



# Guida alla Progettazione VLT<sup>®</sup> AutomationDrive FC 302 315–1200 kW





## Sommar

<b>1 Introduzione</b>	<b>5</b>
1.1 Scopo della Guida alla Progettazione	5
1.2 Risorse aggiuntive	5
1.3 Versione del documento e del software	5
1.4 Convenzioni	5
<b>2 Sicurezza</b>	<b>6</b>
2.1 Simboli di sicurezza	6
2.2 Personale qualificato	6
2.3 Precauzioni di sicurezza	6
<b>3 Approvazioni e certificazioni</b>	<b>8</b>
3.1 Approvazioni normative/di conformità	8
3.2 Gradi di protezione del frame	10
<b>4 Panoramica dei prodotti</b>	<b>11</b>
4.1 Convertitori VLT® High Power	11
4.2 Dimensioni del frame per potenza nominale	11
4.3 Panoramica dei frame da 380 a 500 V	12
4.4 Panoramica dei frame da 525 a 690 V	15
4.5 Disponibilità del kit	18
<b>5 Caratteristiche del prodotto</b>	<b>19</b>
5.1 Caratteristiche automatiche di funzionamento	19
5.2 Caratteristiche personalizzate dell'applicazione	22
5.3 Panoramica sulla frenatura dinamica	26
5.4 Panoramica sul freno di stazionamento meccanico	27
5.5 Panoramica sulla condivisione del carico	30
5.6 Panoramica sulla rigenerazione (Regen)	32
<b>6 Panoramica su opzioni e accessori</b>	<b>33</b>
6.1 Dispositivi bus di campo	33
6.2 Estensioni funzionali	34
6.3 Motion Control e schede relè	36
6.4 Resistenze freno	37
6.5 Filtri sinusoidali	37
6.6 Filtri dU/dt	37
6.7 Filtri di modalità comune	37
6.8 Filtri antiarmoniche	37
6.9 Opzioni integrate nel frame	38
6.10 Kit ad alta potenza	40

<b>7 Specifiche</b>	<b>41</b>
7.1 Dati elettrici, 380-500 V	41
7.2 Dati elettrici, 525-690 V	47
7.3 Alimentazione di rete	53
7.4 Uscita motore e dati motore	53
7.5 Condizioni ambientali	53
7.6 Specifiche dei cavi	54
7.7 Ingresso/uscita di dati e di controllo	54
7.8 Pesì dei frame	57
7.9 Flusso d'aria dei frame E1–E2 ed F1–F13	58
<b>8 Dimensioni esterne e dei morsetti</b>	<b>60</b>
8.1 Dimensioni esterne E1 e dei morsetti	60
8.2 Dimensioni esterne E2 e dei morsetti	68
8.3 Dimensioni esterne F1 e dei morsetti	76
8.4 Dimensioni esterne F2 e dei morsetti	83
8.5 Dimensioni esterne F3 e dei morsetti	90
8.6 Dimensioni esterne F4 e dei morsetti	102
8.7 Dimensioni esterne F8 e dei morsetti	113
8.8 Dimensioni esterne F9 e dei morsetti	117
8.9 Dimensioni esterne F10 e dei morsetti	123
8.10 Dimensioni esterne F11 e dei morsetti	129
8.11 Dimensioni esterne F12 e dei morsetti	137
8.12 Dimensioni esterne F13 e dei morsetti	143
<b>9 Considerazioni sull'installazione meccanica</b>	<b>151</b>
9.1 Immagazzinamento	151
9.2 Sollevamento dell'unità	151
9.3 Ambiente di esercizio	152
9.4 Configurazioni di montaggio	153
9.5 Raffreddamento	154
9.6 Declassamento	155
<b>10 Considerazioni sull'installazione elettrica</b>	<b>158</b>
10.1 Istruzioni di sicurezza	158
10.2 Schema di cablaggio	158
10.3 Collegamenti	159
10.4 Morsetti e cavi di controllo	164
10.5 Fusibili e interruttori	171
10.6 Sezionatori e contattori	176
10.7 Motore	178

10.8 Frenata	181
10.9 Dispositivi a corrente residua (RCD) e controllo resistenza di isolamento (IRM)	183
10.10 Corrente di dispersione	183
10.11 Sistema di distribuzione IT	184
10.12 Rendimento	184
10.13 Disturbo acustico	185
10.14 Condizioni dU/dt	185
10.15 Panoramica sulla compatibilità elettromagnetica (EMC)	186
10.16 Impianto conforme ai requisiti EMC	191
10.17 Panoramica delle armoniche	193
<b>11 Principi di funzionamento di base dei convertitori di frequenza</b>	<b>196</b>
11.1 Descrizione del funzionamento	196
11.2 Comandi del convertitore di frequenza	196
<b>12 Esempi applicativi</b>	<b>206</b>
12.1 Programmazione del sistema convertitore ad anello chiuso	206
12.2 Configurazioni di cablaggio per l'Adattamento Automatico Motore (AMA)	206
12.3 Configurazioni di cablaggio per riferimento di velocità analogico	207
12.4 Configurazioni di cablaggio per avviamento/arresto	207
12.5 Configurazione di cablaggio per ripristino allarmi esterni	209
12.6 Configurazione di cablaggio per riferimento di velocità utilizzando un potenziometro manuale	209
12.7 Configurazione di cablaggio per accelerazione/decelerazione	209
12.8 Configurazione di cablaggio per collegamento in rete RS485	210
12.9 Configurazione di cablaggio per un termistore motore	210
12.10 Configurazione di cablaggio per setup del relè con Smart Logic Control	211
12.11 Configurazione di cablaggio per il controllo del freno meccanico	211
12.12 Configurazione di cablaggio per l'encoder	212
12.13 Configurazione del cablaggio per il limite di coppia e di arresto	212
<b>13 Come ordinare un convertitore di frequenza</b>	<b>214</b>
13.1 Configuratore del convertitore di frequenza	214
13.2 Numeri d'ordine per opzioni/kit	218
13.3 Numeri d'ordine per filtri e resistenze freno	221
13.4 Pezzi di ricambio	221
<b>14 Appendice</b>	<b>222</b>
14.1 Abbreviazioni e simboli	222
14.2 Definizioni	223
14.3 Installazione e setup dell'RS485	224
14.4 RS485: Panoramica del protocollo FC	225

14.5 RS485: Struttura del telegramma del protocollo FC	225
14.6 RS485: Esempi di parametri del protocollo FC	230
14.7 RS485: Panoramica Modbus RTU	230
14.8 RS485: Struttura del telegramma Modbus RTU	231
14.9 RS485: Codici della funzione messaggio Modbus RTU	235
14.10 RS485: Parametri Modbus RTU	235
14.11 RS485: Profilo di controllo FC	236
<b>Indice</b>	<b>244</b>

# 1 Introduzione

## 1.1 Scopo della Guida alla Progettazione

La presente Guida alla Progettazione è concepita per:

- progettisti e sistemisti;
- consulenti di progettazione;
- specialisti delle applicazioni e di prodotto.

