID do item que deseja monitorar para o valor desses parâmetros. Consulte o Capítulo 9.7 *Parâmetros de controle de fieldbus (IDs 850 a 859)*.

1	Frequência de saída	15	Status das entradas digitais 1,2,3
2	Velocidade do motor	16	Status das entradas digitais 4,5,6
3	Corrente do motor	17	Status de saída digital e relé
4	Torque do motor	25	Referência de frequência
5	Potência do motor	26	Corrente de saída analógica
6	Tensão do motor	27	AI3
7	Tensão do circuito intermediário CC	28	AI4
8	Temperatura da unidade	31	A01 (placa de expansão)
9	Temperatura do motor	32	A02 (placa de expansão)
13	AI1	37	Falha ativa 1
14	AI2	45	Corrente do motor (independente de conversor) com uma casa decimal

Consulte também o Capítulo 6.4.1 *Valores de monitoramento (Teclado de controle: Menu M1)* para obter mais valores de monitoramento.

876 A 883 DADOS DE FIELD BUS NAS SELEÇÕES 1 A 8

Use este parâmetro para selecionar um parâmetro ou valor de monitoramento a ser controlado a partir do fieldbus.

Insira o número de ID do item que deseja controlar para o valor desses parâmetros. Consulte *Tabela 45 Valores de monitoramento, conversores NXP*.

1001 NÚMERO DE CONVERSORES AUXILIARES 7 (2.9.1)

Use este parâmetro para definir o número total de conversores auxiliares.

As funções que controlam os conversores auxiliares (parâmetros ID458 a ID462) podem ser programadas para saídas de relé ou saída digital. Por padrão, um conversor auxiliar está em uso e é programado para saída de relé R01 em B.1.

1002 FREQUÊNCIA DE PARTIDA, CONVERSOR AUXILIAR 17 (2.9.2)

Use este parâmetro para definir o limite de frequência do conversor de frequência que inicia o conversor auxiliar.

A frequência do conversor controlado pelo conversor de frequência deve exceder o limite definido com esses parâmetros em 1 Hz antes que o conversor auxiliar seja iniciado. O overdraft de 1 Hz faz uma histerese para evitar partidas e paradas desnecessárias. Consulte *Fig. 79 Exemplo de configuração de parâmetro; conversor de velocidade variável e um conversor auxiliar*, ID101 e ID102.

1003 FREQUÊNCIA DE PARADA, CONVERSOR AUXILIAR 17 (2.9.3)

Use este parâmetro para definir o limite de frequência do conversor de frequência que para o conversor auxiliar.

A frequência do conversor controlado pelo conversor de frequência deve cair com 1 Hz abaixo do limite definido com esses parâmetros antes que o conversor auxiliar seja parado. O limite da frequência de parada também define a frequência para a qual a frequência do conversor controlado pelo conversor de frequência cai após iniciar o conversor auxiliar. Consulte *Fig. 79 Exemplo de configuração de parâmetro; conversor de velocidade variável e um conversor auxiliar.*

1004 FREQUÊNCIA DE PARTIDA, CONVERSOR AUXILIAR 27 (2.9.4)

Use este parâmetro para definir o limite de frequência do conversor de frequência que inicia o conversor auxiliar.

1005 FREQUÊNCIA DE PARADA, CONVERSOR AUXILIAR 27 (2.9.5)

Use este parâmetro para definir o limite de frequência do conversor de frequência que para o conversor auxiliar.

1006 FREQUÊNCIA DE PARTIDA, CONVERSOR AUXILIAR 37 (2.9.6)

Use este parâmetro para definir o limite de frequência do conversor de frequência que inicia o conversor auxiliar.

1007 FREQUÊNCIA DE PARADA, CONVERSOR AUXILIAR 37 (2.9.7)

Use este parâmetro para definir o limite de frequência do conversor de frequência que para o conversor auxiliar.

1008 FREQUÊNCIA DE PARTIDA, CONVERSOR AUXILIAR 47 (2.9.8)

Use este parâmetro para definir o limite de frequência do conversor de frequência que inicia o conversor auxiliar.

1009 FREQUÊNCIA DE PARADA, CONVERSOR AUXILIAR 47 (2.9.9)

Use este parâmetro para definir o limite de frequência do conversor de frequência que para o conversor auxiliar.

Consulte os parâmetros ID1002 e ID1003.

1010 ATRASO DE PARTIDA DE CONVERSORES AUXILIARES 7 (2.9.10)

Use este parâmetro para definir o tempo de atraso para iniciar o conversor auxiliar.

A frequência do conversor controlado pelo conversor de frequência deve permanecer acima da frequência de partida do conversor auxiliar pelo tempo definido com esse parâmetro antes que o conversor auxiliar seja iniciado. O atraso definido se aplica a todos os conversores auxiliares. Isso evita partidas desnecessárias causadas por excessos de limite de partida momentâneos. Consulte *Fig. 79 Exemplo de configuração de parâmetro; conversor de velocidade variável e um conversor auxiliar.*

1011 ATRASO DE PARADA DE CONVERSORES AUXILIARES 7 (2.9.11)

Use este parâmetro para definir o tempo de atraso para parar o conversor auxiliar.

A frequência do conversor controlado pelo conversor de frequência deve permanecer abaixo do limite de parada do conversor auxiliar pelo tempo definido com esse parâmetro antes que o conversor seja parado. O atraso definido se aplica a todos os conversores auxiliares. Isso evita paradas desnecessárias causadas por quedas momentâneas abaixo do limite de parada.

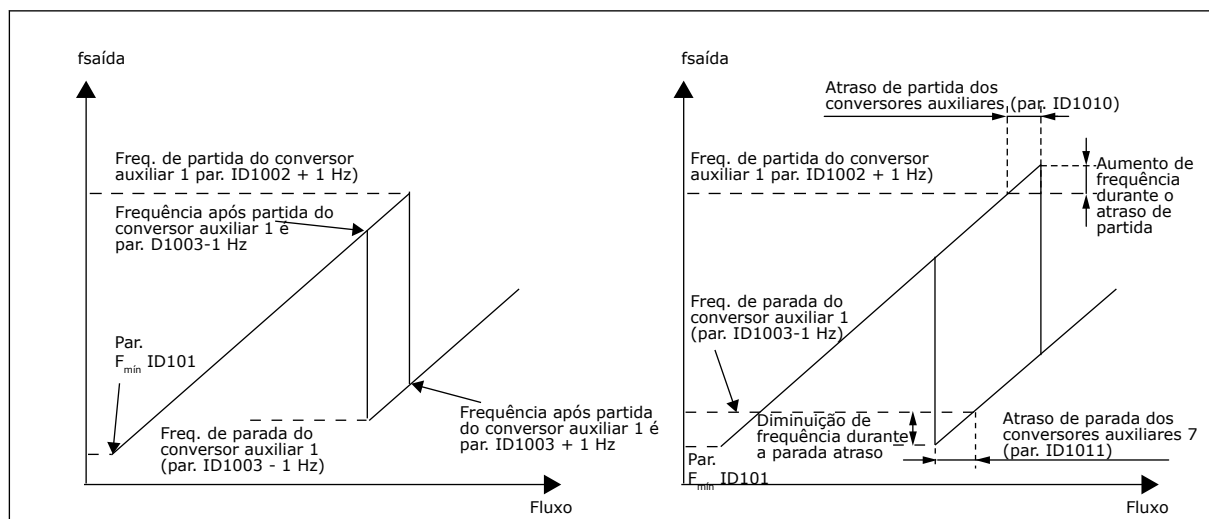


Fig. 79: Exemplo de configuração de parâmetro; conversor de velocidade variável e um conversor auxiliar

1012 PASSO DE REFERÊNCIA APÓS PARTIDA DO CONVERSOR AUXILIAR 17 (2.9.12)

Use este parâmetro para definir um passo de referência que é adicionado ao valor de referência quando o conversor auxiliar é iniciado.

1013 PASSO DE REFERÊNCIA APÓS PARTIDA DO CONVERSOR AUXILIAR 27 (2.9.13)

Use este parâmetro para definir um passo de referência que é adicionado ao valor de referência quando o conversor auxiliar é iniciado.

1014 PASSO DE REFERÊNCIA APÓS PARTIDA DO CONVERSOR AUXILIAR 37 (2.9.14)

Use este parâmetro para definir um passo de referência que é adicionado ao valor de referência quando o conversor auxiliar é iniciado.

1015 PASSO DE REFERÊNCIA APÓS PARTIDA DO CONVERSOR AUXILIAR 47 (2.9.15)

Use este parâmetro para definir um passo de referência que é adicionado ao valor de referência quando o conversor auxiliar é iniciado.

O passo de referência será automaticamente adicionado ao valor de referência sempre que o conversor auxiliar correspondente for iniciado. Com os passos de referência, por exemplo, a perda de pressão na tubulação causada pelo maior fluxo poderá ser compensada.

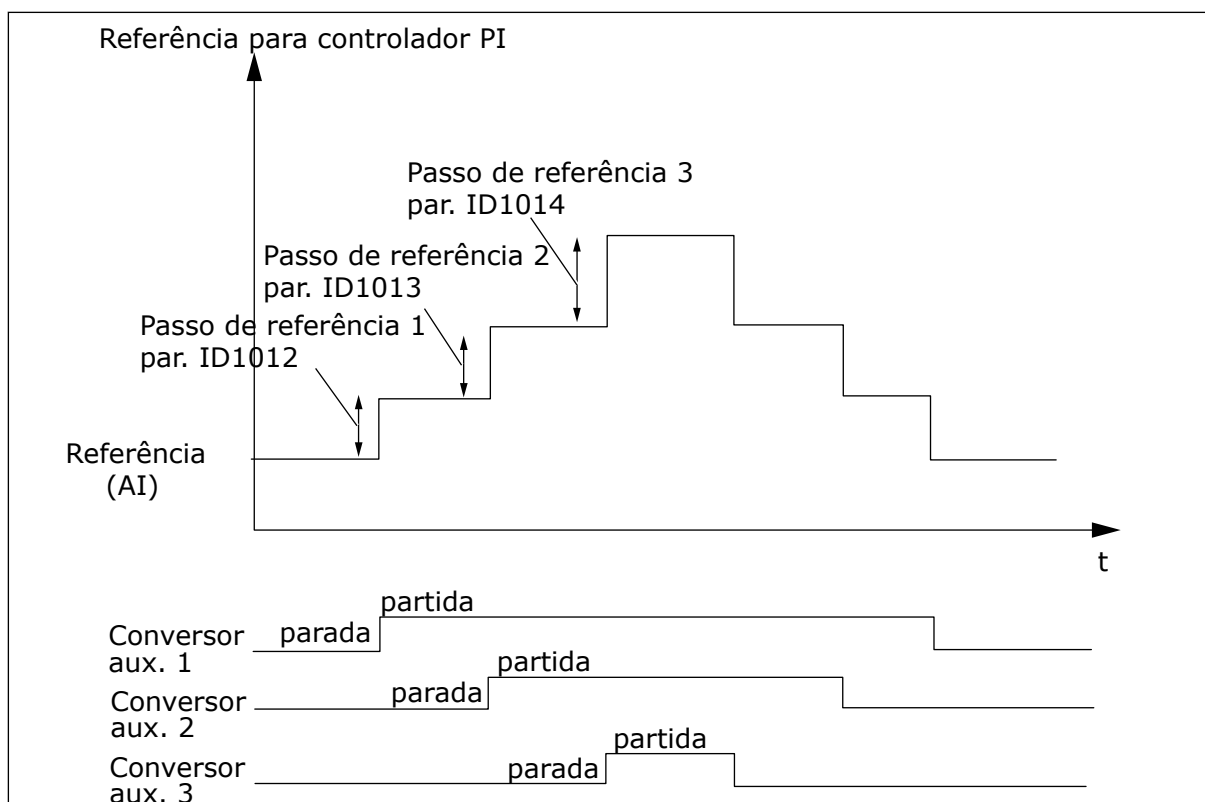


Fig. 80: Passos de referência após conversores auxiliares de partida

1016 FREQUÊNCIA DE SUSPENSÃO 57 (2.1.15)

Use este parâmetro para definir o limite abaixo do qual a frequência de saída do conversor deve ficar por um tempo específico antes de o conversor ir para o estado de suspensão.

O conversor entrará no modo de suspensão (ou seja, o conversor irá parar) quando a frequência de saída do conversor for menor que o limite de frequência definido neste parâmetro por um tempo maior que o determinado pelo parâmetro ID1017. Durante o estado de parada, o controlador PID operará comutação do conversor de frequência para o estado de funcionamento quando o sinal do valor real cair abaixo ou exceder (consulte o parâmetro ID1019) o nível de despertar determinado pelo parâmetro ID1018. Consulte Fig. 81 Função de suspensão do conversor de frequência.

1017 ATRASO DE SUSPENSÃO 57 (2.1.16)

Use este parâmetro para definir a duração mínima pela qual a frequência de saída do conversor deve ficar abaixo do limite definido antes de o conversor ir para o estado de suspensão.

Consulte Fig. 81 Função de suspensão do conversor de frequência.

1018 NÍVEL DE DESPERTAR 57 (2.1.17)

Use este parâmetro para definir o nível no qual o conversor desperta do estado de suspensão.

O nível de despertar define o nível abaixo do qual o valor real deve cair ou ser excedido antes que o estado de funcionamento do conversor de frequência seja restaurado.

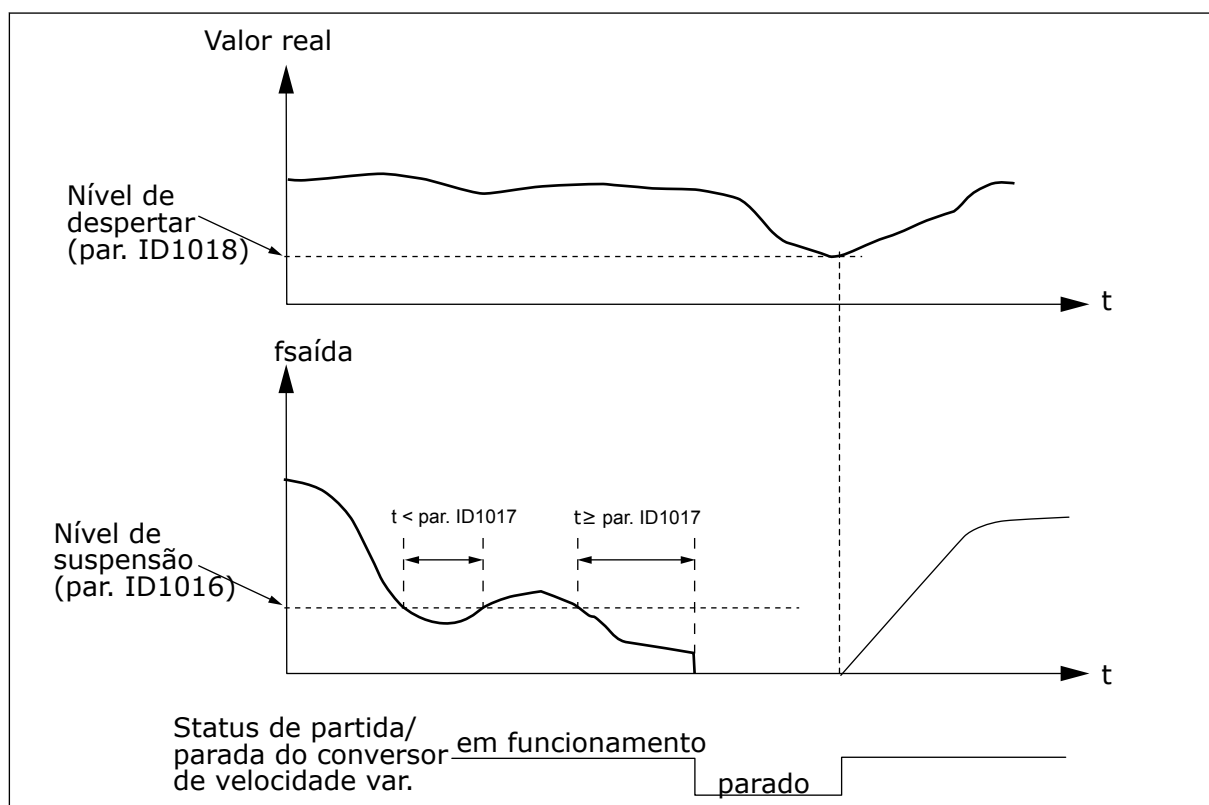


Fig. 81: Função de suspensão do conversor de frequência

1019 FUNÇÃO DE DESPERTAR 57 (2.1.18)

Use este parâmetro para selecionar a operação do parâmetro de nível de despertar.

Este parâmetro define se a restauração do estado de funcionamento ocorrerá quando o sinal do valor real cair abaixo ou exceder o nível de despertar (parâmetro ID1018). Consulte o capítulo 1018 Nível de despertar 57 (2.1.17) e Tabela 192.

O aplicativo 5 possui seleções de 0 a 1 e o aplicativo 7 possui seleções de 0 a 3 disponíveis.

Tabela 192: Funções de despertar selecionáveis

Número da seleção	Função	Limite	Descrição
0	O despertar ocorre quando o valor real cai abaixo do limite.	O limite definido com o parâmetro ID1018 está em percentual do valor real máximo	<p>Sinal de valor real</p> <p>100%</p> <p>Par. ID1018=30%</p> <p>Iniciar Parado</p> <p>t</p>
1	O despertar ocorre quando o valor real excede o limite.	O limite definido com o parâmetro ID1018 está em percentual do valor real máximo	<p>Sinal de valor real</p> <p>100%</p> <p>Par. ID1018=60%</p> <p>Iniciar Parado</p> <p>t</p>

Tabela 192: Funções de despertar selecionáveis

Número da seleção	Função	Limite	Descrição
2	O despertar ocorre quando o valor real cai abaixo do limite.	O limite definido com o parâmetro ID1018 está em percentual do valor atual do sinal de referência	<p>Sinal de valor real</p> <p>100%</p> <p>referência=50%</p> <p>Par. ID1018=limite de 60% =60%*referência=30%</p> <p>t</p> <p>Iniciar Parado</p>
3	O despertar ocorre quando o valor real excede o limite	O limite definido com o parâmetro ID1018 está em percentual do valor atual do sinal de referência	<p>Sinal de valor real</p> <p>100%</p> <p>Par. ID1018=140% limite=140%*referência=70%</p> <p>referência=50%</p> <p>t</p> <p>Iniciar Parado</p>

1020 BYPASS DO CONTROLADOR PID 7 (2.9.16)

Use este parâmetro para definir se o controlador PID é ignorado.

Em seguida, a frequência do conversor controlado e os pontos de partida dos conversores auxiliares são definidos de acordo com o sinal do valor real.