La Guida alla Progettazione fornisce informazioni tecniche per comprendere le capacità del convertitore di frequenza per l'integrazione nel controllo del motore e nei sistemi di monitoraggio.

VLT® è un marchio registrato.

## 1.2 Risorse aggiuntive

Sono disponibili altre risorse di supporto alla comprensione del funzionamento, della programmazione, e della conformità alle direttive in relazione ai convertitori di frequenza avanzati.

- La *guida operativa* fornisce informazioni dettagliate per l'installazione e l'avvio del convertitore di frequenza.
- La *Guida alla Programmazione* illustra in dettaglio il funzionamento dei parametri e include diversi esempi applicativi.
- La *guida operativa VLT® Safe Torque Off serie FC* descrive come usare i convertitori di frequenza Danfoss in applicazioni di sicurezza funzionale. Questo manuale viene fornito con il convertitore di frequenza quando è presente l'opzione Safe Torque Off.
- La *Guida alla Progettazione VLT® Brake Resistor MCE 101* descrive come selezionare la resistenza di frenatura giusta ottimale.
- La *Guida alla Progettazione VLT® Advanced Harmonic Filters AHF 005/AHF 010* descrive le armoniche, diversi metodi di mitigazione e il principio operativo del filtro antiarmoniche avanzato. Questa guida descrive anche come selezionare il filtro antiarmoniche avanzato corretto per una specifica applicazione.
- La *Guida alla Progettazione dei filtri di uscita* spiega perché è necessario utilizzare filtri di uscita per determinate applicazioni e come scegliere il filtro dU/dt o sinusoidale ottimale.
- Sono disponibili dispositivi opzionali che potrebbero riportare informazioni diverse da quelle presenti in queste pubblicazioni. Per i requisiti specifici vedere le istruzioni fornite con le opzioni.

Pubblicazioni e manuali supplementari sono disponibili su Danfoss. Vedere [drives.danfoss.com/downloads/portal/#/](http://drives.danfoss.com/downloads/portal/#/) per gli elenchi.

## 1.3 Versione del documento e del software

Il presente manuale è revisionato e aggiornato regolarmente. Sono bene accettati tutti i suggerimenti di eventuali migliorie. *Tabella 1.1* mostra la versione del documento e la versione software corrispondente.

Edizione	Osservazioni	Versione software
MG34S3xx	Contenuto D1h-D8h rimosso e nuova struttura implementata.	8.03

Tabella 1.1 Versione del documento e del software

## 1.4 Convenzioni

- Gli elenchi numerati indicano le procedure.
- Gli elenchi puntati indicano altre informazioni e una descrizione delle illustrazioni.
- Il testo in corsivo indica:
  - Riferimenti incrociati
  - Collegamento.
  - Nota a piè di pagina.
  - Nomi di parametri, gruppi di parametri oppure opzioni dei parametri.
- Tutte le dimensioni espresse nei disegni sono in mm (pollici).
- Un asterisco (\*) indica l'impostazione di fabbrica dei parametri.

## 2 Sicurezza

### 2

### 2.1 Simboli di sicurezza

Nella presente guida vengono usati i seguenti simboli:



Indica una situazione potenzialmente rischiosa che potrebbe causare morte o lesioni gravi.



Indica una situazione potenzialmente rischiosa che potrebbe causare lesioni leggere o moderate. Può anche essere usato per mettere in guardia da pratiche non sicure.



Indica informazioni importanti, incluse situazioni che possono causare danni alle apparecchiature o alla proprietà.

### 2.2 Personale qualificato

Solo il personale qualificato è autorizzato a installare o a far funzionare questa apparecchiatura.

Per personale qualificato si intendono i dipendenti adeguatamente formati, autorizzati a installare, mettere in funzione ed effettuare la manutenzione su apparecchiature, sistemi e circuiti in conformità alle leggi e ai regolamenti pertinenti. Inoltre, il personale deve avere dimestichezza con le istruzioni e le misure di sicurezza descritte in questo manuale.

### 2.3 Precauzioni di sicurezza



#### ALTA TENSIONE

I convertitori di frequenza sono soggetti ad alta tensione quando collegati all'alimentazione di ingresso della rete CA, all'alimentazione CC, alla condivisione del carico o a motori permanenti. Se l'installazione, l'avviamento e la manutenzione del convertitore di frequenza non vengono effettuati da personale qualificato, possono conseguire lesioni gravi o mortali.

- Le operazioni di installazione, avviamento e manutenzione del convertitore di frequenza devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato.



#### RISCHIO DI CORRENTE DI DISPERSIONE

Le correnti di dispersione superano i 3,5 mA. Una messa a terra non appropriata del convertitore può causare morte o lesioni gravi.

- Assicurare che la messa a terra dell'apparecchiatura sia correttamente eseguita da un installatore elettrico certificato.



#### TEMPO DI SCARICA

Il convertitore di frequenza contiene condensatori del collegamento CC che possono rimanere carichi anche quando il convertitore non è alimentato. Può ancora essere presente alta tensione anche dopo lo spegnimento dei LED. Qualora non si attenda che siano trascorsi 40 minuti dal disinserimento dell'alimentazione prima di effettuare lavori di manutenzione o di riparazione, sussiste il pericolo di morte o lesioni gravi.

1. Arrestare il motore.
2. Scollegare la rete CA e l'alimentazione remota del collegamento CC, incluse le batterie di backup, i gruppi di continuità e le connessioni del collegamento CC ad altri convertitori.
3. Scollegare o bloccare il motore.
4. Attendere 40 minuti affinché i condensatori si scarichino completamente.
5. Prima di effettuare qualsiasi lavoro di manutenzione o di riparazione usare un appropriato dispositivo di misurazione della tensione per assicurarsi che i condensatori siano completamente scarichi.



#### RISCHIO DI INCENDIO

La resistenza di frenatura si surriscalda durante e dopo la frenatura. Il mancato posizionamento della resistenza di frenatura in un'area sicura può comportare danni e/o lesioni gravi.

- Assicurarsi che la resistenza di frenatura sia collocata in un ambiente sicuro per scongiurare il rischio di incendio.
- Non toccare la resistenza di frenatura durante o dopo la frenatura per evitare ustioni gravi.



**AVVISO!**

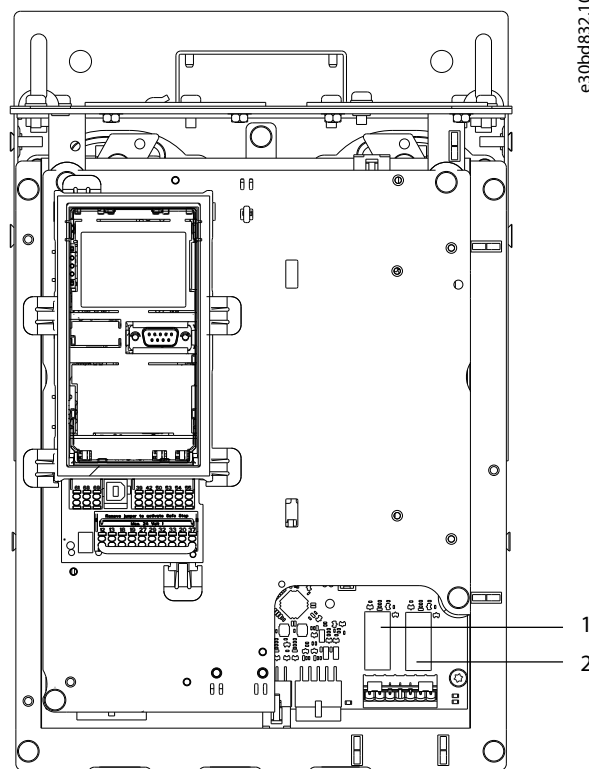
**OPZIONE DI SICUREZZA SCHERMO DELLA RETE**

È disponibile come opzione uno schermo della rete per i frame con grado di protezione IP21/IP54 (Tipo 1/Tipo 12). Lo schermo della rete è una copertura installata all'interno del frame per garantire la protezione dal contatto accidentale con i morsetti di alimentazione, secondo i requisiti BGV A2, VBG 4.

**2.3.1 Installazioni conformi ai requisiti ADN**

Per impedire la formazione di scintille, in conformità all'Accordo europeo relativo al trasporto internazionale di merci pericolose per vie navigabili interne (ADN), è necessario adottare precauzioni per i convertitori di frequenza con grado di protezione IP00 (chassis), IP20 (chassis), IP21 (Tipo 1) o IP54 (Tipo 4).

- Non installare un interruttore di rete.
- Assicurarsi che il parametro 14-50 Filtro RFI sia impostato su [1] On.
- Rimuovere tutti i connettori dei relè contrassegnati RELAY. Vedere la Disegno 2.1.
- Controllare quali opzioni relè sono installate, se presenti. L'unica opzione relè consentita è la VLT® Extended Relay Card MCB 113.



e30bd832.10

1, 2	Connettori dei relè
------	---------------------

Disegno 2.1 Posizione dei connettori dei relè

## 3 Approvazioni e certificazioni

3

Questa sezione fornisce una breve descrizione delle diverse approvazioni e certificazioni che si possono trovare sui convertitori di frequenza Danfoss. Non tutte le approvazioni sono disponibili per tutti i convertitori di frequenza.

### 3.1 Approvazioni normative/di conformità

#### **AVVISO!**

#### **LIMITAZIONI IMPOSTE SULLA FREQUENZA DI USCITA**

A partire dalla versione software 6.72, la frequenza di uscita del convertitore di frequenza è limitata a 590 Hz a causa delle norme di controllo delle esportazioni. Le versioni software 6.xx limitano anche la massima frequenza di uscita a 590 Hz, ma queste versioni non possono essere flashate, vale a dire non è possibile passare né a una versione inferiore né a una superiore.

#### 3.1.1.1 Marchio CE

Il marchio CE (Comunità Europea) indica che il fabbricante del prodotto rispetta tutte le direttive UE pertinenti. Le direttive UE applicabili alla progettazione e alla produzione di convertitori di frequenza sono elencate nella *Tabella 3.1*.

#### **AVVISO!**

**Il marchio CE non regola la qualità del prodotto. Le specifiche tecniche non possono essere dedotte dal marchio CE.**

Direttiva UE	Versione
Direttiva bassa tensione	2014/35/EU
Direttiva EMC	2014/30/EU
Direttiva macchine <sup>1)</sup>	2014/32/EU
Direttiva ErP	2009/125/EC
Direttiva ATEX	2014/34/EU
Direttiva RoHS	2002/95/EC

Tabella 3.1 Direttive UE applicabili ai convertitori di frequenza

1) La conformità alla Direttiva macchine è richiesta soltanto per convertitori di frequenza con una funzione di sicurezza integrata.

#### **AVVISO!**

**I convertitori di frequenza con una funzione di sicurezza integrata, come Safe Torque Off (STO), devono essere conformi alla Direttiva macchine.**

Le dichiarazioni di conformità sono disponibili su richiesta.

#### **Direttiva bassa tensione**

I convertitori di frequenza devono essere dotati di marchio CE in conformità alla Direttiva sulla bassa tensione del 1° gennaio 2014. La Direttiva sulla bassa tensione concerne

tutte le apparecchiature elettriche funzionanti negli intervalli di tensione 50–1.000 V CA e 75–1.500 V CC.

L'obiettivo della direttiva è garantire la sicurezza delle persone ed evitare danni alle cose quando vengono fatte funzionare apparecchiature elettriche che sono installate, mantenute e usate nel modo previsto.

#### **Direttiva EMC**

Lo scopo della Direttiva EMC (compatibilità elettromagnetica) è quello di ridurre l'interferenza elettromagnetica e migliorare l'immunità delle apparecchiature e degli impianti elettrici. Il requisito di protezione di base della Direttiva EMC afferma che i dispositivi che generano interferenza elettromagnetica (EMI) o il cui funzionamento potrebbe essere soggetto a interferenze elettromagnetiche devono essere progettati per limitare la generazione di interferenze elettromagnetiche. I dispositivi devono avere un livello di immunità adatto alle interferenze elettromagnetiche quando sono correttamente installati, sottoposti a manutenzione e usati come previsto.

I dispositivi elettrici usati da soli o come parte di un sistema devono recare il marchio CE. I sistemi non richiedono il marchio CE ma devono soddisfare i requisiti di protezione di base della Direttiva EMC.