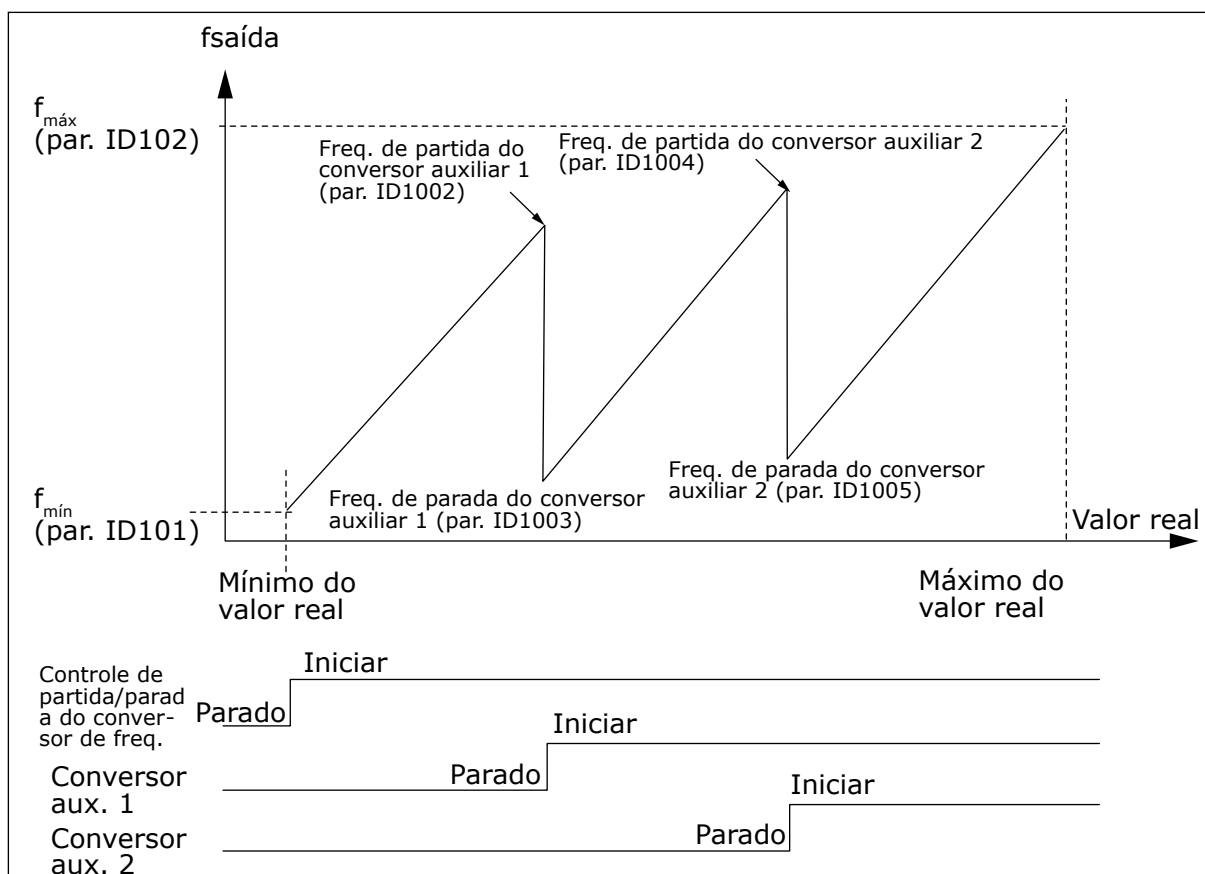


Fig. 82: Exemplo do conversor de velocidade variável e dois conversores auxiliares com controlador PID ignorado

1021 SELEÇÃO DE ENTRADA ANALÓGICA PARA MEDIÇÃO DE PRESSÃO DE ENTRADA 7 (2.9.17)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada analógica para o qual você deseja definir a medição de pressão de entrada.

1022 LIMITE SUPERIOR DE PRESSÃO DE ENTRADA 7 (2.9.18)

Use este parâmetro para definir o limite superior da entrada analógica selecionada para a medição de pressão de entrada.

1023 LIMITE INFERIOR DE PRESSÃO DE ENTRADA 7 (2.9.19)

Use este parâmetro para definir o limite inferior da entrada analógica selecionada para a medição de pressão de entrada.

1024 VALOR DE QUEDA DE PRESSÃO DE SAÍDA 7 (2.9.20)

Use este parâmetro para definir a diminuição da pressão de saída quando a pressão de entrada cair para um valor abaixo do limite inferior de pressão de entrada.

Em estações de aumento de pressão, talvez haja a necessidade de diminuir a pressão de saída se a pressão de entrada cair abaixo de um determinado limite. A medição de pressão de entrada necessária está conectada à entrada analógica selecionada com o parâmetro ID1021.

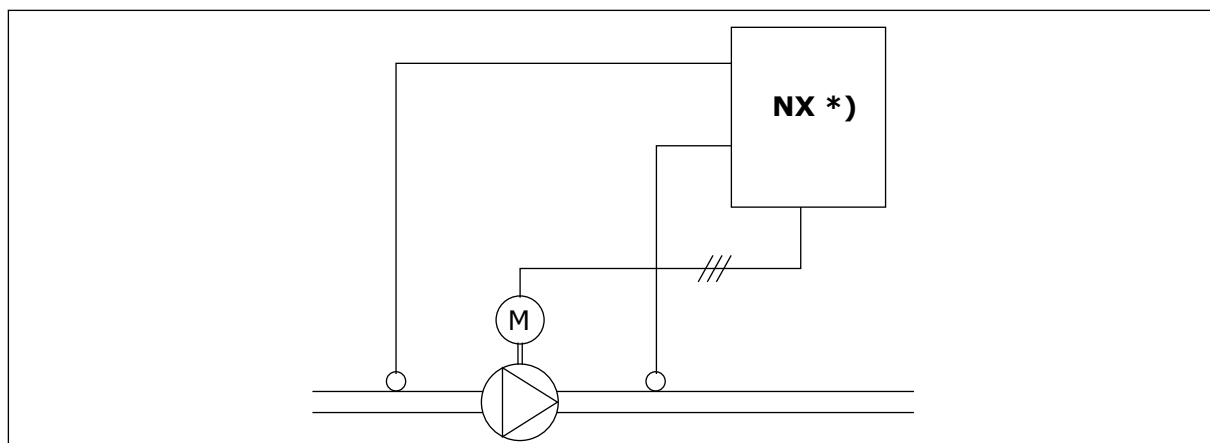


Fig. 83: Medição de pressão de entrada e saída

*)

- Medição de pressão de entrada selecionada com o parâmetro ID1021
- Entrada do valor real do controlador PI, parâmetro ID333

Com os parâmetros ID1022 e ID1023, os limites para a área de pressão de entrada, onde a pressão de saída é diminuída, podem ser selecionados. Os valores estão em percentual do valor máximo de medição de pressão de entrada. Com o parâmetro ID1024, o valor para a diminuição de pressão de saída nessa área pode ser definido. O valor está em percentual do valor de referência máximo.

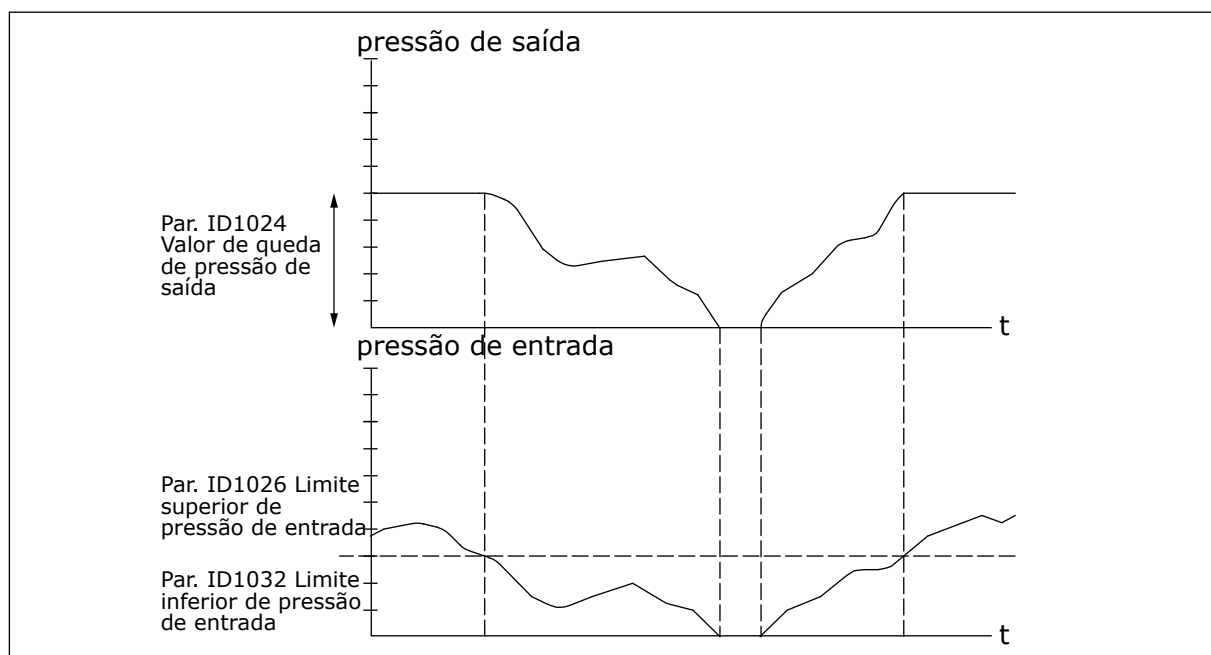


Fig. 84: Comportamento da pressão de saída dependendo das configurações de parâmetros e pressão de entrada

1025 ATRASO DE QUEDA DE FREQUÊNCIA APÓS CONVERSOR AUXILIAR DE PARTIDA 7 (2.9.21)

Use este parâmetro para definir o tempo de atraso após o qual a frequência é reduzida depois da partida do conversor auxiliar.

1026 ATRASO DE AUMENTO DE FREQUÊNCIA APÓS CONVERSOR AUXILIAR DE PARADA 7 (2.9.22)

Use este parâmetro para definir o tempo de atraso após o qual a frequência é aumentada depois da parada do conversor auxiliar.

Se a velocidade do conversor auxiliar aumentar lentamente (por exemplo, em controle de partida suave), um atraso entre o início do conversor auxiliar e a queda de frequência do conversor de velocidade variável tornará o controle mais suave. Esse atraso pode ser ajustado com o parâmetro ID1025.

Da mesma forma, se a velocidade dos conversores auxiliares diminuir lentamente, um atraso entre a parada do conversor auxiliar e o aumento de frequência do conversor de velocidade variável poderá ser programado com o parâmetro ID1026.

Se os valores dos parâmetros ID1025 e ID1026 for definido para o máximo (300,0 s), nenhuma queda ou aumento de frequência será implementado.

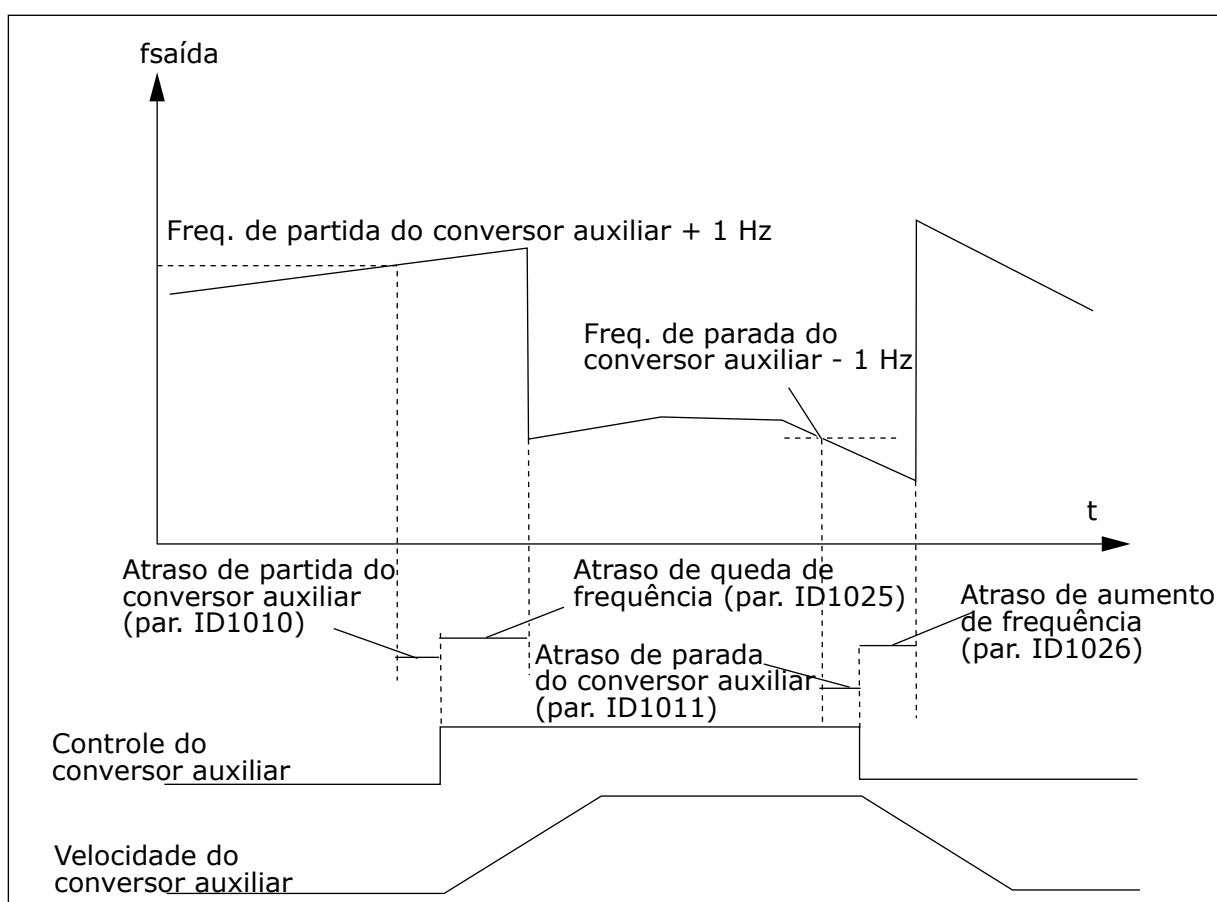


Fig. 85: Atrasos de queda e aumento de frequência

1027 TROCA AUTOMÁTICA 7 (2.9.24)

Use este parâmetro para ativar ou desativar a rotação da sequência de partida e a prioridade dos motores.

Tabela 193: Seleções para o parâmetro ID1027

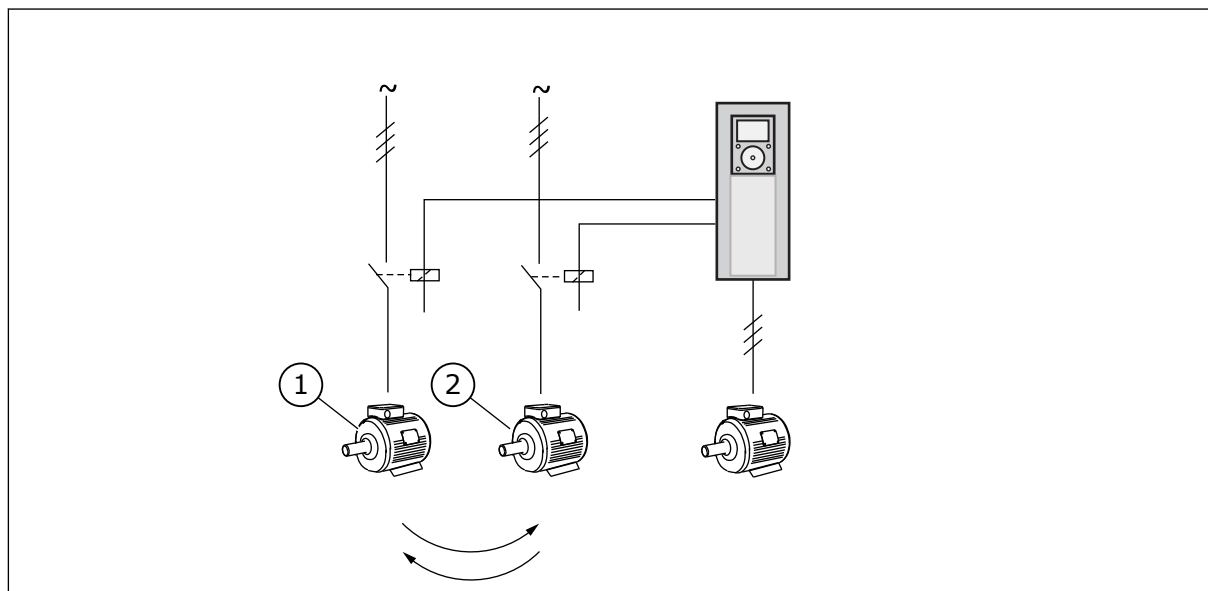
Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Troca automática não usada	
1	Troca automática usada	

1028 SELEÇÃO DE TROCA AUTOMÁTICA/TRAVAS AUTOMÁTICAS 7 (2.9.25)

Use este parâmetro para definir se a troca automática será aplicada aos conversores auxiliares ou a todos os conversores.

Tabela 194: Seleções para o parâmetro ID1028

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Automática (troca automática/travas) aplicada somente a conversores auxiliares	O conversor controlado pelo conversor de frequência permanece igual. Somente o contator da rede elétrica é necessário para cada conversor. Consulte Fig. 86 Troca automática aplicada somente a conversores auxiliares.
1	Todos os conversores incluídos na sequência de troca automática/travamento	O conversor controlado pelo conversor de frequência está incluído na automática e dois contatos são necessários para cada conversor de forma a conectá-lo à rede elétrica ou conversor de frequência. Consulte Fig. 87 Troca automática com todos os conversores.

**Fig. 86: Troca automática aplicada somente a conversores auxiliares**

1. Motor auxiliar 1

2. Motor auxiliar 2

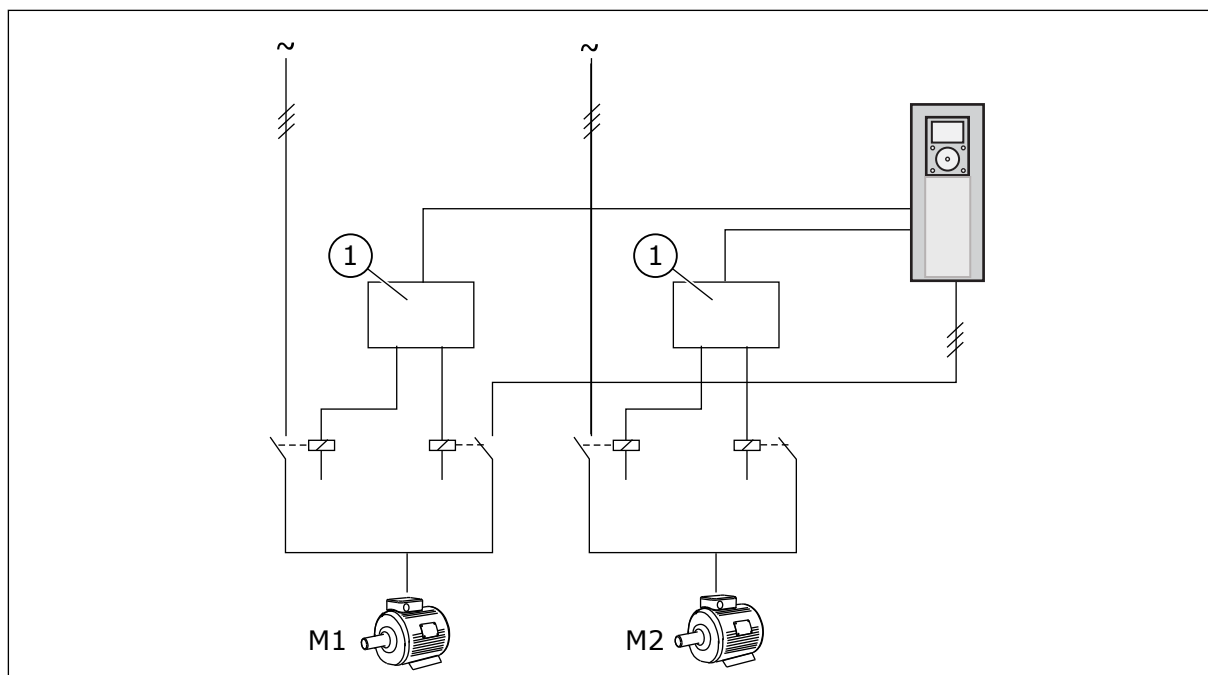


Fig. 87: Troca automática com todos os conversores

1. Conexão auxiliar

1029 INTERVALO DE TROCA AUTOMÁTICA 7 (2.9.26)

Use este parâmetro para ajustar os intervalos de troca automática.