#### **Direttiva macchine**

L'obiettivo della Direttiva macchine è garantire la sicurezza delle persone ed evitare danni materiali alle apparecchiature meccaniche utilizzate nella loro applicazione prevista. La Direttiva macchine vale per una macchina che consiste di un gruppo di componenti interconnessi o dispositivi dei quali almeno uno è in grado di eseguire un movimento meccanico.

I convertitori di frequenza con una funzione di sicurezza integrata devono soddisfare la Direttiva macchine. I convertitori di frequenza senza una funzione di sicurezza non rientrano nella Direttiva macchine. Se un convertitore di frequenza è integrato in un sistema di macchinari, Danfoss fornisce informazioni sugli aspetti di sicurezza relativi al convertitore di frequenza.

Quando i convertitori di frequenza vengono usati in macchine con almeno una parte mobile, il produttore della macchina deve fornire una dichiarazione che attesti la conformità a tutti gli statuti e le misure di sicurezza rilevanti.

#### 3.1.1.2 Direttiva ErP

La Direttiva ErP è la direttiva europea Eco-design per prodotti connessi all'energia, compresi i convertitori di frequenza. L'obiettivo della direttiva è quello di aumentare l'efficienza energetica e il livello di protezione dell'ambiente, aumentando allo stesso tempo la sicurezza

dell'alimentazione energetica. L'impatto ambientale dei prodotti connessi all'energia include il consumo energetico attraverso l'intero ciclo di vita del prodotto.

### 3.1.1.3 Conformità UL

Il marchio Underwriters Laboratory (UL) certifica la sicurezza dei prodotti e le loro certificazioni ambientali in base a test standardizzati. I convertitori di frequenza T7 (525–690 V) sono certificati UL soltanto per 525–600 V.

### 3.1.1.4 CSA/cUL

L'approvazione CSA/cUL è per convertitori di frequenza con tensione nominale di 600 V o inferiore. La norma garantisce che, quando il convertitore di frequenza è installato secondo la guida di installazione/operativa fornita, l'apparecchiatura è conforme alle norme UL per la sicurezza elettrica e termica. Questo marchio certifica che il prodotto funziona secondo tutte le specifiche e i test ingegneristici richiesti. Un certificato di conformità viene fornito su richiesta.

### 3.1.1.5 EAC

Il marchio EurAsian Conformity (Conformità eurasiatica, EAC) indica che il prodotto è conforme a tutti i requisiti e alle normative tecniche applicabili al prodotto per l'EurAsian Customs Union (Unione doganale eurasiatica), la quale è composta dagli stati membri dell'EurAsian Economic Union (Unione economica eurasiatica).

Il logo EAC deve essere apposto sia sull'etichetta del prodotto sia su quella del confezionamento. Tutti i prodotti utilizzati all'interno dell'area EAC devono essere acquistati presso Danfoss all'interno dell'area EAC.

### 3.1.1.6 UkrSEPRO

Il certificato UKrSEPRO garantisce qualità e sicurezza di prodotti e servizi, oltre a stabilità produttiva conformemente alle norme di regolamentazione ucraine. Il certificato UkrSepro è un documento richiesto per lo sdoganamento di qualunque prodotto in ingresso e in uscita dal territorio ucraino.

### 3.1.1.7 TÜV

TÜV SÜD è un'organizzazione di sicurezza europea che certifica la sicurezza funzionale del convertitore di frequenza conformemente a EN/IEC-61800-5-2. TÜV SÜD testa i prodotti e monitora la loro produzione per garantire che le aziende siano conformi alle rispettive norme.

### 3.1.1.8 RCM

Il Regulatory Compliance Mark (Marchio di conformità alle norme) (RCM) indica la conformità all'etichettatura EMC delle apparecchiature di telecomunicazione e radiocomunicazione/EMC per le autorità sui mezzi di comunicazione australiani EMC. RCM è ora un marchio di conformità singolo che copre sia i marchi A-Tick che C-Tick. La conformità RCM è necessaria per immettere dispositivi elettrici ed elettronici sul mercato in Australia e Nuova Zelanda.

### 3.1.1.9 Industria navale

Affinché navi e piattaforme di petrolio/gas possano ricevere un'assicurazione e una licenza regolamentare, una o più società di certificazione navale devono certificare queste applicazioni. Fino a 12 diverse società di classificazione navale hanno certificato le serie di convertitori di frequenza Danfoss.

Per visionare o stampare le approvazioni e i certificati navali andare all'area di download all'indirizzo [drives.danfoss.com/industries/marine-and-offshore/marine-type-approvals/#/](https://drives.danfoss.com/industries/marine-and-offshore/marine-type-approvals/#/).

## 3.1.2 Regolamentazioni sul controllo delle esportazioni

I convertitori di frequenza possono essere soggetti a regolamentazioni sul controllo delle esportazioni locali e/o nazionali.

Si utilizza un numero ECCN per classificare tutti i convertitori di frequenza soggetti a regolamentazioni sul controllo delle esportazioni. Il numero ECCN è indicato nei documenti forniti insieme al convertitore di frequenza.

In caso di riesportazione, l'esportatore è tenuto ad assicurare la conformità alle regolamentazioni sul controllo delle esportazioni pertinenti.

### 3.2 Gradi di protezione del frame

I convertitori di frequenza della serie VLT® sono disponibili con diverse protezioni del frame per soddisfare i requisiti dell'applicazione. I gradi di protezione del frame sono forniti in base a due norme internazionali:

- il tipo UL convalida che i frame soddisfano le norme NEMA, National Electrical Manufacturers Association (Associazione nazionale dei costruttori elettrici). I requisiti di costruzione e di test per i frame sono forniti nella pubblicazione delle norme NEMA 250-2003 e UL 50, undicesima edizione;
- gradi IP (Ingress Protection/Protezione in ingresso) delineati dall'IEC (International Electrotechnical Commission/Commissione elettrotecnica internazionale) nel resto del mondo.

I convertitori di frequenza della serie VLT® di Danfoss sono disponibili con diversi tipi di protezione del frame per soddisfare i requisiti di IP00 (Chassis protetto), IP20, IP21 (UL Tipo 1) o IP54 (UL Tipo 12). In questo manuale, il tipo UL è scritto come Tipo. Per esempio, IP21/Tipo 1.

#### Tipo UL standard

Tipo 1 – Frame costruiti per l'uso al coperto per fornire un grado di protezione al personale contro il contatto accidentale con le unità racchiuse e per fornire un grado di protezione contro la caduta di sporcizia.