Quando este tempo acabar, a troca automática ocorrerá se a capacidade estiver abaixo do nível definido com os parâmetros ID1031 (limite de frequência de troca automática) e ID1030 (número máximo de conversores auxiliares). Se a capacidade exceder o valor de ID1031, a troca automática não ocorrerá antes que a capacidade caia abaixo desse limite.

A contagem de tempo será ativada somente se a solicitação de Partida/Parada estiver ativa.

A contagem de tempo será redefinida após a troca automática.

Consulte o Capítulo 1031 Limite de frequência de troca automática 7 (2.9.28).

1030 NÚMERO MÁXIMO DE CONVERSORES AUXILIARES 7 (2.9.27)

Use este parâmetro para definir a quantidade de conversores auxiliares usados.

1031 LIMITE DE FREQUÊNCIA DE TROCA AUTOMÁTICA 7 (2.9.28)

Use este parâmetro para definir o limite de frequência de troca automática.

Esses parâmetros definem o nível abaixo do qual a capacidade usada deve permanecer para que a troca automática ocorra.

Esse nível é definido da seguinte forma:

- Se o número de conversores auxiliares em funcionamento for menor que o valor do parâmetro ID1030, a função de troca automática será executada.
- Se o número de conversores auxiliares em funcionamento for igual ao valor do parâmetro ID1030 e a frequência do conversor controlado estiver abaixo do valor do parâmetro ID1031, a troca automática será executada.
- Se o valor do parâmetro ID1031 for 0,0 Hz, a troca automática será executada somente na posição de descanso (Parada e Suspensão), independente do valor do parâmetro ID1030.

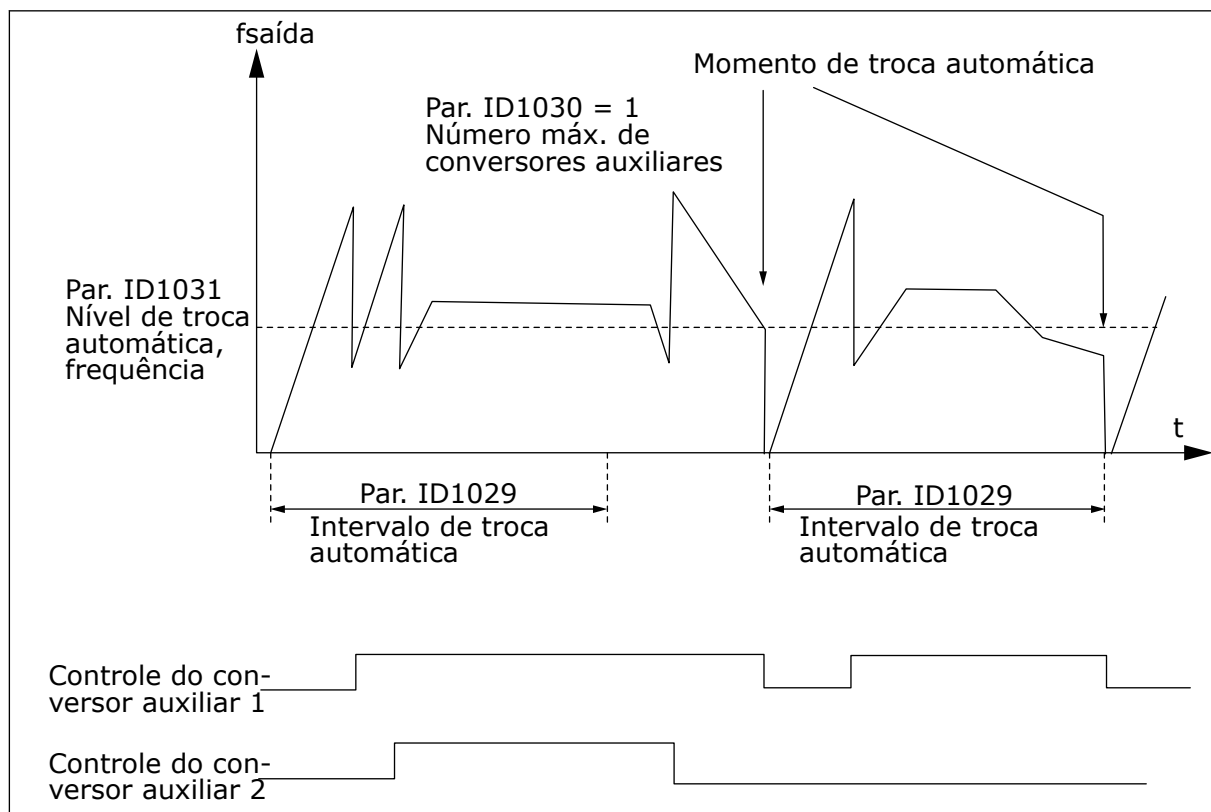


Fig. 88: Intervalo e limites de troca automática

1032 SELEÇÃO DE TRAVA 7 (2.9.23)

Use este parâmetro para ativar ou desativar as travas.

Os sinais de feedback de travamento vêm das chaves que conectam os motores ao controle automático (conversor de frequência), diretamente à rede elétrica ou os desativa. As funções de feedback de travamento são conectadas às entradas digitais do conversor de frequência. Programe os parâmetros ID426 a ID430 para conectar as funções de feedback às entradas digitais. Cada conversor deve ser conectado à sua própria entrada de travamento. O controle de bombas e ventiladores controla apenas os motores com entradas de travamento ativas.

Tabela 195: Seleções para o parâmetro ID1032

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Feedback de travamento não usado	O conversor de frequência não recebe feedback de travamento dos conversores
1	Atualização da ordem de troca automática na Parada	O conversor de frequência recebe feedback de travamento dos conversores. Caso um dos conversores seja, por algum motivo, desconectado do sistema e, eventualmente, reconectado, ele será colocado em último lugar na linha de troca automática sem interromper o sistema. No entanto, se a ordem de troca automática se tornar, por exemplo, [P1 -> P3 -> P4 -> P2], ela será atualizada na próxima Parada (troca automática, suspensão, parada, etc.) EXEMPLO: [P1-> P3 -> P4] -> [P2 TRAVADO] -> [P1 -> P3 -> P4 -> P2] -> [SUSPENSÃO] -> [P1 -> P2 -> P3 -> P4]
2	Atualização imediata da ordem	O conversor de frequência recebe feedback de travamento dos conversores. Na reconexão de um conversor à linha de troca automática, a automática interromperá todos os motores imediatamente e reiniciará com uma nova configuração. EXEMPLO: [P1 -> P2 -> P4] -> [P3 TRAVADO] -> [PARADO] -> [P1 -> P2 -> P3 -> P4]

1033 EXIBIÇÃO ESPECIAL DO VALOR REAL MÍNIMO 57 (2.2.46, 2.9.29)

Use este parâmetro para definir o valor mínimo da exibição especial.

1034 EXIBIÇÃO ESPECIAL DO VALOR REAL MÁXIMO 57 (2.2.47, 2.9.30)

Use este parâmetro para definir o valor máximo da exibição especial.

1035 DECIMAIS DE EXIBIÇÃO ESPECIAL DO VALOR REAL 57 (2.2.48, 2.9.31)

Use este parâmetro para definir as casas decimais da exibição especial.

1036 UNIDADE DE EXIBIÇÃO ESPECIAL DO VALOR REAL 57 (2.2.49, 2.9.32)

Use este parâmetro para selecionar a unidade da exibição especial.

Os parâmetros de exibição especial de valor real são usados para converter e exibir o sinal de valor real de uma forma mais informativa para o usuário.

Os parâmetros de exibição especial de valor real estão disponíveis no Aplicativo de controle de PID e Aplicativo de controle de bombas e ventiladores.

EXEMPLO:

O sinal de valor real enviado de um sensor (em mA) informa a você a quantidade de água descartada bombeada de um tanque por segundo. A Faixa de sinal é 0(4)-20 mA. Em vez de receber o nível do sinal de valor real (em mA) na exibição, você desejará receber a quantidade de água bombeada em m³/s. Em seguida, você definirá um valor para o parâmetro ID1033 para correspondência ao nível de sinal mínimo (0/4 mA) e outro valor para o parâmetro ID1034 para correspondência ao nível de sinal máximo (20 mA). O número de decimais necessários pode ser definido com o parâmetro ID1035 e a unidade (m³/s) com o parâmetro ID1036. O nível do sinal de valor real é, em seguida, dimensionado entre os valores mín. e máx definidos e exibido na unidade selecionada.

As seguintes unidades podem ser selecionadas (parâmetro ID1036):

Tabela 196: Valores selecionáveis para exibição especial de valor real

Valor	Unidade	No teclado
0	Não usado	
1	%	%
2	°C	°C
3	M	M
4	bar	bar
5	mbar	mbar
6	Pa	Pa
7	kPa	kPa
8	PSI	PSI
9	m/s	m/s
10	l/s	l/s
11	l/min	l/m
12	l/h	l/h
13	m3/s	m3/s
14	m3/min	m3/m
15	m3/h	m3/h
16	°F	°F
17	pés	pés
18	gal/s	GPS
19	gal/min	GPM
20	gal/h	GPH
21	ft3/s	CFS
22	ft3/min	CFM
23	ft3/h	CFH
24	A	A
25	V	V
26	L	L

Tabela 196: Valores selecionáveis para exibição especial de valor real

Valor	Unidade	No teclado
27	kW	kW
28	Hp	Hp
29 *	Pol.	Pol.

* = Válido somente para o Aplicativo 5 (Aplicativo de controle de PID).

**INDICAÇÃO!**

O número máximo de caracteres que podem ser mostrados no teclado é 4. Isso significa que, em alguns casos, a exibição da unidade no teclado não está em conformidade com os padrões.

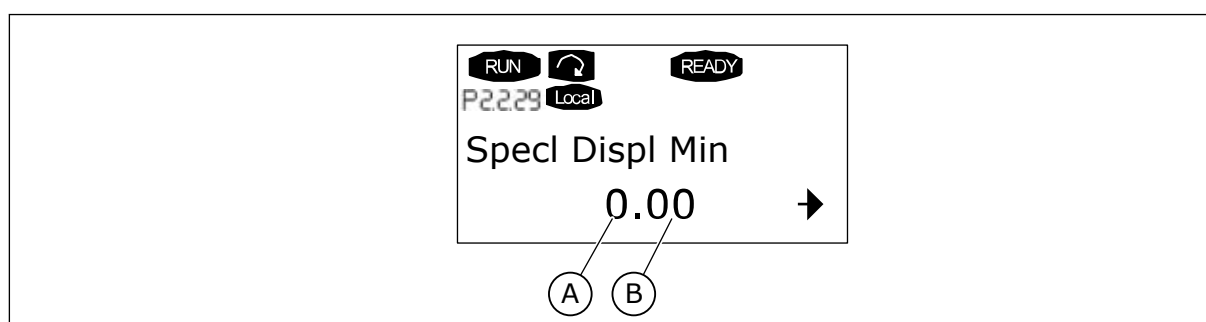


Fig. 89: Exemplo de exibição

A. Valor real mín. (máx.)

B. Número de decimais

1080 CORRENTE DO FREIO DE CC NA PARADA 6 (2.4.14)

Use este parâmetro para definir a corrente que alimenta o motor no estado de parada quando a frenagem CC está ativa.

No Aplicativo de controle multifinalidade, este parâmetro define a corrente injetada no motor em estado de parada quando o parâmetro ID416 está ativo. Em todos os outros aplicativos, este valor é fixado em um décimo da corrente do freio de CC.

O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1081 SELEÇÃO DE REFERÊNCIA DO SEGUIDOR 6 (2.11.3)

Use este parâmetro para selecionar a referência de velocidade para o conversor seguidor.

Tabela 197: Seleções para o parâmetro ID1081

Número da seleção	Função	Descrição
0	Entrada analógica 1 (AI1)	Consulte ID377
1	Entrada analógica 2 (AI2)	Consulte ID388
2	AI1+AI2	
3	AI1-AI2	
4	AI2-AI1	
5	AI1*AI2	
6	Joystick AI1	
7	Joystick AI2	
8	Referência de teclado (R3.2)	
9	Referência de fieldbus	
10	Referência de potenciômetro; controlado com ID418 (VERDADEIRO=aumento) e ID417 (VERDADEIRO=redução)	
11	AI1 ou AI2, o que for menor	
12	AI1 ou AI2, o que for maior	
13	Frequência máxima ID102 (recomendada somente em controle de torque)	
14	Seleção de AI1/AI2	Consulte ID422
15	Codificador 1 (entrada AI C.1)	
16	Codificador 2 (com sincronização de velocidade OPTA7, somente NXP, entrada AI C.3)	
17	Referência mestre	
18	Saída de rampa mestre (padrão)	

1082 RESPOSTA A FALHAS DE COMUNICAÇÃO DE SYSTEMBUS 6 (2.7.30)

Use este parâmetro para selecionar a resposta do conversor para "Comunicação de SystemBus".

Tabela 198: Seleções para o parâmetro ID1082

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com ID506	
3	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

1083 SELEÇÃO DE REFERÊNCIA DE TORQUE DO SEGUIDOR 6 (2.11.4)

Use este parâmetro para selecionar a referência de torque para o conversor seguidor.

1084 OPÇÕES DE CONTROLE 6 (2.4.19)

Use este parâmetro para selecionar a opção de controle.

O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

Tabela 199: Seleções para o parâmetro ID1084

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
b0	Desativa falha do codificador	
b1	Atualiza gerador de rampa quando MotorControlMode muda de TC (4) para SC (3)	
b2	Aceleração; usa rampa de aceleração (para controle de torque de Loop fechado)	
b3	Frenagem; usa rampa de desaceleração (para controle de torque de Loop fechado)	
b4	SeguirReal; segue o valor de velocidade real em PosJanela/LarguraNeg (para controle de torque de loop fechado)	
b5	TC ForceRampStop; abaixo da solicitação de parada, o limite de velocidade força o motor a parar	
b6	Reserved	
b7	Desativa redução de frequência de comutação	
b8	Desativa o parâmetro "Trava do parâmetro de estado de funcionamento"	
b9	Reserved	
b10	Inverter saída digital retardada 1	
b11	Inverter saída digital retardada 2	

1085 LIMITE DE CORRENTE DE ATIVAÇÃO/DESATIVAÇÃO DO FREIO 6 (2.3.4.16)

Use este parâmetro para definir o limite de corrente do freio.

O freio mecânico será fechado imediatamente se a corrente do motor estiver abaixo deste valor.

Este parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1087 ESCALA DO LIMITE DE TORQUE DE GERAÇÃO 6 (2.2.6.6)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada analógica que ajusta o torque máximo de geração do motor.

Tabela 200: Seleções para o parâmetro ID1087

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Parâmetros	
1	AI1	
2	AI2	
3	AI3	
4	AI4	
5	Escala de limite de FB	

Este sinal ajustará o torque de geração do motor máximo entre 0 e o limite máx. definido com o parâmetro ID1288. Nível de entrada analógica zero significa limite de torque de gerador zero. Este parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1088 ESCALA DO LIMITE DE POTÊNCIA DE GERAÇÃO 6 (2.2.6.8)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada analógica que ajusta a potência máxima de geração do motor.

Tabela 201: Seleções para o parâmetro ID1088

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Parâmetros	
1	AI1	
2	AI2	
3	AI3	
4	AI4	
5	Escala de limite de FB	

Este sinal ajustará a potência de geração de motor máxima entre 0 e o limite máx. definido com o parâmetro ID1290. Este parâmetro está disponível somente no modo de controle de Loop fechado. Nível de entrada analógica zero significa limite de potência do gerador.

1089 FUNÇÃO DE PARADA DO SEGUIDOR 6 (2.11.2)

Use este parâmetro para definir como é realizada a parada do conversor seguidor.

Define como o conversor seguidor para (quando a referência de seguidor selecionada não é rampa do mestre, parâmetro ID1081, seleção 18).

Tabela 202: Seleções para o parâmetro ID1089

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Desaceleração, o seguidor permanecerá em controle mesmo se o mestre tiver parado na falha	
1	Desaceleração, o seguidor permanecerá em controle mesmo se o mestre tiver parado na falha	
2	Como mestre; o seguidor se comporta como mestre	

1090 RESETAR CONTADOR DO CODIFICADOR 6 (2.2.7.29)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que realiza reset dos valores de monitoramento Ângulo do eixo e Loops do eixo para zero.

Consulte *Tabela 44 Valores de monitoramento, conversores NXS*.

O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1092 MODO DE SEGUIDOR DE MESTRE 26 (2.2.7.31)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que ativará o segundo modo Seguidor de mestre.

Selecione a entrada digital para ativar o segundo modo de Seguidor de mestre selecionado pelo parâmetro ID1093. O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1093 SELEÇÃO DO MODO DE SEGUIDOR DE MESTRE 2 6 (2.11.7)

Use este parâmetro para selecionar a função Seguidor de mestre.

Selecione o modo de Seguidor de mestre 2 usado quando a DI é ativada. Quando o Seguidor é selecionado, o comando Solicitação de funcionamento é monitorado do Mestre e todas as outras referências são selecionáveis pelos parâmetros.

Tabela 203: Seleções para o parâmetro ID1093

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Conversor único	
1	Mestre	
2	Follower	

1209 CONFIRMAÇÃO DE OPÇÃO DE ENTRADA 6 (2.2.7.32)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que reconhece o status da chave de entrada.

A opção de entrada é normalmente uma unidade de fusão de opções ou contator principal com a qual a potência é alimentada para o conversor. Se a confirmação de opção de entrada estiver ausente, o conversor será desarmado na falha de abertura da opção de entrada (F64). O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1210 CONFIRMAÇÃO DE FREIO EXTERNO 6 (2.2.7.24)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que reconhece o status do freio externo.

Conecte este sinal de entrada digital a um contato auxiliar do freio mecânico. Se o comando de abertura do freio for dado, mas o contato do sinal de realimentação do freio não fechar em um tempo determinado, uma falha de freio mecânico será exibida (código de falha 58). O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1213 PARADA DE EMERGÊNCIA 6 (2.2.7.30)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que ativará a função de parada de emergência.

Indicação para o conversor de que a máquina foi parada pelo circuito de parada de emergência externo. Selecione a entrada digital para ativar a entrada de parada de emergência para o conversor. Quando a entrada digital for baixa, o conversor parará de acordo com a definição do parâmetro do modo de parada de emergência ID1276 e indicará o código de aviso A63.

O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1217 BIT DE ID LIVRE D01 6 (P2.3.1.6)

Use este parâmetro para selecionar o sinal que controla a saída digital.

O parâmetro deve ser definido no formato xxxx.yy onde xxxx é o número de ID de um sinal e yy é o número do bit. Por exemplo, o valor para o controle de D0 é 43,06. 43 é o Número de ID da Palavra de status. Portanto, a saída digital estará ATIVADA quando o número de bit 06 da Palavra de status (ID no. 43), isto é, Ativar funcionamento, estiver ativo.

1218 PULSO DE CC PRONTO 6 (2.3.3.29)

Use este parâmetro para selecionar o sinal da entrada digital que ativará a carga do conversor do inversor através de uma chave de entrada.

Carregar CC. Usado para carregar o conversor do inversor através de uma chave de entrada. Quando a tensão do link de CC estiver acima do nível de carregamento, um trem de pulsos de 2 segundos será gerado para fechar a chave de entrada. O trem de pulso estará DESATIVADO quando a confirmação da chave de entrada se elevar. O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1239 REFERÊNCIA DE AVANÇO INCREMENTAL 1 6 (2.4.15)

Use este parâmetro para definir as referências de frequência para a função de avanço incremental.

1240 REFERÊNCIA DE AVANÇO INCREMENTAL 2 6 (2.4.16)

Use este parâmetro para definir as referências de frequência para a função de avanço incremental.

O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1241 COMPARTILHAMENTO DE VELOCIDADE 6 (2.11.5)

Use este parâmetro para definir uma escala adicional para a referência de frequência.

Define o percentual para referência de velocidade final da referência de velocidade recebida.

1244 TEMPO DE FILTRAGEM DE REFERÊNCIA DE TORQUE 6 (2.10.10)

Use este parâmetro para definir o tempo de filtragem da referência de torque.

1248 COMPARTILHAMENTO DE CARGA 6 (2.11.6)

Use este parâmetro para definir uma escala adicional para a referência de torque.

Define o percentual para a referência de torque final da referência de torque recebida.

1250 REFERÊNCIA DE FLUXO 6 (2.6.23.32)

Use este parâmetro para definir a escala para a corrente de magnetização do motor.

1252 PASSO DE VELOCIDADE 6 (2.6.15.1, 2.6.25.25)

Use este parâmetro para ajustar o controlador de velocidade quando NCDrive é usado.

Consulte as Ferramentas de NCDrive mais próximas: resposta do passo. Com essa ferramenta, você poderá fornecer um valor de passo para referência de velocidade após controle de rampa.

1253 PASSO DE TORQUE 6 (2.6.25.26)

Use este parâmetro para ajustar o controlador de torque quando NCDrive é usado.

Consulte as Ferramentas de NCDrive mais próximas: resposta do passo. Com essa ferramenta, você pode fornecer passo à referência de torque.

1257 RAMPA DE AVANÇO INCREMENTAL 6 (2.4.17)

Use este parâmetro para definir o tempo de rampa com avanço incremental ativo.

O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1276 MODO DE PARADA DE EMERGÊNCIA 6 (2.4.18)

Use este parâmetro para selecionar como o conversor para quando o comando de parada de emergência é enviado a partir do DI ou Fieldbus.

Define a ação após a entrada de emergência de E/S ser reduzida. O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

Tabela 204: Seleções para o parâmetro ID1276

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Parada de desaceleração	
1	Parada de rampa	

1278 LIMITE DE VELOCIDADE DE TORQUE, LOOP FECHADO 6 (2.10.6)

Use este parâmetro para selecionar o modo de limite de frequência de saída para o controle de torque.

Tabela 205: Seleções para o parâmetro ID1278

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Controle de velocidade de loop fechado	
1	Limite de frequência positiva e negativa	
2	Saída do gerador de rampa (-/+)	
3	Limite de frequência negativa – Saída do gerador de rampa	
4	Saída do gerador de rampa – Limite de frequência positivo	
5	Saída do gerador de rampa com janela	
6	0 – Saída do gerador de rampa	
7	Saída do gerador de rampa com janela e limites de ativação/desativação	

Para a seleção deste parâmetro em conversores NXS, consulte ID644.

1285 LIMITE DE FREQUÊNCIA POSITIVA 6 (2.6.20)

Use este parâmetro para definir o limite final de referência de frequência para a direção positiva.

Limite de frequência máximo para o conversor. O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1286 LIMITE DE FREQUÊNCIA NEGATIVO 6 (2.6.19)

Use este parâmetro para definir o limite final de referência de frequência para a direção negativa.

Limite de frequência mínimo para o conversor. O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1287 LIMITE DE TORQUE DO MOTOR 6 (2.6.22)

Use este parâmetro para definir o limite máximo de torque do lado do motor.

O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1288 LIMITE DE TORQUE DO GERADOR 6 (2.6.21)

Use este parâmetro para definir o limite máximo de torque do lado gerador.

O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1289 LIMITE DE POTÊNCIA DO MOTOR 6 (2.6.23.20)

Use este parâmetro para definir o limite máximo de potência do lado do motor.

Somente para modo de controle de loop fechado.

1290 LIMITE DE POTÊNCIA DO GERADOR 6 (2.6.23.19)

Use este parâmetro para definir o limite máximo de potência do lado gerador.

Somente para modo de controle de loop fechado.

1316 RESPOSTA DE FALHA DE FREIO 6 (2.7.28)

Use este parâmetro para definir o tipo de resposta a uma falha de freio.

Tabela 206: Seleções para o parâmetro ID1316

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com ID506	
3	Falha, modo de parada após falha sempre por desaceleração	

1317 ATRASOS DE FALHA DE FREIO 6 (2.7.29)

Use este parâmetro para definir o atraso após o qual a falha de freio será ativada quando houver um atraso mecânico no freio.

Consulte o parâmetro ID1210.

1324 SELEÇÃO DE MESTRE/SEGUIDOR 6 (2.11.1)

Use este parâmetro para selecionar o modo Mestre/seguidor.

Quando o valor Seguidor é selecionado, o comando Solicitação de funcionamento é monitorado do Mestre. Todas as outras referências são selecionáveis pelos parâmetros.

Tabela 207: Seleções para o parâmetro ID1324

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Conversor único	
1	Master	
2	Follower	

1352 ATRASO DE FALHA DE SYSTEMBUS 6 (2.7.31)

Use este parâmetro para definir o tempo máximo de ausência de pulsação antes de ocorrer uma falha de SystemBus.

1355 A 1369 FLUXO 10-150% 6 (2.6.25.1 - 2.6.25.15)

Use este parâmetro para definir o nível do fluxo como uma porcentagem da tensão do fluxo nominal.

Tensão do motor correspondente a 10%-150% do fluxo como um percentual da tensão do fluxo nominal.

1385 BIT DE ID LIVRE D02 6 (P2.3.2.6)

Use este parâmetro para selecionar o sinal que controla a saída digital.

O parâmetro deve ser definido no formato xxxx.yy onde xxxx é o número de ID de um sinal e yy é o número do bit. Por exemplo, o valor para o controle de D0 é 43,06. 43 é o Número de ID da Palavra de status. Portanto, a saída digital estará ATIVADA quando o número de bit 06 da Palavra de status (ID no. 43), isto é, Ativar funcionamento, estiver ativo.

1401 FLUXO DO ESTADO DE PARADA 6 (2.6.23.24)

Use este parâmetro para definir o fluxo mantido no motor após a parada do conversor de frequência.

O fluxo é mantido pelo tempo definido pelo parâmetro ID1402. Este parâmetro pode ser usado somente em modo de controle de motor de loop fechado.

1402 ATRASO DE DESATIVAÇÃO DO FLUXO 6 (2.6.23.23)

Use este parâmetro para definir o período pelo qual o fluxo de estado de parada é mantido no motor após a parada do conversor de frequência.

O fluxo definido pelo parâmetro ID1401 é mantido no motor pelo tempo definido após o conversor ser parado. Essa função é usada para encurtar o tempo antes que o torque total do motor esteja disponível.

Tabela 208: Seleções para o parâmetro ID1402

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Nenhum fluxo após o motor ser parado.	
>0	O atraso de desativação do fluxo em segundos.	
<0	O fluxo é mantido no motor após parada até que a próxima solicitação de funcionamento seja fornecida ao conversor.	

1412 GANHO DO ESTABILIZADOR DE TORQUE 6 (2.6.26.1)

Use este parâmetro para definir o ganho do estabilizador de torque em uma operação de controle de ciclo aberto.

Ganho adicional para o estabilizador de torque em frequência zero.

1413 AMORTECIMENTO DO ESTABILIZADOR DE TORQUE 6 (2.6.26.2)

Use este parâmetro para definir a constante de tempo de amortecimento do estabilizador de torque.

Quanto maior o valor do parâmetro, menor será a constante de tempo.

Se um motor de PMS for usado no modo de controle de Loop aberto, é recomendável usar o valor 980 neste parâmetro em vez de 1000.

1414 GANHO DO ESTABILIZADOR DE TORQUE NO PONTO DE ENFRAQUECIMENTO DO CAMPO 6 (2.6.26.3)

Use este parâmetro para definir o ganho do estabilizador de torque no ponto de enfraquecimento do campo em uma operação de controle de ciclo aberto.

1424 ATRASO DE REINÍCIO 6 (2.6.17)

Use este parâmetro para definir o atraso durante o qual o conversor não poderá ser reiniciado após parada de desaceleração (partida dinâmica não está em uso).

O tempo pode ser configurado como 60.000 segundos. O modo de controle de Loop fechado usa um atraso diferente.

**INDICAÇÃO!**

Esta função não estará disponível quando partida dinâmica estiver selecionada para função de partida (ID505).

O parâmetro está disponível apenas para conversores NXP.

1516 TIPO DE MODULADOR 6 (2.4.20)

Use este parâmetro para selecionar o tipo de modulador.

Algumas operações exigem o uso de um modulador de software.

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Modulador ASIC	<p>Uma terceira injeção harmônica clássica O espectro é ligeiramente melhor quando comparado ao modulador do Software 1.</p> <p>INDICAÇÃO!</p> <p>Um modulador ASIC não pode ser usado ao utilizar DriveSynch ou motor PMS com um codificador de tipo incremental.</p>
1	Modulador de software 1	<p>Modulador de vetor simétrico com vetores zero simétricos. A distorção de corrente será menor que com o modulador de software 2 se impulsioneamento for usado.</p> <p>INDICAÇÃO!</p> <p>Recomendado para DriveSynch (definido por padrão quando DS estiver ativado) e necessário ao usar motor PMS com um codificador incremental.</p>

1536 FALHA DO SEGUIDOR 6 (2.11.8)

Use este parâmetro para selecionar a resposta do conversor mestre para uma falha em qualquer um dos conversores seguidores.

Para fins de diagnóstico, quando um dos conversores acionar uma falha, o conversor mestre enviará um comando para acionar o Coletor de dados em todos os conversores.

Tabela 209: Seleções para o parâmetro ID1536

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Sem resposta	
1	Aviso	
2	Falha, modo de parada após falha de acordo com função de Parada	

1550 GANHO DO ESTABILIZADOR DO CÍRCULO DE FLUXO 6 (2.6.26.5)

Use este parâmetro para definir o ganho do estabilizador do círculo de fluxo.

Ganho para o estabilizador do círculo de fluxo (0-32766)

1551 TC DO ESTABILIZADOR DE FLUXO 6 (2.6.26.6)

Use este parâmetro para definir o coeficiente do filtro do estabilizador de corrente de identificação.

1552 TC DO ESTABILIZADOR DE TENSÃO 6 (2.6.26.11)

Use este parâmetro para definir a taxa de amortecimento do estabilizador de tensão.

Razão de amortecimento do estabilizador de tensão, (0-1000).

1553 LIMITE DO ESTABILIZADOR DE TENSÃO 6 (2.6.26.11)

Use este parâmetro para definir os limites para a saída do estabilizador de tensão.

Este parâmetro define os limites para a saída do estabilizador de tensão, isto é, os valores máx. e mín. para df de termo de correção em EscalaFreq.

1566 CORRENTE DE PULSO DE POLARIDADE 6 (P2.6.24.5)

Use este parâmetro para definir o nível de corrente para a verificação de direção de polaridade do eixo magnético durante a identificação do ângulo de partida.

O valor 0 significa que o nível de corrente interna é usado, o que geralmente é ligeiramente mais alto do que a corrente de identificação normal definida por P2.6.24.4. A verificação de direção de polaridade é raramente necessária, pois a identificação em si já fornece a direção correta. Portanto, na maioria dos casos, essa função pode ser desativada ao definir qualquer valor de parâmetro negativo, recomendado especialmente se falhas F1 ocorrerem durante a identificação.

1587 D01 RETARDADA DE INV 6 (P2.3.1.5)

Use este parâmetro para inverter o sinal da saída digital retardado.

Inverte sinal de saída digital retardada 1.

1588 D02 RETARDADA DE INV 6 (P2.3.2.5)

Use este parâmetro para inverter o sinal da saída digital retardado.

Inverte sinal de saída digital retardada 2.

1691 ID DO ÂNGULO DE PARTIDA MODIFICADO 6 (P2.6.24.3)

Use este parâmetro para selecionar a identificação do ângulo de partida quando nenhum codificador absoluto ou codificador incremental com zpulse for usado.

Uma identificação para o ângulo de partida, isto é, a posição do eixo magnético do rotor em relação ao eixo magnético da fase U do estator, será necessária se nenhum codificador absoluto ou codificador incremental com zpulse for usado. Esta função define como a identificação do ângulo de partida é efetuada nesses casos. O tempo de identificação depende das características elétricas do motor, mas geralmente leva de 50 ms a 200 ms.

No caso de codificadores absolutos, o ângulo de partida lê o valor do ângulo diretamente do codificador. Por outro lado, o pulso z do codificador incremental será usado

automaticamente para sincronização se sua posição estiver definida como diferente de zero em P2.6.24.2. Além disso, para codificadores absolutos, P2.6.24.2 deverá ser diferente de zero. Caso contrário, será interpretado que a rodada de identificação do codificador não foi concluída e a execução será proibida exceto se o canal absoluto for ignorado pela identificação de ângulo de partida.



INDICAÇÃO!

ModulatorType (P2.4.20) precisa ser > 0 para usar esta função.

Tabela 210: Seleções para o parâmetro ID1691

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Automática	A decisão de usar identificação de ângulo de partida é efetuada automaticamente com base no tipo de codificador conectado ao conversor de frequência. Isso servirá a casos comuns. Compatibilidade: placas OPT-A4, OPT-A5, OPT-A7 e OPT-AE.
1	Forçada	Ignora a lógica automática de conversor de frequência e força a identificação do ângulo de partida a permanecer ativa. Pode ser usada, por exemplo, com codificadores absolutos para ignorar informações de canal absoluto e usar uma identificação de ângulo de partida como alternativa.
2	Ao LIGAR	Como padrão, uma identificação de ângulo de partida será repetida a cada partida se a identificação estiver ativa. Esta configuração permitirá identificação somente na primeira partida após o conversor de frequência ser ligado. Em partidas consecutivas, o ângulo será atualizado com base na contagem de pulsos do codificador.
10	Disabled	Usado quando o pulso Z do codificador é utilizado para identificação do ângulo de partida.

1693 CORRENTE DE I/F 6 (P2.6.24.6)

Use este parâmetro para definir o nível de corrente que será usado quando o controle I/f para motores PMS for ativado.

O parâmetro de Corrente de I/f é usado para várias finalidades diferentes.

CONTROLE DE I/F

Este parâmetro define o nível de corrente durante controle de I/f, em percentual da corrente nominal do motor

POSIÇÃO ZERO COM CODIFICADOR INCREMENTAL E PULSO Z

Em controle de ciclo fechado que utilize o pulso z do codificador, este parâmetro também definirá o nível de corrente usado ao iniciar antes que o pulso z seja recebido para sincronização.

IDENTIFICAÇÃO DE ÂNGULO DE PARTIDA DE CC

Este parâmetro definirá o nível de corrente CC quando o Tempo de Identificação do Ângulo de Partida for definido como maior que zero. Consulte Tempo de Identificação do Ângulo de Partida P2.8.5.5.

1720 RAZÃO DO LIMITE DO ESTABILIZADOR DE TORQUE 6 (2.6.26.4)

Use este parâmetro para definir um limite para a saída do estabilizador de torque.

ID111 * ID1720 = Limite do estabilizador de torque

1738 GANHO DO ESTABILIZADOR DE TENSÃO 6 (2.6.26.9)

Use este parâmetro para definir o ganho do estabilizador de tensão.

1756 CORRENTE DE ID DO ÂNGULO DE PARTIDA 6 (P2.6.24.4)

Use este parâmetro para definir o nível de corrente usado na identificação de ângulo de partida.

O nível correto depende do tipo de motor usado. Em geral, 50% da corrente nominal do motor parece ser suficiente, mas dependendo, por exemplo, do nível de saturação do motor, uma corrente mais alta poderá ser necessária.

1790 LIMITE DE CONTROLE DE I/F 6 (P2.6.24.7)

Use este parâmetro para definir o limite de frequência para o controle I/f.

Este parâmetro define o limite de frequência para controle de I/f em percentual da frequência nominal do motor. O controle de I/f será usado se a frequência estiver abaixo desse limite. A operação voltará ao normal quando a frequência estiver acima deste limite com histerese de 1 Hz.

1796 COEFICIENTE DO ESTABILIZADOR DE FLUXO 6 (2.6.26.8)

Use este parâmetro para definir o coeficiente do estabilizador de fluxo dos motores de indução.

1797 GANHO DO ESTABILIZADOR DE FLUXO 6 (2.6.26.7)

Use este parâmetro para definir o ganho do estabilizador de fluxo dos motores de indução.

1801 FREQUÊNCIA PREDEFINIDA DE FALHA DE FB 6 (P2.7.40)

Use este parâmetro para definir a referência de frequência para o aviso de comunicação fieldbus.

Este parâmetro representa o valor de referência de frequência que será usado quando fieldbus for o local de controle ativo, se a falha de fieldbus estiver ativa e se a resposta à falha (parâm. ID733) for definida como 4/Alerta:FPredef.

This parameter is present in NXP drives only.

1900 RAMPA; IGNORAR S2 6 (P2.4.21)

Use este parâmetro para ignorar a segunda rampa S de canto.

Esta função é usada para ignorar a segunda rampa S de canto (isto é, evitar aumento de velocidade desnecessário, mostrado na linha sólida em *Fig. 90 Rampa; ignorar S2*) quando a referência é alterada antes que a velocidade final seja atingida. S4 também é ignorado quando a referência é aumentada enquanto a velocidade está sendo reduzida.