Tipo 12 – Frame d'uso universale concepiti per essere usati al coperto al fine di proteggere le unità racchiuse contro quanto segue:

Prima cifra	Seconda cifra	Livello di protezione
0	–	Nessuna protezione
1	–	Protetto fino a 50 mm (2,0 pollici). Le mani non sono in grado di accedere al frame.
2	–	Protetto fino a 12,5 mm (0,5 pollici). Le dita non sono in grado di accedere nel frame.
3	–	Protetto fino a 2,5 mm (0,1 pollici). Gli strumenti non sono in grado di accedere al frame.
4	–	Protetto fino a 1,0 mm (0,04 pollici). I fili non sono in grado di accedere al frame.
5	–	Protetto contro la polvere – ingresso limitato.
6	–	Protetto completamente contro la polvere.
–	0	Nessuna protezione
–	1	Protetto contro le gocce d'acqua cadenti verticalmente.
–	2	Protetto contro le gocce d'acqua cadenti fino a 15° di inclinazione.
–	3	Protetto dall'acqua fino a 60° di inclinazione.
–	4	Protetto contro gli spruzzi d'acqua.
–	5	Protetto dai getti d'acqua.
–	6	Protetto da forti getti d'acqua.
–	7	Protetto dall'immersione temporanea.
–	8	Protetto dall'immersione prolungata.

Tabella 3.3 Dettaglio del numero IP

- fibre;
- filaccia;
- polvere e sporcizia;
- sciacquo;
- infiltrazioni;
- gocciolamento e condensazione esterna di liquidi non corrosivi.

Non devono essere presenti fori che attraversano il frame né canaline passacavi e aperture per tubi, tranne in caso di utilizzo con guarnizioni resistenti all'olio per montare meccanismi a tenuta d'olio o a tenuta di polvere. Anche le porte sono dotate di guarnizioni resistenti all'olio. Inoltre, i frame per controllori combinati dispongono di porte a battente che si aprono orizzontalmente e che richiedono un utensile per essere aperte.

#### IP standard

La *Tabella 3.2* fornisce un riferimento incrociato tra i due standard. La *Tabella 3.3* mostra come leggere il numero IP e definisce i livelli di protezione. I convertitori di frequenza soddisfano i requisiti di entrambi.

NEMA e UL	IP
Chassis	IP00
Chassis protetto	IP20
Tipo 1	IP21
Tipo 12	IP54

Tabella 3.2 Riferimento incrociato numeri NEMA e IP

## 4 Panoramica dei prodotti

### 4.1 Convertitori VLT® High Power

I convertitori di frequenza Danfoss VLT® descritti in questo manuale sono disponibili come unità a libera installazione, da montare a muro o all'interno di un armadio. Ogni convertitore di frequenza VLT® è configurabile, compatibile e ottimizzato per qualsiasi tipo di motore standard; in questo modo si evitano le limitazioni previste dai pacchetti motore-convertitore. Questi convertitori di frequenza sono disponibili in due configurazioni front-end: a sei impulsi e a 12 impulsi.

#### Vantaggi dei convertitori di frequenza VLT® 6-pulse

- Disponibili in dimensioni di frame e gradi di protezione diversi.
- Un'efficienza pari al 98% riduce i costi operativi.
- Un eccezionale design con canale di raffreddamento nella parte posteriore riduce la necessità di apparecchiature di raffreddamento aggiuntive, assicurando costi di installazione e di gestione inferiori.
- Minore consumo di potenza delle apparecchiature di condizionamento della sala di controllo.
- Costi operativi ridotti.
- Interfaccia utente coerente in tutta la gamma di convertitori di frequenza Danfoss.
- Procedure guidate di avviamento orientate all'applicazione.
- Interfaccia utente multilingue.

#### Vantaggi dei convertitori di frequenza VLT® 12-pulse

Il VLT® 12-pulse è un convertitore di frequenza a elevata efficienza che permette la riduzione delle armoniche senza dover aggiungere componenti capacitivi o induttivi che spesso richiedono un'analisi di rete per evitare potenziali problemi di risonanza del sistema. Il modello a 12 impulsi è realizzato con lo stesso design modulare del diffuso convertitore di frequenza VLT® a sei impulsi. Per ulteriori metodi di riduzione delle armoniche vedere la *Guida alla Progettazione VLT® Advanced Harmonic Filter AHF 005/AHF 010*.

I convertitori di frequenza a 12 impulsi forniscono gli stessi vantaggi di quelli a sei impulsi, oltre a essere:

- solidi e altamente stabili in tutte le condizioni di rete e di funzionamento;
- ideali per applicazioni in cui è necessario ridurre la media tensione o dove occorre un isolamento dal sistema di distribuzione;
- eccellenti per l'immunità ai transitori in ingresso.

### 4.2 Dimensioni del frame per potenza nominale

kW <sup>1)</sup>	cv <sup>1)</sup>	Frame disponibili	
		6 impulsi	12 impulsi
250	350	–	F8-F9
315	450	E1-E2	F8-F9
355	500	E1-E2	F8-F9
400	550	E1-E2	F8-F9
450	600	F1-F3	F10-F11
500	650	F1-F3	F10-F11
560	750	F1-F3	F10-F11
630	900	F1-F3	F10-F11
710	1000	F2-F4	F12-F13
800	1200	F2-F4	F12-F13

Tabella 4.1 Potenze nominali dei frame, da 380 a 500 V

1) Tutte le potenze nominali sono riferite con un sovraccarico elevato. L'uscita è misurata a 400 V (kW) e 460 V (cv).

kW <sup>1)</sup>	cv <sup>1)</sup>	Frame disponibili	
		6 impulsi	12 impulsi
355	400	E1-E2	F8-F9
400	400	E1-E2	F8-F9
500	500	E1-E2	F8-F9
560	600	E1-E2	F8-F9
630	650	F1-F3	F10-F11
710	750	F1-F3	F10-F11
800	950	F1-F3	F10-F11
900	1050	F2-F4	F12-F13
1000	1150	F2-F4	F12-F13
1200	1350	F2-F4	F12-F13

Tabella 4.2 Potenze nominali dei frame, da 525 a 690 V

1) Tutte le potenze nominali sono riferite con un sovraccarico elevato. L'uscita è misurata a 690 V (kW) e 575 V (cv).