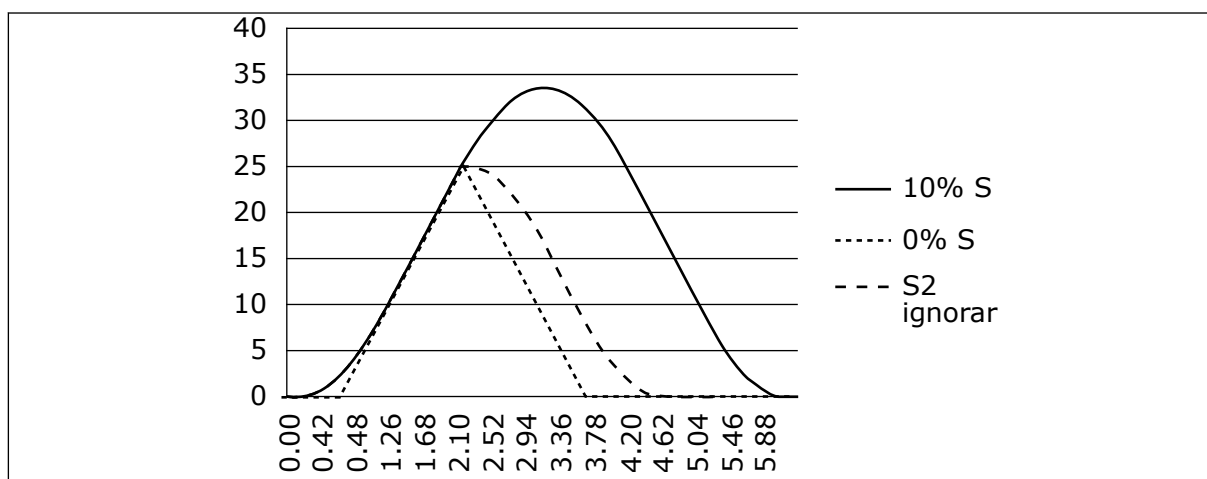


Fig. 90: Rampa; ignorar S2

A segunda curva S é ignorada quando referência é alterada em 25 Hz.

9.1 PARÂMETROS DE CONTROLE DO TECLADO

Diferentemente dos parâmetros listados acima, esses parâmetros estão localizados no menu M3 do teclado de controle. Os parâmetros de referência de frequência e torque não possuem um número de ID.

114 BOTÃO DE PARADA ATIVADO (3.4, 3.6)

Use este parâmetro para ativar o botão de parada do teclado.

Se você desejar tornar o botão de Parada um "hotspot" que sempre para o conversor independente do local de controle selecionado, atribua o valor 1 a esse parâmetro. Consulte também o parâmetro ID125.

125 LOCAL DE CONTROLE (3.1)

Use este parâmetro para selecionar o local de controle.

O local de controle ativo pode ser alterado com este parâmetro. Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

Pressionar o botão Iniciar por 3 segundos selecionará o teclado de controle como o local de controle ativo e copiará as informações de status da execução (Executar/Parar, direção e referência).

Tabela 211: Seleções para o parâmetro ID125

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Controle de PC, ativado por NCDrive	
1	Terminal de E/S	
2	Teclado	
3	Fieldbus	

123 DIREÇÃO DO TECLADO (3.3)

Use este parâmetro para definir a direção de rotação do motor quando o local de controle é o teclado.

Tabela 212: Seleções para o parâmetro ID123

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Avanço	A rotação do motor será para frente quando o teclado for o local de controle ativo.
1	Reverter	A rotação do motor será para trás quando o teclado for o local de controle ativo.

Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

R3.2 REFERÊNCIA DO TECLADO (3.2)

A referência de frequência pode ser ajustada do teclado com este parâmetro.

A frequência de saída pode ser copiada como a referência do teclado ao pressionar o botão Parar por 3 segundos quando você estiver em qualquer uma das páginas do menu M3. Para obter mais informações, consulte o Manual do Usuário do produto.

167 REFERÊNCIA DE PID 1 57 (3.4)

Use este parâmetro para definir o valor de referência do controlador PID.

A referência de teclado do controlador PID pode ser definida entre 0% e 100%. Este valor de referência será a referência de PID ativa se o parâmetro ID332 for igual a 2.

168 REFERÊNCIA DE PID 2 57 (3.5)

Use este parâmetro para definir o valor de referência do controlador PID.

A referência de teclado do controlador PID 2 pode ser definida entre 0% e 100%. Esta referência estará ativa se a função DIN5 = 13 e o contato DIN5 estiver fechado.

R3.5 REFERÊNCIA DE TORQUE 6 (3.5)

Define aqui a referência de torque em -300,0...300,0%.

9.2 FUNÇÃO DE MESTRE/SEGUIDOR (SOMENTE NXP)

A função Mestre/Seguidor foi projetada para aplicativos nos quais o sistema é executado por vários conversores NXP e os eixos do motor são acoplados uns aos outros através de equipamentos, corrente, correia etc. Recomenda-se que o modo de controle de Loop fechado seja usado.

Os sinais de controle de Partida/Parada externos estão conectados somente ao conversor Mestre. Referências de velocidade e torque e modos de controle são selecionados para cada conversor separadamente. O Mestre controla os Seguidores via SystemBus. Geralmente, a velocidade da estação Mestre é controlada e outros conversores seguem sua referência de torque ou velocidade.

O controle de torque do Seguidor deverá ser usado quando os eixos do motor dos conversores Mestre e Seguidor forem acoplados solidamente entre si com equipamentos, uma corrente etc. Portanto, nenhuma diferença de velocidade entre os conversores é possível. Controle de janela é recomendado para manter a velocidade do seguidor próxima a do mestre.

O controle de velocidade do Seguidor deverá ser usado quando a demanda de precisão de velocidade for inferior. Em tais casos, o uso da queda de carga é recomendado em todos os conversores para equilibrar a carga.

9.2.1 CONEXÕES FÍSICAS DO LINK DO MESTRE/SEGUIDOR

Nas figuras abaixo, o conversor mestre está localizado no lado esquerdo e todos os outros são seguidores. O link físico do mestre/seguidor pode ser criado com a placa opcional OPTD2. Consulte o Manual do usuário das placas de E/S VACON® NX para obter mais informações.

9.2.2 CONEXÃO DE FIBRA ÓPTICA ENTRE OS CONVERSORES DE FREQUÊNCIA COM OPTD2

A placa OPTD2 no Mestre possui as seleções padrão de jumpers, ou seja, X6:1-2, X5:1-2. Para os seguidores, as posições dos jumpers devem ser alteradas: X6:1-2, X5:2-3. Esta placa também tem uma opção de comunicação CAN útil para monitoramento de vários conversores com software de PC NCDriver, ao comissionar funções de Seguidor de mestre e sistemas de linha.

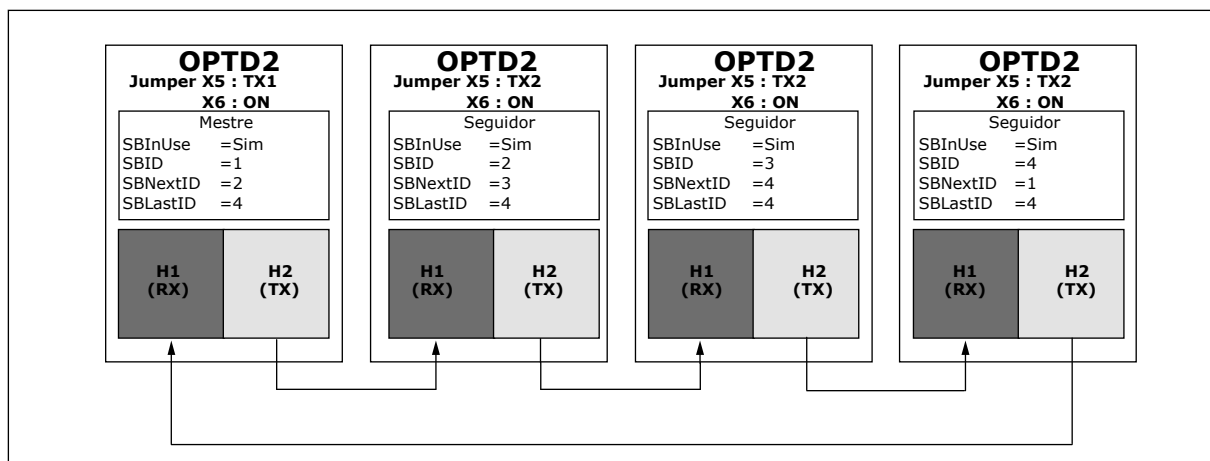


Fig. 91: Conexões físicas de barramento do sistema com a placa OPTD2

Para obter informações sobre os parâmetros da placa de expansão OPTD2, consulte o Manual do usuário das placas de E/S VACON® NX.

9.3 CONTROLE DE FREIO EXTERNO COM LIMITES ADICIONAIS (IDS 315, 316, 346 A 349, 352, 353)

O freio externo usado para frenagem adicional pode ser controlado através dos parâmetros ID315, ID316, ID346 a ID349 e ID352/ID353. Selecionar Ativar/Desativar controle do freio, definir os limites de torque ou frequência aos quais o freio deve reagir e definir os atrasos de ativação/desativação de freio permitirão um controle eficaz do freio.



INDICAÇÃO!

Durante a Rodada de identificação (consulte o parâmetro ID631), o controle de freio será desativado.

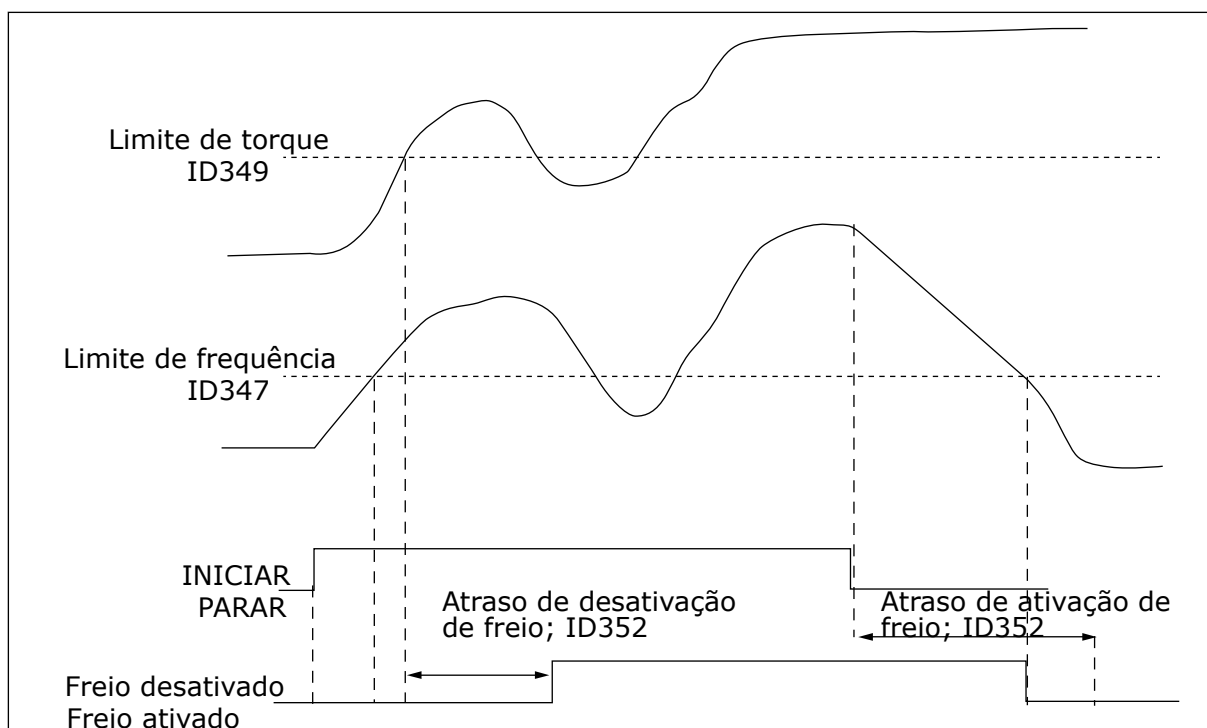


Fig. 92: Controle de freio com limites adicionais

Em 21 acima, o controle de freio é definido para reagir ao limite de supervisão de torque (parâmetro ID349) e limite de supervisão de frequência (ID347). Além disso, o mesmo limite de frequência é usado para controle de ativação/desativação de freio ao atribuir o valor 4 ao parâmetro ID346. O uso de dois limites de frequência diferentes também é possível. Em seguida, os parâmetros ID315 e ID346 devem receber o valor 3.

Freio desativado: para que o freio seja liberado, três condições deverão ser atendidas: 1) o conversor deverá estar em estado de funcionamento, 2) o torque deverá estar acima do limite definido (se usado) e 3) a frequência de saída deverá estar acima do limite definido (se usada).

Freio ativado: O comando Parar ativa a contagem de atraso do freio e o freio é fechado quando a frequência de saída cai abaixo do limite definido (ID315 ou ID346). Como precaução, o freio fecha quando o atraso do freio expira, por fim.



INDICAÇÃO!

Uma falha ou estado de Parada fechará o freio imediatamente sem um atraso.

É altamente recomendável que o atraso de ativação do freio seja mais longo que o tempo de rampa para evitar danificar o freio.

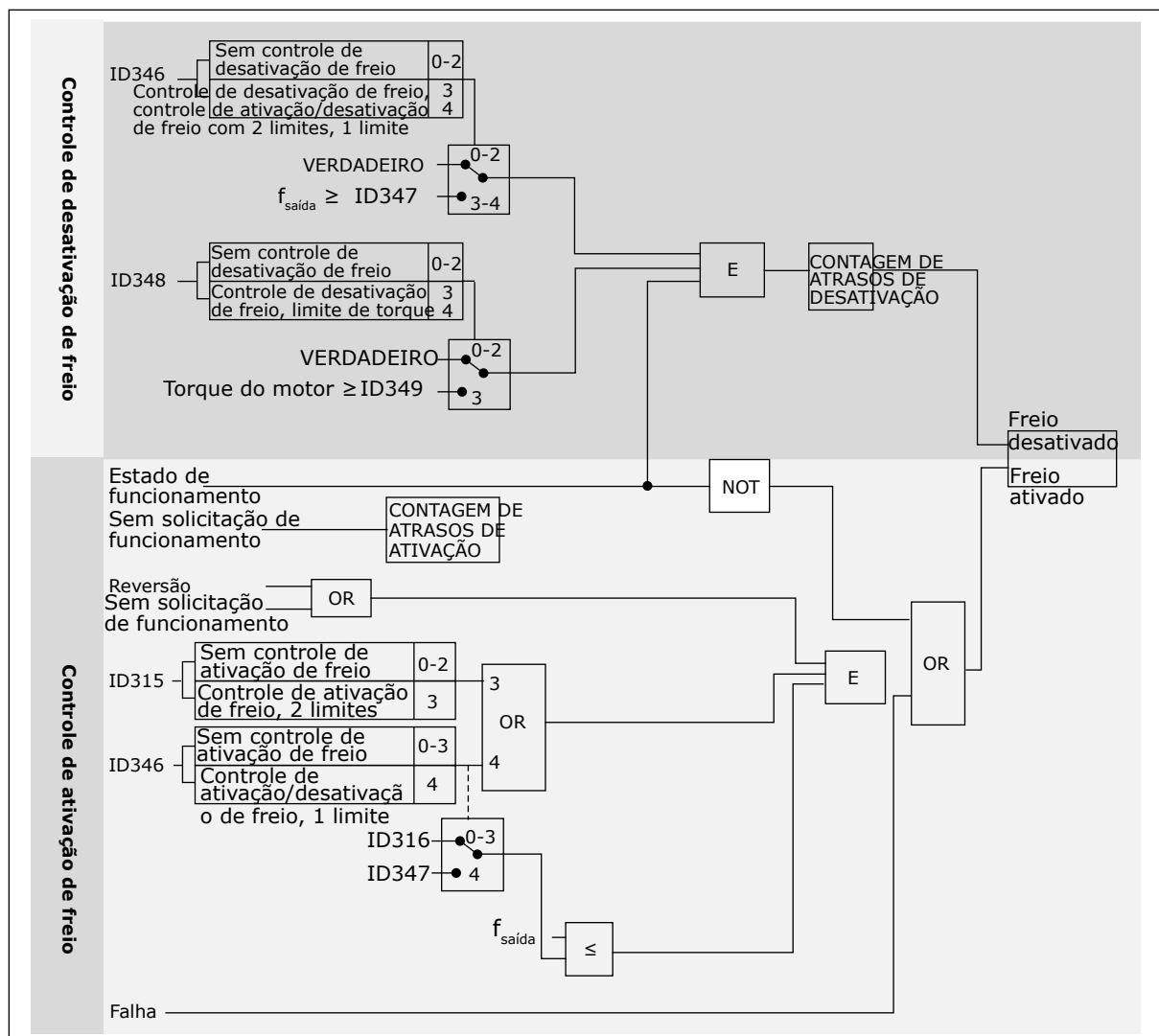


Fig. 93: Lógica de controle do freio

Ao usar a função Seguidor de mestre, o conversor seguidor abrirá o freio ao mesmo tempo que o Mestre mesmo se as condições do Seguidor para abertura do freio não tiverem sido atendidas.

9.4 PARÂMETROS DA PROTEÇÃO TÉRMICA DO MOTOR (IDS 704 A 708)

A proteção térmica do motor evita que o motor aqueça demais.

O conversor de frequência pode fornecer uma corrente mais alta que a corrente nominal. A alta corrente pode ser necessária para a carga e isso deve ser usado. Nessas condições, há um risco de sobrecarga térmica. Baixas frequências apresentam um risco maior. Em baixas frequências, o efeito de arrefecimento e a capacidade do motor são reduzidos. Se o motor possuir um ventilador externo, a redução de carga em baixas frequências será menor.

A proteção térmica do motor é baseada em cálculos. A função de proteção usa a corrente de saída do conversor para saber qual é a carga do motor. Se a placa de controle não estiver energizada, os cálculos serão redefinidos.

A proteção termal do motor pode ser ajustada com parâmetros. A corrente termal IT especifica que a corrente de carga acima, que sobrecarrega o motor. Esse limite de corrente é uma função da frequência de saída.

O estágio térmico do motor pode ser monitorado na exibição do teclado de controle. Consulte o Manual do Usuário do produto.

**INDICAÇÃO!**

Se você usar cabos de motor longos (máx. de 100 m) junto com conversores pequenos ($\leq 1,5$ kW), a corrente do motor medida pelo conversor pode ser muito maior do que a corrente real do motor. Isso ocorre porque há correntes capacitivas no cabo do motor.

**CUIDADO!**

Certifique-se de que o fluxo de ar até o motor não esteja bloqueado. Se o fluxo de ar estiver bloqueado, a função não protegerá o motor, e ele pode ficar quente demais. Isso pode causar danos ao motor.

9.5 PARÂMETROS DA PROTEÇÃO CONTRA ESTOLAGEM (IDS 709 A 712)

A função de proteção contra estolagem do motor oferece proteção ao motor contra sobrecargas breves. Uma sobrecarga pode ser causada, por exemplo, por um eixo estolado. É possível definir o tempo de reação da proteção contra estolagem como menor do que aquele da proteção térmica do motor.

O status de estolagem do motor é especificado com os parâmetros ID710 (Corrente de estolagem) e ID712 (Limite de frequência de estolagem). Se a corrente for maior do que o limite definido, e a frequência de saída for menor do que o limite, o motor estará em um estado de estolagem.

A proteção contra estolagem é um tipo de proteção contra sobrecorrente.

**INDICAÇÃO!**

Se você usar cabos de motor longos (máx. de 100 m) junto com conversores pequenos ($\leq 1,5$ kW), a corrente do motor medida pelo conversor pode ser muito maior do que a corrente real do motor. Isso ocorre porque há correntes capacitivas no cabo do motor.

9.6 PARÂMETROS DA PROTEÇÃO CONTRA SUBCARGA (IDS 713 A 716)

O propósito da proteção contra subcarga do motor é o de garantir de que haja uma carga no motor quando o conversor estiver operando. Se o motor perder a carga, pode ocorrer um problema no processo. Por exemplo, uma correia pode arrebentar, ou uma bomba pode secar.

Você pode ajustar a proteção contra subcarga do motor com os parâmetros ID714 (Carga da área de enfraquecimento de campo) e ID715 (Carga de frequência zero). A curva de subcarga é uma curva quadrática entre a frequência zero e o ponto de enfraquecimento do campo. A proteção não estará ativa abaixo de 5 Hz. O contador de tempo de subcarga não opera abaixo de 5 Hz.

Os valores dos parâmetros de proteção contra subcarga são definidos em percentual do torque nominal do motor. Para encontrar a razão de escala para o valor de torque interno, use os dados da placa de identificação do motor, a corrente nominal do motor e a corrente nominal do IH do conversor. Se você usar uma corrente diferente da corrente nominal do motor, a precisão do cálculo será reduzida.



INDICAÇÃO!

Se você usar cabos de motor longos (máx. de 100 m) junto com conversores pequenos ($\leq 1,5$ kW), a corrente do motor medida pelo conversor pode ser muito maior do que a corrente real do motor. Isso ocorre porque há correntes capacitivas no cabo do motor.

9.7 PARÂMETROS DE CONTROLE DE FIELDBUS (IDS 850 A 859)

Os parâmetros de controle de fieldbus são usados quando a frequência ou a referência de velocidade vem do fieldbus (Modbus, Profibus, DeviceNet etc.). Com a seleção de saída de dados de fieldbus 1-8, você pode monitorar os valores do fieldbus.

9.7.1 SAÍDA DE DADOS DE PROCESSO (ESCRAVO -> MESTRE)

O mestre de fieldbus pode ler os valores reais do conversor de frequência usando variáveis de dados de processos. As aplicações Básica, Padrão, Local/Remota, Multipasso, Controle de PID e Controle de bombas e ventiladores usam dados de processos da seguinte forma:

Tabela 213: Os valores padrão para Saída de dados do processo no fieldbus

Dados	Valor padrão	Unidade	Escala	ID
Saída de dados de processo 1	Frequência de saída	Hz	0,01 Hz	1
Saída de dados de processo 2	Velocidade do motor	rpm	1 rpm	2
Saída de dados de processo 3	Corrente do motor	A	0,1 A	45
Saída de dados de processo 4	Torque do motor	%	0.1%	4
Saída de dados de processo 5	Potência do motor	%	0.1%	5
Saída de dados de processo 6	Tensão do motor	V	0,1 V	6
Saída de dados de processo 7	Tensão do circuito intermediário CC	V	1 V	7
Saída de dados de processo 8	Código de falha ativo	-	-	37

O aplicativo multifinalidade possui um parâmetro seletor para cada dado do processo. Os valores de monitoramento e os parâmetros de conversores podem ser selecionados usando o número de ID. As seleções padrão estão descritas na tabela acima.

9.7.2 ESCALA DE CORRENTE EM DIFERENTES TAMANHOS DE UNIDADES



INDICAÇÃO!

O valor de monitoramento ID45 (geralmente em dados de processo OUT3) é fornecido apenas com uma casa decimal.

Tabela 214: Escala de corrente em diferentes tamanhos de unidades

Tensão	Tamanho	Escala
208 - 240 VCA	NX_2 0001 - 0011	100 - 0,01 A
208 - 240 VCA	NX_2 0012 - 0420	10 - 0,1 A
380 - 500 VCA	NX_5 0003 - 0007	100 - 0,01 A
380 - 500 VCA	NX_5 0009 - 0300	10 - 0,1 A
380 - 500 VCA	NX_5 0385 -	1 - 1 A
525 - 690 VCA	NX_6 0004 - 0013	100 - 0,01 A
252 - 690 VCA	NX_6 0018 -	10 - 0,1 A

9.7.3 DADOS DE PROCESSO EM (MESTRE -> ESCRAVO)

Palavra de controle, Referência e Dados de processo são usados em aplicativos Tudo em um da seguinte forma:

Tabela 215: Aplicativos Básico, Padrão, Local/Remoto, Multipasso

Dados	Valor	Unidade	Escala
Referência	Referência de velocidade	%	0.01%
Palavra de controle	Comando Iniciar/Parar Comando de reset de falha	-	-
PD1 - PD8	Não usado	-	-



INDICAÇÃO!

As configurações na tabela abaixo são padrões de fábrica. Consulte também o grupo de parâmetros G2.9.

Tabela 216: Aplicativo de controle multifinalidade

Dados	Valor	Unidade	Escala
Referência	Referência de velocidade	%	0.01%
Palavra de controle	Comando Iniciar/Parar Comando de reset de falha	-	-
Dados de processo IN1	Referência de torque	%	0.1%
Dados de processo IN2	Entrada analógica livre	%	0.01%
Dados de processo IN3	Ajustar entrada	%	0.01%
PD3 – PD8	Não usado	-	-

Tabela 217: Aplicativos de controle de PID e controle de bombas e ventiladores

Dados	Valor	Unidade	Escala
Referência	Referência de velocidade	%	0.01%
Palavra de controle	Comando Iniciar/Parar Comando de reset de falha	-	-
Dados de processo IN1	Referência para controlador PID	%	0.01%
Dados de processo IN2	Valor real 1 para controlador PID	%	0.01%
Dados de processo IN3	Valor real 2 para controlador PID	%	0.01%
PD4 – PD8	Não usado	-	-

9.8 PARÂMETROS DE LOOP FECHADO (IDS 612 A 621)

Selecione o modo de controle de loop fechado ao definir o valor 3 ou 4 para parâmetro ID600.

O modo de controle de loop fechado (consulte Capítulo 600 *Modo de controle do motor 234567 (2.6.1)*) é usado quando desempenho aprimorado próximo à velocidade zero e melhor precisão de velocidade estática com maiores velocidades são necessários. O modo de controle de loop de fechado é baseado no "controle de vetor e corrente orientado pelo fluxo do rotor". Com esse princípio de controle, as correntes de fase são divididas em corrente de produção de torque e corrente de magnetização. Portanto, a máquina de indução de gaiola pode ser controlada na forma de um motor CC estimulado separadamente.

**INDICAÇÃO!**

Esses parâmetros podem ser usados somente com o conversor VACON® NXP.

EXEMPLO:

Modo de controle do motor = 3 (controle de velocidade de loop fechado)

Esse é o modo de operação usual quando tempos de resposta rápidos, alta precisão ou execução controlada em frequências zero são necessários. A placa do codificador deve ser conectado ao slot C da unidade de controle. Defina o parâmetro P/R do codificador (P7.3.1.1). Execute em loop aberto e verifique a velocidade e a direção do codificador (V7.3.2.2). Alterne a fiação do codificador ou as fases dos cabos do motor se necessário. Não execute se a velocidade do codificador estiver incorreta. Programe a corrente sem carga para o parâmetro ID612 ou execute a rodada de identificação sem carga no eixo do motor e defina o parâmetro ID619 (Ajuste de escorregamento) para obter a tensão ligeiramente acima da curva de U/f linear com a frequência do motor em cerca de 66% da frequência nominal do motor. O parâmetro de velocidade nominal do motor (ID112) é crítico. O parâmetro Limite de corrente (ID107) controla o torque disponível linearmente em relação à corrente nominal do motor.

9.9 PRINCÍPIO DA PROGRAMAÇÃO "TERMINAL TO FUNCTION" (TTF)

O princípio de programação dos sinais de entrada e saída no Aplicativo de controle multifinalidade, bem como no Aplicativo de controle de bombas e ventiladores (e parcialmente nos outros aplicativos), é diferente do método convencional usado em outros aplicativos do VACON® NX.

No método de programação convencional, método Function to Terminal Programming (FTT), você deve possuir uma entrada ou saída fixa para a qual uma determinada função é definida. Os aplicativos mencionados acima, no entanto, usam o método Terminal to Function Programming (TTF) no qual o processo de programação é executado inversamente: Funções são exibidas como parâmetros para os quais o operador define uma determinada entrada/saída. Consulte Aviso no Capítulo 9.9.2 *Definindo um terminal para uma determinada função com a ferramenta de programação NCDrive*.

9.9.1 DEFININDO UMA ENTRADA/SAÍDA PARA UMA DETERMINADA FUNÇÃO NO TECLADO

A conexão de uma determinada entrada ou saída a uma determinada função (parâmetro) é feita ao atribuir um valor apropriado ao parâmetro. O valor é formado pelo slot de placa da placa de controle do VACON® NX (consulte o Manual do usuário do produto) e respectivo número de sinal; consulte abaixo.

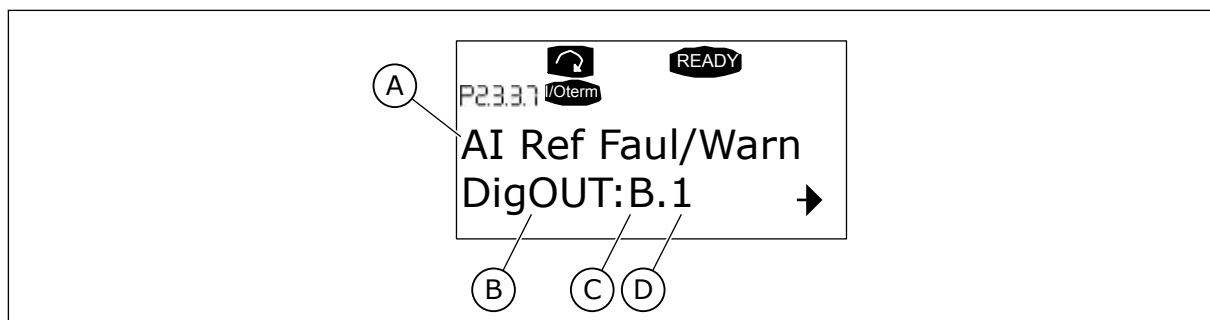


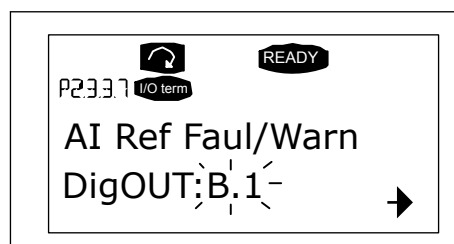
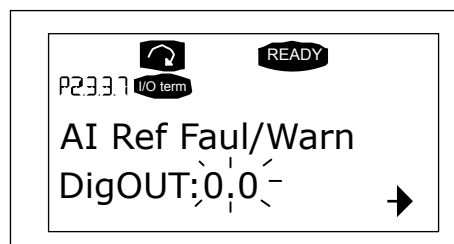
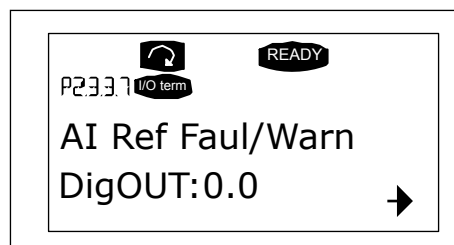
Fig. 94: Definindo uma entrada/saída para uma determinada função no teclado

- | | |
|---------------------|-----------------------|
| A. Nome da função | C. Slot |
| B. Tipo de terminal | D. Número do terminal |

EXEMPLO

Você deseja conectar o aviso/a falha de referência da função de saída digital (parâmetro 2.3.3.7) à saída digital D01 na placa básica OPTA1 (consulte o Manual do Usuário do produto).

- 1 Localize o parâmetro 2.3.3.7 no teclado. Pressione o botão Menu uma vez para entrar no modo de edição. Na linha de valor, você verá o tipo de terminal à esquerda (DigIN, DigOUT, An.IN, An.OUT) e à direita, a entrada/saída presente à qual a função está conectada (B.3, A.2 etc.), ou se não conectada, um valor (0,#).
- 2 Quando o valor estiver piscando, segure o botão Procurar para cima ou para baixo para encontrar o slot de placa desejado e o número de sinal. O programa rolará os slots da placa, começando em 0 e prosseguindo de A a E e a seleção de E/S de 1 a 10.
- 3 Após definir o valor desejado, pressione o botão Enter uma vez para confirmar a alteração.



9.9.2 DEFININDO UM TERMINAL PARA UMA DETERMINADA FUNÇÃO COM A FERRAMENTA DE PROGRAMAÇÃO NCDRIVE

Se você usar a ferramenta de programação NCDrive para parametrizar, será necessário estabelecer a conexão entre a função e entrada/saída da mesma forma que com o painel de controle. Apenas capture o código de endereço do menu suspenso na coluna Valor.

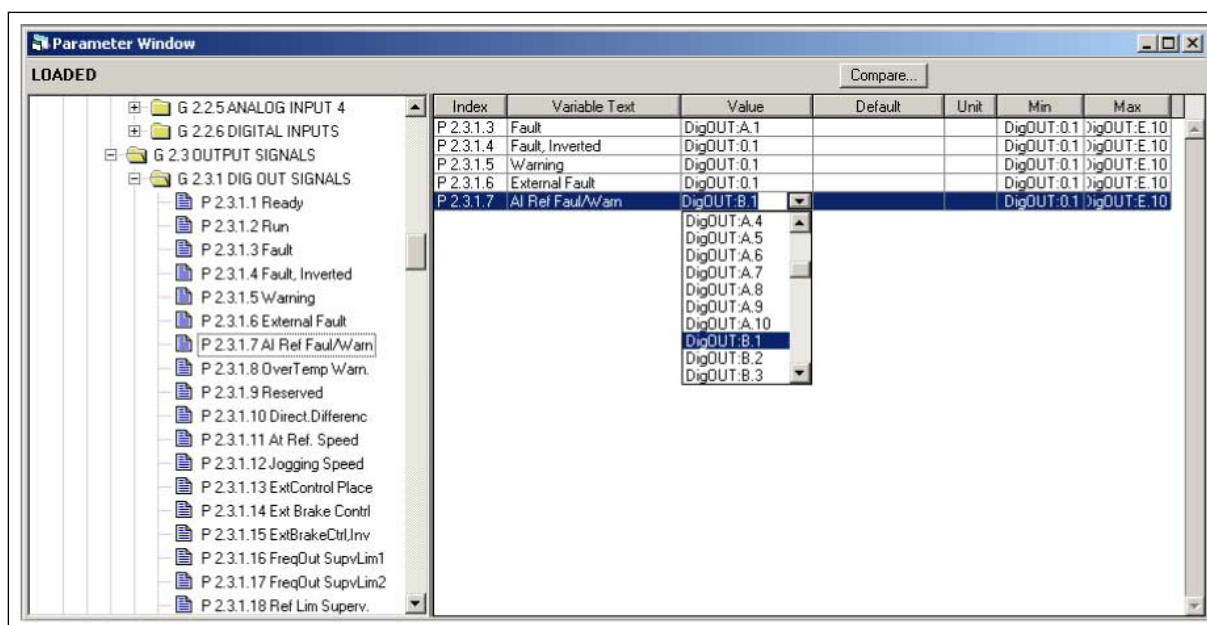


Fig. 95: Tela da ferramenta de programação NCDriver; inserindo o código do endereço



CUIDADO!

CERTIFIQUE-SE de não conectar duas funções em uma e a mesma saída para evitar saturações de funções e garantir uma operação sem falhas.



INDICAÇÃO!

As entradas, diferentemente das saídas, não podem ser alteradas no estado de FUNCIONAMENTO.

9.9.3 DEFININDO ENTRADAS/SAÍDAS NÃO USADAS

Todas as entradas e saídas não usadas devem receber o valor 0 e o valor 1 do slot de placa também para o número de terminal. O valor 0,1 também é o valor padrão para a maioria das funções. No entanto, se você desejar usar os valores de um sinal de entrada digital para, por exemplo, apenas fins de teste, será possível definir o valor do slot da placa como 0 e o número do terminal como qualquer outro número entre 2 e 10 para atribuir um estado VERDADEIRO à entrada. Em outras palavras, o valor 1 corresponde ao 'contato aberto' e os valores 2 a 10 ao 'contato fechado'.

No caso de entradas analógicas, atribuir o valor 1 ao número de terminal corresponde ao 0% do nível de sinal, o valor 2 corresponde a 20%, o valor 3 a 30% e assim por diante. Atribuir um valor 10 ao número de terminal corresponde a 100% do nível de sinal.

9.10 PARÂMETROS DE CONTROLE DE VELOCIDADE (SOMENTE APLICATIVO 6)

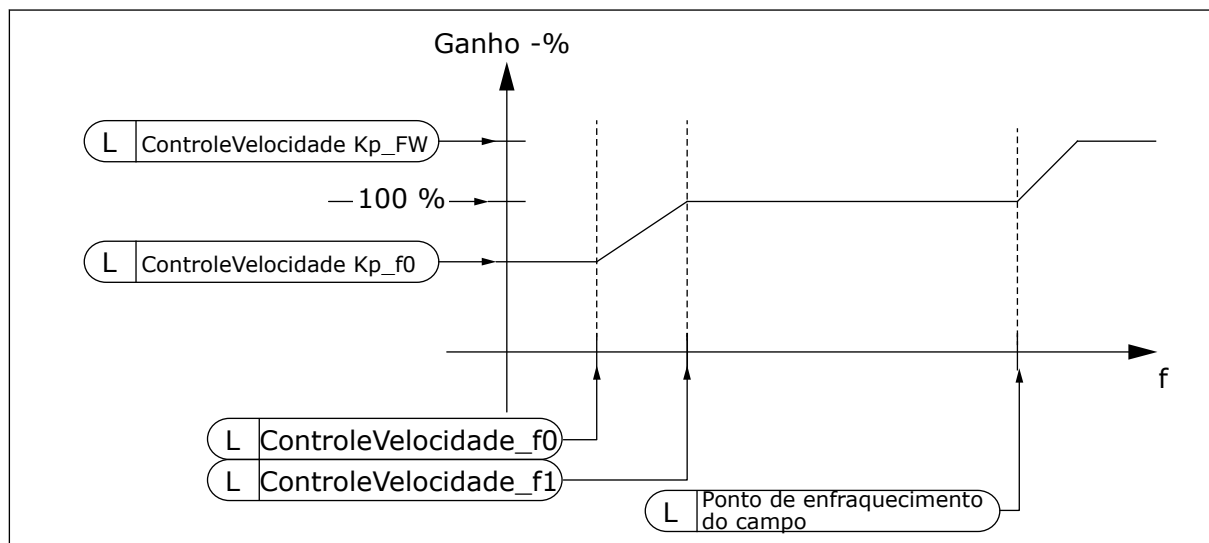


Fig. 96: Ganho adaptativo do controlador de velocidade

1295 GANHO MÍNIMO DO TORQUE DO CONTROLADOR DE VELOCIDADE 6 (2.6.23.30)

Use este parâmetro para definir a porcentagem de ganho relativo quando o torque está abaixo do torque de SPC mínimo.