## 4.3 Panoramica dei frame da 380 a 500 V

4

Dimensione del frame	E1	E2
<b>Potenza nominale<sup>1)</sup></b>		
Uscita a 400 V (kW)	315–400	315–400
Uscita a 460 V (cv)	450–550	450–550
<b>Configurazione front-end</b>		
6 impulsi	S	S
12 impulsi	–	–
<b>Grado di protezione</b>		
IP	IP21/54	IP00
Tipo UL	Tipo 1/12	Chassis
<b>Opzioni hardware<sup>3)</sup></b>		
Canale posteriore in acciaio inossidabile	–	O
Schermatura principale	O	–
Riscaldatore e termostato	–	–
Luce armadio con presa elettrica	–	–
Filtro RFI (classe A1)	O	O
Morsetti NAMUR	–	–
Controllo resistenza di isolamento (IRM)	–	–
Controllo corrente residua (RCM)	–	–
Chopper di frenatura (IGBT)	O	O
Safe Torque Off	S	S
Morsetti Regen	O	O
Morsetti del motore comuni	–	–
Arresto di emergenza con relè di sicurezza Pilz	–	–
Safe Torque Off con relè di sicurezza Pilz	–	–
Nessun LCP	–	–
LCP grafico	S	S
LCP numerico	O	O
Fusibili	O	O
Morsetti di condivisione del carico	O	O
Fusibili + morsetti di condivisione del carico	O	O
Sezionatore	O	O
Interruttori	–	–
Contattori	–	–
Avviatori manuali motore	–	–
30 A, morsetti protetti da fusibile	–	–
Alimentazione a 24 V CC (SMPS, 5 A)	O	O
Monitoraggio temperatura esterna	–	–
<b>Dimensioni</b>		
Altezza mm (pollici)	2.000 (78,8)	1.547 (60,9)
Larghezza mm (pollici)	600 (23,6)	585 (23,0)
Profondità mm (pollici)	494 (19,4)	498 (19,5)
Peso kg (lb)	270–313 (595–690)	234–277 (516–611)

Tabella 4.3 Convertitori E1–E2, da 380 a 500 V

1) Tutte le potenze nominali sono riferite con un sovraccarico elevato. L'uscita è misurata a 400 V (kW) e 460 V (cv).

2) Se il frame è configurato con l'opzione di condivisione del carico o morsetti Regen il grado di protezione è IP00, altrimenti il grado di protezione è IP20

3) S = standard, O = opzionale e un trattino indica che l'opzione non è disponibile.

Dimensione del frame	F1	F2	F3	F4
<b>Potenza nominale<sup>1)</sup></b>				
Uscita a 400 V (kW)	315-400	450-500	315-400	450-500
Uscita a 460 V (cv)	450-550	600-650	450-550	600-650
<b>Configurazione front-end</b>				
6 impulsi	S	S	S	S
12 impulsi	-	-	-	-
<b>Grado di protezione</b>				
IP	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54
Tipo UL	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12
<b>Opzioni hardware<sup>3)</sup></b>				
Canale posteriore in acciaio inossidabile	O	O	O	O
Schermatura principale	-	-	-	-
Riscaldatore e termostato	O	O	O	O
Luce armadio con presa elettrica	O	O	O	O
Filtro RFI (classe A1)	-	-	O	O
Morsetti NAMUR	O	O	O	O
Controllo resistenza di isolamento (IRM)	-	-	O	O
Controllo corrente residua (RCM)	-	-	O	O
Chopper di frenatura (IGBT)	O	O	O	O
Safe Torque Off	S	S	S	S
Morsetti Regen	O	O	O	O
Morsetti del motore comuni	O	O	O	O
Arresto di emergenza con relè di sicurezza Pilz	-	-	O	O
Safe Torque Off con relè di sicurezza Pilz	O	O	O	O
Nessun LCP	-	-	-	-
LCP grafico	S	S	S	S
LCP numerico	-	-	-	-
Fusibili	O	O	O	O
Morsetti di condivisione del carico	O	O	O	O
Fusibili + morsetti di condivisione del carico	O	O	O	O
Sezionatore	-	-	O	O
Interruttori	-	-	O	O
Contattori	-	-	O	O
Avviatori manuali motore	O	O	O	O
30 A, morsetti protetti da fusibile	O	O	O	O
Alimentazione a 24 V CC (SMPS, 5 A)	O	O	O	O
Monitoraggio temperatura esterna	O	O	O	O
<b>Dimensioni</b>				
Altezza mm (pollici)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)
Larghezza mm (pollici)	1.400 (55,1)	1.800 (70,9)	2.000 (78,7)	2.400 (94,5)
Profondità mm (pollici)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)
Peso kg (lb)	1.017 (2.242,1)	1.260 (2.777,9)	1.318 (2.905,7)	1.561 (3.441,5)

**Tabella 4.4 Convertitori F1-F4, da 380 a 500 V**

1) Tutte le potenze nominali sono riferite con un sovraccarico elevato. L'uscita è misurata a 400 V (kW) e 460 V (cv).

2) Se il frame è configurato con l'opzione di condivisione del carico o morsetti Regen il grado di protezione è IP00, altrimenti il grado di protezione è IP20

3) S = standard, O = opzionale e un trattino indica che l'opzione non è disponibile.

Dimensione del frame	F8	F9	F10	F11	F12	F13
<b>Potenza nominale<sup>1)</sup></b>						
Uscita a 400 V (kW)	90–132	160–250	450–630	450–630	710–800	710–800
Uscita a 460 V (cv)	125–200	250–350	600–900	600–900	1000–1200	1000–1200
<b>Configurazione front-end</b>						
6 impulsi	–	–	–	–	–	–
12 impulsi	S	S	S	S	S	S
<b>Grado di protezione</b>						
IP	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54
NEMA	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12
<b>Opzioni hardware<sup>2)</sup></b>						
Canale posteriore in acciaio inossidabile	–	–	–	–	–	–
Schermatura principale	–	–	–	–	–	–
Riscaldatore e termostato	–	–	O	O	O	O
Luce armadio con presa elettrica	–	–	O	O	O	O
Filtro RFI (classe A1)	–	O	–	–	O	O
Morsetti NAMUR	O	O	O	O	O	O
Controllo resistenza di isolamento (IRM)	–	O	–	–	O	O
Controllo corrente residua (RCM)	–	O	–	–	O	O
Chopper di frenatura (IGBT)	O	O	O	O	O	O
Safe Torque Off	S	S	S	S	S	S
Morsetti Regen	–	–	–	–	–	–
Morsetti del motore comuni	–	–	O	O	O	O
Arresto di emergenza con relè di sicurezza Pilz	–	–	–	–	–	–
Safe Torque Off con relè di sicurezza Pilz	O	O	O	O	O	O
Nessun LCP	–	–	–	–	–	–
LCP grafico	S	S	S	S	S	S
LCP numerico	–	–	–	–	–	–
Fusibili	O	O	O	O	O	O
Morsetti di condivisione del carico	–	–	–	–	–	–
Fusibili + morsetti di condivisione del carico	–	–	–	–	–	–
Sezionatore	–	O	O	O	O	O
Interruttori	–	–	–	–	–	–
Contattori	–	–	–	–	–	–
Avviatori manuali motore	–	–	O	O	O	O
30 A, morsetti protetti da fusibile	–	–	O	O	O	O
Alimentazione a 24 V CC (SMPS, 5 A)	O	O	O	O	O	O
Monitoraggio temperatura esterna	–	–	O	O	O	O
<b>Dimensioni</b>						
Altezza mm (pollici)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)
Larghezza mm (pollici)	800 (31,5)	1.400 (55,2)	1.600 (63,0)	2.400 (94,5)	2.000 (78,7)	2.800 (110,2)
Profondità mm (pollici)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)
Peso kg (lb)	447 (985,5)	669 (1.474,9)	893 (1.968,8)	1.116 (2.460,4)	1.037 (2.286,4)	1.259 (2.775,7)

**Tabella 4.5 Convertitori F8-F13, da 380 a 500 V**
*1) Tutte le potenze nominali sono riferite con un sovraccarico elevato. L'uscita è misurata a 400 V (kW) e 460 V (cv).*



2) S = standard, O = opzionale e un trattino indica che l'opzione non è disponibile.

#### 4.4 Panoramica dei frame da 525 a 690 V

Dimensione del frame	E1	E2
<b>Potenza nominale<sup>1)</sup></b>		
Uscita a 690 V (kW)	355-560	355-560
Uscita a 575 V (cv)	400-600	400-600
<b>Configurazione front-end</b>		
6 impulsi	S	S
12 impulsi	-	-
<b>Grado di protezione</b>		
IP	IP21/54	IP00
Tipo UL	Tipo 1/12	Chassis
<b>Opzioni hardware<sup>3)</sup></b>		
Canale posteriore in acciaio inossidabile	-	O
Schermatura principale	O	-
Riscaldatore e termostato	-	-
Luce armadio con presa elettrica	-	-
Filtro RFI (classe A1)	O	O
Morsetti NAMUR	-	-
Controllo resistenza di isolamento (IRM)	-	-
Controllo corrente residua (RCM)	-	-
Chopper di frenatura (IGBT)	O	O
Safe Torque Off	S	S
Morsetti Regen	O	O
Morsetti del motore comuni	-	-
Arresto di emergenza con relè di sicurezza Pilz	-	-
Safe Torque Off con relè di sicurezza Pilz	-	-
Nessun LCP	-	-
LCP grafico	S	S
LCP numerico	O	O
Fusibili	O	O
Morsetti di condivisione del carico	O	O
Fusibili + morsetti di condivisione del carico	O	O
Sezionatore	O	O
Interruttori	-	-
Contattori	-	-
Avviatori manuali motore	-	-
30 A, morsetti protetti da fusibile	-	-
Alimentazione a 24 V CC (SMPS, 5 A)	O	O
Monitoraggio temperatura esterna	-	-
<b>Dimensioni</b>		
Altezza mm (pollici)	2.000 (78,8)	1.547 (60,9)
Larghezza mm (pollici)	600 (23,6)	585 (23,0)
Profondità mm (pollici)	494 (19,4)	498 (19,5)
Peso kg (lb)	263-313 (580-690)	221-277 (487-611)

**Tabella 4.6 Convertitori E1-E2, da 525 a 690 V**

1) Tutte le potenze nominali sono riferite con un sovraccarico elevato. L'uscita è misurata a 690 V (kW) e 575 V (cv).

2) Se il frame è configurato con l'opzione di condivisione del carico o morsetti Regen il grado di protezione è IP00, altrimenti il grado di protezione è IP20

3) S = standard, O = opzionale e un trattino indica che l'opzione non è disponibile.

Dimensione del frame	F1	F2	F3	F4
<b>Potenza nominale<sup>1)</sup></b>				
Uscita a 690 V (kW)	630–800	900–1200	630–800	900–1200
Uscita a 575 V (cv)	650–950	1050–1350	650–950	1050–1350
<b>Configurazione front-end</b>				
6 impulsi	S	S	S	S
12 impulsi	–	–	–	–
<b>Grado di protezione</b>				
IP	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54
Tipo UL	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12
<b>Opzioni hardware<sup>3)</sup></b>				
Canale posteriore in acciaio inossidabile	O	O	O	O
Schermatura principale	–	–	–	–
Riscaldatore e termostato	O	O	O	O
Luce armadio con presa elettrica	O	O	O	O
Filtro RFI (classe A1)	–	–	O	O
Morsetti NAMUR	O	O	O	O
Controllo resistenza di isolamento (IRM)	–	–	O	O
Controllo corrente residua (RCM)	–	–	O	O
Chopper di frenatura (IGBT)	O	O	O	O
Safe Torque Off	S	S	S	S
Morsetti Regen	O	O	O	O
Morsetti del motore comuni	O	O	O	O
Arresto di emergenza con relè di sicurezza Pilz	–	–	O	O
Safe Torque Off con relè di sicurezza Pilz	O	O	O	O
Nessun LCP	–	–	–	–
LCP grafico	S	S	S	S
LCP numerico	–	–	–	–
Fusibili	O	O	O	O
Morsetti di condivisione del carico	O	O	O	O
Fusibili + morsetti di condivisione del carico	O	O	O	O
Sezionatore	–	–	O	O
Interruttori	–	–	O	O
Contattori	–	–	O	O
Avviatori manuali motore	O	O	O	O
30 A, morsetti protetti da fusibile	O	O	O	O
Alimentazione a 24 V CC (SMPS, 5 A)	O	O	O	O
Monitoraggio temperatura esterna	O	O	O	O
<b>Dimensioni</b>				
Altezza mm (pollici)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)
Larghezza mm (pollici)	1.400 (55,1)	1.800 (70,9)	2.000 (78,7)	2.400 (94,5)
Profondità mm (pollici)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)
Peso kg (lb)	1.017 (2.242,1)	1.260 (2.777,9)	1.318 (2.905,7)	1.561 (3.441,5)

**Tabella 4.7 Convertitori F1-F4, da 525 a 690 V**

1) Tutte le potenze nominali sono riferite con un sovraccarico elevato. L'uscita è misurata a 690 V (kW) e 575 V (cv).