O ganho relativo como um percentual de ID613 do controlador de velocidade quando a referência do torque ou a saída do controle de velocidade é inferior ao valor do parâmetro ID1296. Este parâmetro é normalmente usado para estabilizar o controlador de velocidade para um sistema de conversor com reação de equipamento.

1296 TORQUE DO CONTROLADOR DE VELOCIDADE MÍNIMO 6 (2.6.23.29)

Use este parâmetro para definir o limite de ganho do controlador de velocidade reduzida.

O nível de referência de torque abaixo do qual o ganho do controlador de velocidade é alterado de ID613 a ID1295. Isso está em percentual do torque nominal do motor. A alteração é filtrada de acordo com o parâmetro ID1297.

1297 TEMPO DE FILTRAGEM MÍNIMO DE TORQUE DO CONTROLADOR DE VELOCIDADE 6 (2.6.23.31)

Use este parâmetro para definir o tempo de filtragem para o ganho do controlador de velocidade.

Tempo de filtragem para torque quando o ganho do controlador de velocidade é alterado entre ID613 e ID1295 dependendo de ID1296.

1298 GANHO DO CONTROLADOR DE VELOCIDADE NA ÁREA DE ENFRAQUECIMENTO DE CAMPO 6 (2.6.23.28)

Use este parâmetro para definir o ganho final para o ganho do controlador de velocidade no ponto de enfaquecimento de campo.

O ganho relativo do controlador de velocidade na área de enfraquecimento de campo como um percentual do parâmetro ID613.

1299 GANHO DO CONTROLADOR DE VELOCIDADE F0 6 (2.6.23.27)

Use este parâmetro para definir a porcentagem de ganho relativo abaixo do ponto F0 do controlador de velocidade.

O ganho relativo do controlador de velocidade como um percentual do parâmetro ID613 quando a velocidade está abaixo do nível definido por ID1300.

1300 PONTO F0 DO CONTROLADOR DE VELOCIDADE 6 (2.6.23.26)

Use este parâmetro para definir o nível de velocidade abaixo do qual o ganho do controlador de velocidade é igual ao ganho F0 do controlador de velocidade.

O nível de velocidade em Hz abaixo do qual o ganho do controlador de velocidade é igual ao parâmetro ID1299.

1301 PONTO F1 DO CONTROLADOR DE VELOCIDADE 6 (2.6.23.25)

Use este parâmetro para definir o nível de velocidade acima do qual o ganho do controlador de velocidade é igual ao ganho P do controle de velocidade.

O nível de velocidade em Hz acima do qual o ganho do controlador de velocidade é igual ao parâmetro ID613. Da velocidade definida pelo parâmetro ID1300 até a velocidade definida pelo parâmetro ID1301, o ganho do controlador de velocidade muda linearmente dos parâmetros ID1299 a ID613 e vice-versa.

1304 JANELA POSITIVA 6 (2.10.12)

Use este parâmetro para definir o tamanho da janela na direção positiva da referência de velocidade final.

1305 JANELA NEGATIVA 6 (2.10.11)

Use este parâmetro para definir o tamanho da janela na direção negativa da referência de velocidade final.

1306 LIMITE DE DESATIVAÇÃO DA JANELA POSITIVA 6 (2.10.14)

Use este parâmetro para definir o limite de desativação positivo para o controlador de velocidade quando a velocidade volta para a janela.

1307 LIMITE DE DESATIVAÇÃO DA JANELA NEGATIVA 6 (2.10.13)

Use este parâmetro para definir o limite de desativação negativo para o controlador de velocidade quando a velocidade volta para a janela.

1311 TC DO FILTRO DE ERRO DE VELOCIDADE 6 (2.6.23.33)

Use este parâmetro para definir o tempo de filtragem para a referência de velocidade e o erro de velocidade real.

Pode ser usado para remover pequenos distúrbios no sinal do codificador.

1382 LIMITE DE SAÍDA DE CONTROLE DE VELOCIDADE 6 (2.10.15)

Use este parâmetro para definir um limite de torque máximo para a saída do controlador de velocidade como uma porcentagem do torque nominal do motor.

9.11 ALTERAÇÃO AUTOMÁTICA ENTRE CONVERSORES (SOMENTE APLICATIVO 7)

A função Troca automática permite iniciar e interromper a ordem dos conversores controlada pela automática de bombas e ventiladores a ser alterada em intervalos desejados. O conversor controlado pelo conversor de frequência também pode ser incluído na sequência de travamento e troca automática (P2.9.25). A função Troca automática possibilita equalizar os tempos de execução dos motores e evitar, por exemplo, estolagens de bomba devido a interrupções de execução muito longas.

- Aplique a função Troca automática com o parâmetro 2.9.24, Troca automática.
- A troca automática ocorre quando o tempo definido com o parâmetro 2.9.26, intervalo de Troca automática, expira e a capacidade usada está abaixo do nível definido com o parâmetro 2.9.28, limite de frequência de Troca automática.
- Os conversores em funcionamento são parados e reiniciados de acordo com a nova ordem.
- Os contadores externos controlados através de saídas de relés do conversor de frequência conectam os conversores ao conversor de frequência ou rede elétrica. Se o motor controlado pelo conversor de frequência estiver incluído na sequência de troca automática, ele sempre será controlado através da saída de relé ativada primeiro. Os outros relés ativados controlam posteriormente os conversores auxiliares (consulte Fig. 98 Exemplo de troca automática com 2 bombas, diagrama principal e Fig. 99 Exemplo de troca automática com 3 bombas, diagrama principal).

1027 TROCA AUTOMÁTICA 7 (2.9.24)

Use este parâmetro para ativar ou desativar a rotação da sequência de partida e a prioridade dos motores.

Tabela 218: Seleções para o parâmetro ID1027

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Troca automática não usada	
1	Troca automática usada	

A troca automática da ordem de partida e parada será ativada e aplicada somente aos conversores auxiliares ou aos conversores auxiliares e conversor controlado pelo conversor de frequência, dependendo da configuração do parâmetro 2.9.25, seleção Automática. Por padrão, a Troca automática é ativada para 2 conversores. Consulte Fig. 19 Exemplo de conexão e configuração de E/S padrão do aplicativo de controle de bombas e ventiladores (com transmissor de 2 fios) e Fig. 98 Exemplo de troca automática com 2 bombas, diagrama principal.

1028 SELEÇÃO DE AUTOMÁTICA DE TRAVAMENTOS/TROCA AUTOMÁTICA 7 (2.9.25)

Use este parâmetro para definir se a troca automática será aplicada aos conversores auxiliares ou a todos os conversores.

Tabela 219: Seleções para o parâmetro ID1028

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Automática (troca automática/travas) aplicada somente a conversores auxiliares	O conversor controlado pelo conversor de frequência permanece igual. Portanto, o contator da rede elétrica é necessário somente para um conversor auxiliar.
1	Todos os conversores incluídos na sequência de troca automática/travamento	O conversor controlado pelo conversor de frequência está incluído na automática e um contator é necessário para cada conversor de forma a conectá-lo à rede elétrica ou ao conversor de frequência.

1029 INTERVALO DE TROCA AUTOMÁTICA 7 (2.9.26)

Use este parâmetro para ajustar os intervalos de troca automática.

Após a expiração do tempo definido por este parâmetro, a função de troca automática ocorrerá se a capacidade usada estiver abaixo do nível definido pelos parâmetros 2.9.28 (Limite de frequência de troca automática) e 2.9.27 (Número máximo de conversores auxiliares). Se a capacidade exceder o valor de P2.9.28, a troca automática não ocorrerá antes que a capacidade caia abaixo desse limite.

- A contagem de tempo será ativada somente se a solicitação de Partida/Parada estiver ativa no local de controle A.
- A contagem de tempo será redefinida após a troca automática ocorrer ou na remoção da solicitação de Partida no local de controle A.

1030 E 1031 NÚMERO MÁXIMO DE CONVERSORES AUXILIARES E LIMITE DE FREQUÊNCIA DE TROCA AUTOMÁTICA (2.9.27 E 2.9.28)

1030: Use este parâmetro para definir a quantidade de conversores auxiliares usados.

1031: Use este parâmetro para definir o limite de frequência de troca automática.

Esses parâmetros definem o nível abaixo do qual a capacidade usada deve permanecer para que a troca automática ocorra.

Esse nível é definido da seguinte forma:

- Se o número de conversores auxiliares em funcionamento for menor que o valor do parâmetro 2.9.27, a função de troca automática será executada.
- Se o número de conversores auxiliares em funcionamento for igual ao valor do parâmetro 2.9.27 e a frequência do conversor controlado estiver abaixo do valor do parâmetro 2.9.28, a troca automática será executada.
- Se o valor do parâmetro 2.9.28 for 0,0 Hz, a troca automática será executada somente na posição de descanso (Parada e Suspensão), independente do valor do parâmetro 2.9.27.

9.12 SELEÇÃO DE TRAVA (P2.9.23)

Este parâmetro é usado para ativar as entradas de travas. Os sinais de travamento vêm das chaves do motor. Os sinais (funções) são conectados a entradas digitais programadas como entradas de travas usando os parâmetros correspondentes. A automática de controle de bombas e ventiladores controla apenas os motores com dados de travas ativas.

- Os dados de travas poderão ser usados mesmo quando a função de troca automática não estiver ativada
- Se a trava de um conversor auxiliar estiver inativa e outro conversor auxiliar não usado estiver disponível, o último será colocado em uso sem parar o conversor de frequência.
- Se a trava do conversor controlado estiver inativa, todos os motores serão parados e reiniciados com a nova configuração.
- Se a trava for reativada no status de funcionamento, a automática funcionará de acordo com o parâmetro 2.9.23, seleção de trava:

Tabela 220: Seleções para seleção de trava

Número da seleção	Nome da seleção	Descrição
0	Não usado	
1	Atualização na parada	<p>Travas são usadas. O novo conversor será inserido na última posição na linha de troca automática sem parar o sistema. No entanto, se a ordem de troca automática se tornar, por exemplo, [P1 -> P3 -> P4 -> P2], ela será atualizada na próxima Parada (troca automática, suspensão, parada, etc.).</p> <p>EXEMPLO:</p> <p>[P1 -> P3 -> P4] -> [P2 TRAVADO] -> [P1 -> P3 -> P4 -> P2] -> [SUSPENSÃO] -> [P1 -> P2 -> P3 -> P4]</p>
2	Parada e atualização	<p>Travas são usadas. A automática interromperá todos os motores imediatamente e reiniciará com uma nova configuração.</p> <p>EXEMPLO:</p> <p>[P1 -> P2 -> P4] -> [P3 TRAVADO] -> [PARADO] -> [P1 -> P2 -> P3 -> P4]</p>

Consulte o Capítulo 9.13 *Exemplos de seleção de troca automática e trava*.

9.13 EXEMPLOS DE SELEÇÃO DE TROCA AUTOMÁTICA E TRAVA

9.13.1 AUTOMÁTICA DE BOMBAS E VENTILADORES COM TRAVAS E SEM TROCA AUTOMÁTICA

Situação:

- Um conversor controlador e três conversores auxiliares.
- Configurações de parâmetros: 2.9.1=3, 2.9.25=0
- Sinais de feedback de travas usados, troca automática não usada.
- Configurações de parâmetros: 2.9.23=1, 2.9.24=0
- Os sinais de feedback de travas vem de entradas digitais selecionadas com os parâmetros 2.2.6.18 a 2.2.6.21.
- O controle do Conversor auxiliar 1 (P2.3.1.27) é ativado através da Trava 1 (P2.2.6.18), o controle do Conversor auxiliar 2 (P2.3.1.28) através da Trava 2 (P2.2.6.19) etc.

Fases:

1. O sistema e o motor controlados pelo conversor de frequência são iniciados.
2. O Conversor auxiliar 1 será iniciado quando o conversor principal atingir a frequência de partida definida (P2.9.2).
3. O conversor principal diminuirá a velocidade até a frequência de parada do Conversor auxiliar 1 (P2.9.3) e começará a aumentar em direção à frequência de partida do Conversor auxiliar 2, se necessário.
4. O Conversor auxiliar 2 será iniciado quando o conversor principal tiver atingido a frequência de partida definida (P2.9.4).
5. O feedback de trava é removido do Conversor auxiliar 2. Como o Conversor auxiliar 3 não está em uso, ele será iniciado para substituir o Conversor auxiliar 2 removido.
6. O conversor principal aumenta a velocidade até o máximo, pois não há mais conversores auxiliares disponíveis.
7. O Conversor auxiliar 2 removido é reconectado e inserido na última posição da ordem de partida de conversores auxiliares que é agora 1-3-2. O conversor principal diminui a velocidade para a frequência de parada definida. A ordem de partida do conversor auxiliar será atualizada imediatamente ou na próxima Parada (troca automática, suspensão, parada etc.) de acordo com P2.9.23.
8. Se ainda mais potência for necessária, a velocidade principal aumentará até a frequência máxima, atribuindo 100% da potência de saída ao descarte do sistema.

Quando a necessidade de potência diminuir, os conversores auxiliares serão desligados na ordem oposta (2-3-1; após a atualização 3-2-1).

9.13.2 AUTOMÁTICA DE BOMBAS E VENTILADORES COM TRAVAS E TROCA AUTOMÁTICA

Acima também será aplicável se a função de troca automática for usada. Além da ordem de partida alterada e atualizada, a ordem de troca dos conversores principais também depende do parâmetro 2.9.23.

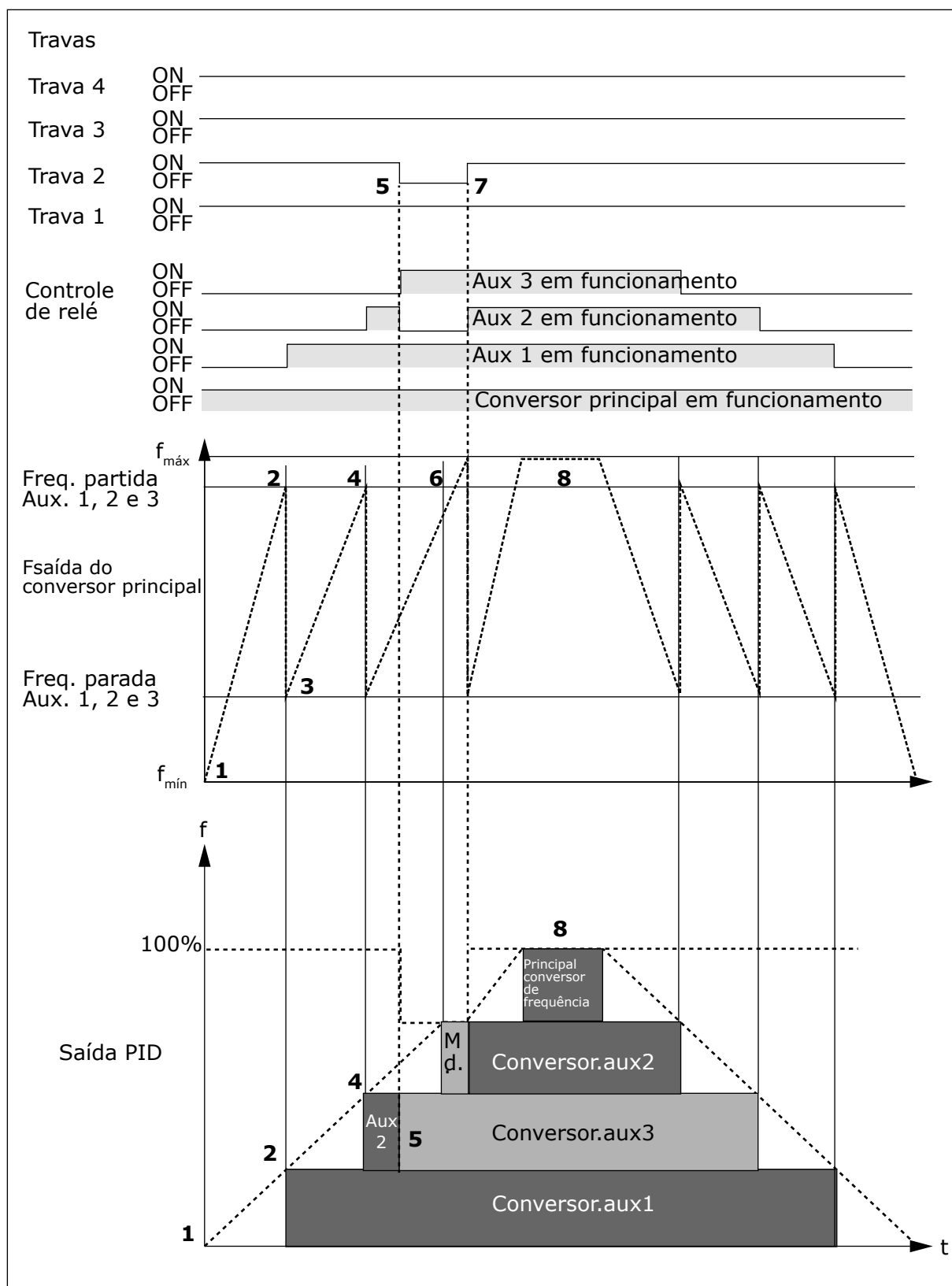


Fig. 97: Exemplo da função do aplicativo PFC com três unidades auxiliares

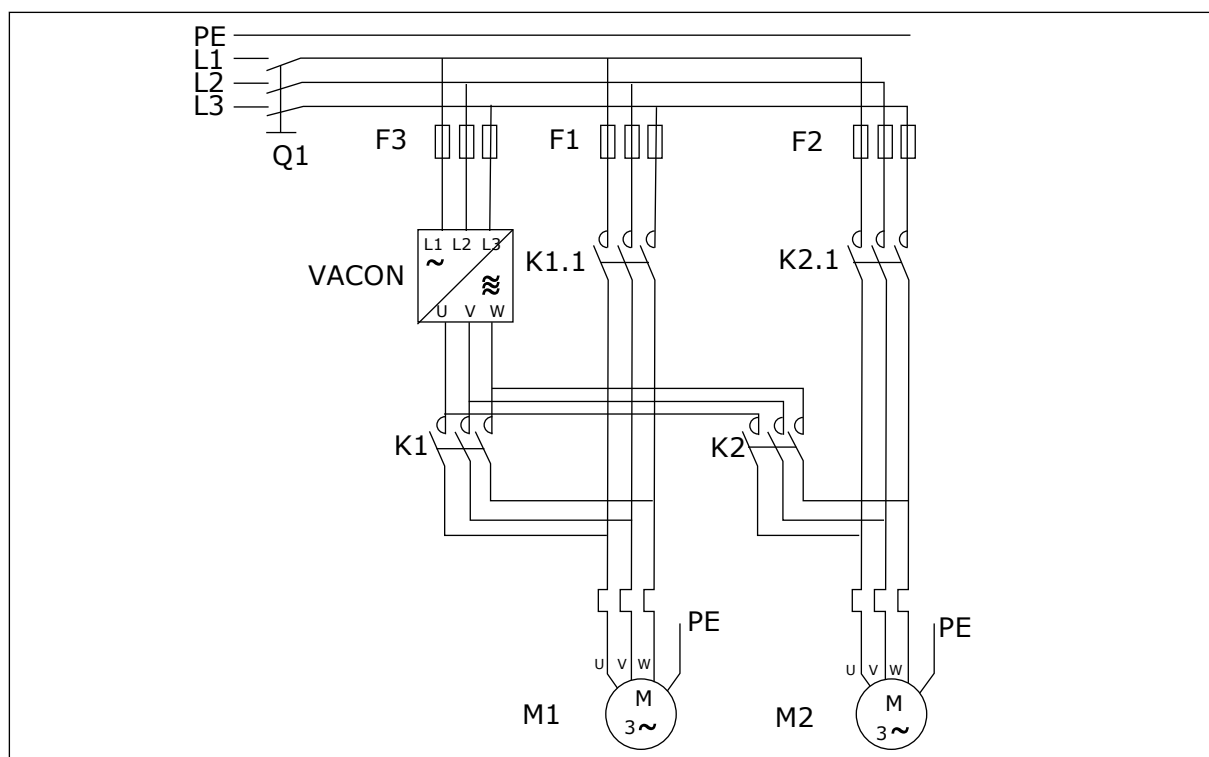


Fig. 98: Exemplo de troca automática com 2 bombas, diagrama principal

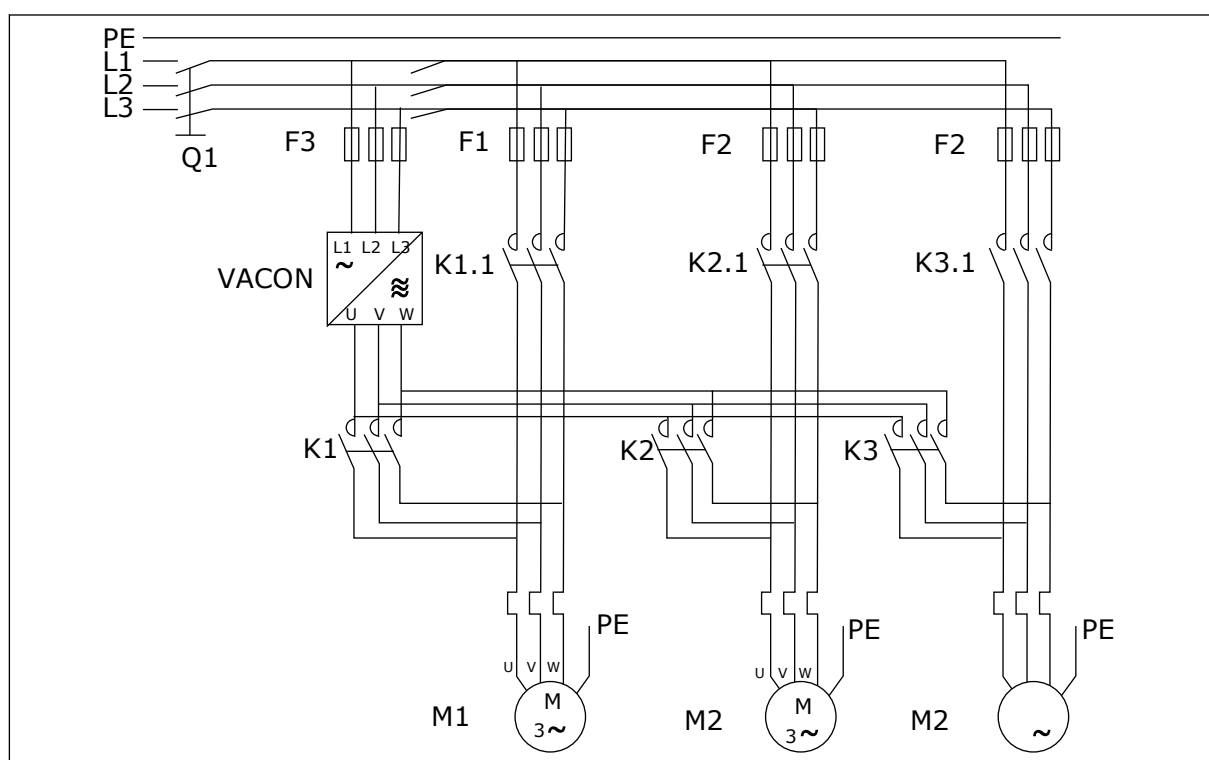


Fig. 99: Exemplo de troca automática com 3 bombas, diagrama principal

10 RASTREAMENTO DE FALHAS

10.1 CÓDIGOS DE FALHA

Código de falha	Falha	Subcódigo em T.14	Causa possível	Como corrigir a falha
1	Sobrecorrente	S1 = Acio- namento de hard- ware	Há uma corrente muito alta (>4*I H) no cabo do motor. Sua causa pode ser uma destas <ul style="list-style-type: none">um súbito aumento grande de cargaum curto circuito nos cabos do motoro motor não é do tipo correto	Faça uma verificação da carga. Faça uma verificação do motor. Faça uma verificação dos cabos e conexões. Faça uma rodada de identificação.
		S2 = Reservado		
		S3 = Supervisão do contro- lador de corrente		
		S4 = Limite de sobre- corrente configu- rado pelo usuário excedido		
2	Sobretensão	S1 = Acio- namento de hard- ware	A tensão do circuito inter- mediário CC está maior do que os limites. <ul style="list-style-type: none">tempo de desacelera- ção muito curtopicos altos de sobre- tensão na alimentaçãoSequência de partida/ parada muito rápida	Defina um tempo de desaceleração mais longo. Use o cortador do freio ou o resis- tor de frenagem. Eles estão dispo- níveis como opções. Ative o controlador de sobretensão. Faça uma verificação da tensão de entrada.
		S2 = Supervisão de controle de sobre- tensão		
3 *	Falha de terra		A medição de corrente indica que a soma das cor- rentes de fase do motor não é zero. <ul style="list-style-type: none">um mau funciona- mento no isolamento nos cabos do motor	Faça uma verificação dos cabos do motor e do motor.

Código de falha	Falha	Subcódigo em T.14	Causa possível	Como corrigir a falha
5	Chave de carregamento		<p>A chave de carga é aberta quando o comando INICIAR é fornecido.</p> <ul style="list-style-type: none"> • defeito operacional • componente defeituoso 	<p>Redefina a falha e inicie o conversor novamente.</p> <p>Se a falha for exibida novamente, solicite instruções ao distribuidor próximo a você.</p>
6	Parada de emergência		Sinal de parada foi fornecido da placa opcional.	Verifique o circuito de parada de emergência.
7	Acionamento de saturação		<ul style="list-style-type: none"> • componente defeituoso • curto-circuito ou sobrecarga de resistor de frenagem 	<p>Esta falha não pode ser redefinida a partir do painel de controle. Desligue a alimentação. NÃO REINICIE O CONVERSOR ou RECONECTE A ALIMENTAÇÃO! Peça instruções ao fabricante.</p> <p>Se esta falha for mostrada ao mesmo tempo que a Falha 1, verifique o cabo do motor e o motor.</p>

Código de falha	Falha	Subcódigo em T.14	Causa possível	Como corrigir a falha
8	Falha do sistema	S1 = Reservado	<ul style="list-style-type: none"> • defeito operacional • componente defeituoso 	Redefina a falha e inicie o conversor novamente. Se a falha for exibida novamente, solicite instruções ao distribuidor próximo a você.
		S2 = Reservado		
		S3 = Reservado		
		S4 = Reservado		
		S5 = Reservado		
		S6 = Reservado		
		S7 = Chave de carregamento		
		S8 = Sem alimentação para a placa do inversor		
		S9 = Comunicação de unidade de potência (TX)		
		S10 = Comunicação de unidade de potência (acionamento)		
		S11 = Comunicação de unidade de potência (Medição)		

Código de falha	Falha	Subcódigo em T.14	Causa possível	Como corrigir a falha
9 *	Subtensão	S1 = Link C muito baixo durante funcionamento S2 = Nenhum dado da unidade de potência S3 = Supervisão de controle de subtensão	A tensão do circuito intermediário CC está menor do que os limites. <ul style="list-style-type: none"> tensão de alimentação muito baixa Falha interna do conversor de CA um fusível de entrada defeituoso a chave de carregamento externa não está fechada 	Se houver uma interrupção do fornecimento de tensão temporária, redefina a falha e inicie o conversor novamente. Faça uma verificação da tensão de alimentação. Se a tensão de alimentação for suficiente, há uma falha interna. Peça instruções ao distribuidor próximo a você.
10 *	Supervisão de linha de entrada		A fase de linha de entrada está ausente.	Verifique a tensão fornecida, os fusíveis e o cabo de alimentação.
11 *	Supervisão de fase de saída		A medição de corrente indica que não há corrente em uma fase do motor.	Faça uma verificação do cabo e do motor.
12	Supervisão do cortador de freio		Não há resistor de frenagem. O resistor de frenagem está quebrado. Um cortador de freio defeituoso.	Faça uma verificação do resistor de frenagem e do cabeamento. Se eles estiverem em boas condições, há uma falha no resistor ou no cortador. Peça instruções ao distribuidor próximo a você.
13	Subaquecimento do conversor de frequência		Temperatura muito baixa medida na saída de ar da unidade de potência ou na placa de energia. A temperatura do dissipador de calor está abaixo de -10 °C (14 °F).	
14	Superaquecimento do conversor de frequência		A temperatura do dissipador de calor está acima de 90 °C (194 °F) (ou 77 °C (170,6 °F), NX_6, FR6). O alarme de superaquecimento é emitido quando a temperatura do dissipador de calor excede 85 °C (185 °F) (72 °C (161,6 °F)).	Faça uma verificação da quantidade real e do fluxo de ar de arrefecimento. Verifique se há poeira na saída de ar. Faça uma verificação da temperatura ambiente. Certifique-se de que a frequência de chaveamento não está alta demais em relação à temperatura ambiente e à carga do motor.
15 *	Motor parado		O motor estolou.	Faça uma verificação do motor e da carga.

Código de falha	Falha	Subcódigo em T.14	Causa possível	Como corrigir a falha
16 *	Superaquecimento do motor		Há uma carga muito pesada no motor.	Reduza a carga do motor. Se não houver sobrecarga no motor, verifique os parâmetros do modelo de temperatura.
17 *	Subcarga do motor		Proteção contra subcarga do motor disparou.	Faça uma verificação da carga.
18 **	Desbalanceamento	S1 = Desequilíbrio de corrente	Desequilíbrio entre os módulos de potência em unidades de potência paralela.	Se a falha ocorrer novamente, peça instruções ao distribuidor próximo a você.
		S2 = Desequilíbrio de tensão CC		
22	Falha de soma de controle EEPROM		Falha ao salvar parâmetro. • defeito operacional • componente defeituoso	Se a falha ocorrer novamente, peça instruções ao distribuidor próximo a você.
24 **	Falha do contador		Os valores exibidos nos contadores estão incorretos	
25	Falha de alarme do microprocessador		• defeito operacional • componente defeituoso	Redefina a falha e inicie o conversor novamente. Se a falha for exibida novamente, solicite instruções ao distribuidor próximo a você.
26	Inicialização evitada		A inicialização do conversor foi evitada. A solicitação de funcionamento estará ATIVA quando nova aplicação for baixada para o conversor.	Cancele a prevenção de inicialização se isso puder ser feito com segurança. Remova a solicitação de funcionamento
29 *	Falha de termistor		A entrada do termistor da placa de opção detectou aumento da temperatura do motor.	Verifique o resfriamento e a carga do motor. Faça uma verificação na conexão do termistor. (Se a entrada do termistor da placa opcional não estiver em uso, ele deverá estar em curto).
30	Desativação segura		A entrada na placa OPTAF foi aberta,	Cancele a Desativação segura se isso puder ser feito com segurança.
31	Temperatura do IGBT (hardware)		A proteção contra superaquecimento da ponte do inversor do IGBT detectou uma corrente de sobrecarga de curto prazo muito alta	Faça uma verificação da carga. Verifique o tamanho do motor. Faça uma rodada de identificação.

Código de falha	Falha	Subcódigo em T.14	Causa possível	Como corrigir a falha
32	Resfriamento por ventilador		O ventilador de resfriamento do conversor de frequência não é iniciado quando o comando LIGAR é fornecido.	Peça instruções ao distribuidor próximo a você.
34	Comunicação de barramento CAN		Mensagem enviada não confirmada.	Certifique-se de que haja outro dispositivo no barramento com a mesma configuração.
35	Aplicação		Problema no software do aplicativo.	Peça instruções ao distribuidor próximo a você. Se você for um programador de aplicativos, verifique o programa do aplicativo.
36	Unidade de controle		A unidade de controle NXS não pode controlar a unidade de potência NXP e vice-versa	Altere a unidade de controle.
37 **	Dispositivo substituído (mesmo tipo)		A placa opcional foi substituída por uma nova que você já havia usado antes no mesmo slot. Os parâmetros estão disponíveis no conversor.	Resete a falha. O dispositivo está pronto para uso. O conversor começará a usar as configurações antigas de parâmetros.
38 **	Dispositivo adicionado (mesmo tipo)		A placa opcional foi adicionada. Você usou a mesma placa opcional antes no mesmo slot. Os parâmetros estão disponíveis no conversor.	Resete a falha. O dispositivo está pronto para uso. O conversor começará a usar as configurações antigas de parâmetros.
39 **	Dispositivo removido		Uma placa opcional foi removida do slot.	O dispositivo não está disponível. Resete a falha.
40	Dispositivo desconhecido	S1 = Dispositivo desconhecido	Um dispositivo desconhecido foi conectado (unidade de potência/placa opcional)	Peça instruções ao distribuidor próximo a você.
		S2 = Potência1 não é do mesmo tipo que Potência2		
41	Temperatura de IGBT		A proteção contra superaquecimento da ponte do inversor do IGBT detectou uma corrente de sobrecarga de curto prazo muito alta.	Faça uma verificação da carga. Verifique o tamanho do motor. Faça uma rodada de identificação.

Código de falha	Falha	Subcódigo em T.14	Causa possível	Como corrigir a falha
42	Superaquecimento do resistor de freio		A proteção contra superaquecimento do resistor de freio detectou frenagem muito pesada.	Defina um tempo de desaceleração mais longo. Use o resistor de freio externo.
43	Falha do codificador	1 = Canal A do Codificador 1 ausente	Problema detectado em sinais do codificador.	Verifique as conexões do codificador. Verifique a placa do codificador. Verifique a frequência do codificador em loop aberto.
		2 = Canal B do Codificador 1 ausente		
		3 = Ambos os canais do Codificador 1 estão ausentes		
		4 = Codificador revertido		
		5 = Placa do codificador ausente		
44 **	Dispositivo substituído (tipo diferente)		Placa opcional ou unidade de potência substituída. Novo dispositivo de tipo ou classificação de potência diferente.	Redefina. Defina os parâmetros da placa opcional novamente se a placa opcional tiver sido trocada. Defina os parâmetros do conversor de frequência novamente se a unidade de potência tiver sido trocada.
45 **	Dispositivo adicionado (tipo diferente)		Placa opcional de tipo diferente adicionada.	Redefina. Defina os parâmetros da unidade de potência novamente.
49	Divisão por zero no aplicativo.		Ocorreu uma divisão por zero no programa do aplicativo.	Se a falha for exibida novamente enquanto o conversor de frequência estiver em funcionamento, solicite instruções ao distribuidor próximo a você. Se você for um programador de aplicativos, verifique o programa do aplicativo.
50 *	Entrada analógica lin < 4 mA (faixa do sinal sel. de 4 a 20 mA)		A corrente na entrada analógica é < 4 mA. O cabo de controle está rompido ou solto ou a fonte de sinal falhou.	Verifique o circuito do loop de corrente.

Código de falha	Falha	Subcódigo em T.14	Causa possível	Como corrigir a falha
51	Falha externa		Falha da entrada digital.	Corrija a situação de falha no dispositivo externo.
52	Falha de comunicação do teclado		A conexão entre o painel de controle (ou NCDrive) e o conversor está defeituosa.	Verifique a conexão do painel de controle e o cabo do painel de controle.
53	Falha do Fieldbus		A conexão de dados entre o mestre do fieldbus e a placa fieldbus está defeituosa.	Faça uma verificação da instalação e do mestre do fieldbus. Se a instalação estiver correta, solicite instruções ao distribuidor próximo a você.
54	Falha da ranhura		Placa de opção ou slot defeituoso	Verifique a placa e o slot. Peça instruções ao distribuidor próximo a você.
56	Superaquecimento.		A temperatura excedeu o limite definido. Sensor desconectado. Curto-circuito.	Encontre a causa da elevação de temperatura.
57 **	Identificação		Falha na identificação do motor.	Comando de funcionamento foi removido antes de finalizar a identificação do motor. O motor não está conectado ao conversor de frequência. Há carga no eixo do motor.
58 *	Freio		O status real do freio é diferente do sinal de controle.	Verifique o estado e as conexões do freio mecânico.
59	Comunicação do seguidor		Comunicação SystemBus ou CAN interrompida entre Mestre e Seguidor.	Verifique os parâmetros da placa opcional. Verifique o cabo de fibra óptica ou o cabo CAN.
60	Resfriamento		A circulação do refrigerante no conversor resfriado a líquido falhou.	Verifique o motivo da falha no sistema externo.
61	Erro de velocidade		Velocidade do motor diferente da referência.	Verifique a conexão do codificador. O motor do PMS excedeu o torque "pull out".
62	Funcionamento desativado		O sinal de ativação do funcionamento está baixo.	Verifique o motivo do sinal de ativação do funcionamento.
63 **	Parada de emergência		Comando para parada de emergência recebido de entrada digital ou fieldbus.	O novo comando de execução é aceito após o reset.
64 **	Chave de entrada aberta		A chave de entrada do conversor está aberta.	Verifique a chave de potência principal do conversor.

Código de falha	Falha	Subcódigo em T.14	Causa possível	Como corrigir a falha
65	Superaquecimento.		A temperatura excedeu o limite definido. Sensor desconectado. Curto-circuito.	Encontre a causa da elevação de temperatura.
70 *	Falha de filtro ativo		Falha acionada por entrada dig. (consulte parâm. P2.2.7.33).	Corrija a situação de falha no filtro ativo
74	Falha do seguidor		Ao usar a função Seguidor de mestre normal, este código de falha será fornecido se um ou mais conversores seguidores acionarem uma falha.	

* = Você pode definir respostas diferentes na aplicação para essas falhas. Veja o grupo de parâmetros Proteções.

** = Somente falhas (alarmes).

VACON®

www.danfoss.com

Vacon Ltd
Member of the Danfoss Group
Runsorintie 7
65380 Vaasa
Finland

Document ID:



DPD01231E

Rev. E

Sales code: DOC-APPNXALL+DLBR