2) Se il frame è configurato con l'opzione di condivisione del carico o morsetti Regen il grado di protezione è IP00, altrimenti il grado di protezione è IP20

3) S = standard, O = opzionale e un trattino indica che l'opzione non è disponibile.

Dimensione del frame	F8	F9	F10	F11	F12	F13
<b>Potenza nominale<sup>1)</sup></b>						
Uscita a 690 V (kW)	355-560	355-560	630-800	630-800	900-1200	900-1200
Uscita a 575 V (cv)	400-600	400-600	650-950	650-950	1050-1350	1050-1350
<b>Configurazione front-end</b>						
6 impulsi	-	-	-	-	-	-
12 impulsi	S	S	S	S	S	S
<b>Grado di protezione</b>						
IP	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54
NEMA	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12	Tipo 1/12
<b>Opzioni hardware<sup>2)</sup></b>						
Canale posteriore in acciaio inossidabile	-	-	-	-	-	-
Schermatura principale	-	-	-	-	-	-
Riscaldatore e termostato	-	-	O	O	O	O
Luce armadio con presa elettrica	-	-	O	O	O	O
Filtro RFI (classe A1)	-	O	-	-	O	O
Morsetti NAMUR	O	O	O	O	O	O
Controllo resistenza di isolamento (IRM)	-	O	-	-	O	O
Controllo corrente residua (RCM)	-	O	-	-	O	O
Chopper di frenatura (IGBT)	O	O	O	O	O	O
Safe Torque Off	S	S	S	S	S	S
Morsetti Regen	-	-	-	-	-	-
Morsetti del motore comuni	-	-	O	O	O	O
Arresto di emergenza con relè di sicurezza Pilz	-	-	-	-	-	-
Safe Torque Off con relè di sicurezza Pilz	O	O	O	O	O	O
Nessun LCP	-	-	-	-	-	-
LCP grafico	S	S	S	S	S	S
LCP numerico	-	-	-	-	-	-
Fusibili	O	O	O	O	O	O
Morsetti di condivisione del carico	-	-	-	-	-	-
Fusibili + morsetti di condivisione del carico	-	-	-	-	-	-
Sezionatore	-	O	O	O	O	O
Interruttori	-	-	-	-	-	-
Contattori	-	-	-	-	-	-
Avviatori manuali motore	-	-	O	O	O	O
30 A, morsetti protetti da fusibile	-	-	O	O	O	O
Alimentazione a 24 V CC (SMPS, 5 A)	O	O	O	O	O	O
Monitoraggio temperatura esterna	-	-	O	O	O	O
<b>Dimensioni</b>						
Altezza mm (pollici)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)	2.204 (86,8)
Larghezza mm (pollici)	800 (31,5)	1.400 (55,1)	1.600 (63,0)	2.400 (94,5)	2.000 (78,7)	2.800 (110,2)
Profondità mm (pollici)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)
Peso kg (lb)	447 (985,5)	669 (1.474,9)	893 (1.968,8)	1.116 (2.460,4)	1.037 (2.286,4)	1.259 (2.775,7)

Tabella 4.8 Convertitori F8-F13, da 525 a 690 V

1) Tutte le potenze nominali sono riferite con un sovraccarico elevato. L'uscita è misurata a 690 V (kW) e 575 V (cv).

2) S = standard, O = opzionale e un trattino indica che l'opzione non è disponibile.

## 4.5 Disponibilità del kit

4

Descrizione kit <sup>1)</sup>	E1	E2	F1	F2	F3	F4	F8	F9	F10	F11	F12	F13
USB sullo sportello	O	-	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
LCP, numerico	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
LCP, grafico <sup>2)</sup>	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Cavo LCP, 3 m (9 piedi)	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Kit di montaggio per LCP numerico (LCP, dispositivi di fissaggio, guarnizione e cavo)	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Kit di montaggio per LCP grafico (LCP, dispositivi di fissaggio, guarnizione e cavo)	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Kit di montaggio per tutti gli LCP (dispositivi di fissaggio, guarnizione e cavo)	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Ingresso dall'alto dei cavi motore	-	-	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Ingresso dall'alto dei cavi dell'alimentazione di rete	-	-	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Ingresso dall'alto dei cavi dell'alimentazione di rete con sezionatore	-	-	-	-	O	O	-	-	-	-	-	-
Ingresso dall'alto dei cavi del bus di campo	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Morsetti del motore comuni	-	-	O	O	O	O	-	-	-	-	-	-
Frame NEMA 3R	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Piedistallo	O	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Piastra opzioni di ingresso	O	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Conversione IP20	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Raffreddamento (soltanto) uscita superiore	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Raffreddamento a canale posteriore (ingresso e uscita posteriori)	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Raffreddamento a canale posteriore (ingresso inferiore e uscita superiore)	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

**Tabella 4.9** Kit disponibili per frame E1-E2, F1-F4 ed F8-F13

1) S = standard, O = opzionale e un trattino indica che il kit non è disponibile per quel frame. Per le descrizioni e i codici del kit vedere il capitolo 13.2 Numeri d'ordine per opzioni/kit.

2) L'LCP grafico viene fornito di serie con frame E1-E2, F1-F4 ed F8-F13. Se è necessario più di un LCP grafico, il kit è disponibile per l'acquisto.

## 5 Caratteristiche del prodotto

### 5.1 Caratteristiche automatiche di funzionamento

Le caratteristiche di funzionamento automatizzate sono attive quando il convertitore di frequenza è in funzione. La maggior parte di esse non richiede alcuna programmazione o setup. Il convertitore di frequenza dispone di una gamma di funzioni di protezione integrate che proteggono il convertitore di frequenza stesso e il motore controllato.

Per dettagli sui setup richiesti, in particolare per quanto riguarda i parametri motore, fare riferimento alla *Guida alla Programmazione*.

#### 5.1.1 Protezione contro i cortocircuiti

##### Motore (fase-fase)

Il convertitore di frequenza è protetto contro i cortocircuiti sul lato motore tramite misurazioni della corrente in ciascuna delle tre fasi del motore. Un cortocircuito tra due fasi di uscita provoca una sovracorrente nell'inverter. L'inverter viene disinserito quando la corrente di cortocircuito supera il valore consentito (*Allarme 16, Trip Lock (Scatto bloccato)*).

##### Lato rete

Un convertitore di frequenza che funziona correttamente limita la corrente che può trarre dall'alimentazione. Tuttavia, si raccomanda di usare fusibili e/o interruttori automatici sul lato di alimentazione come protezione in caso di guasto di un componente all'interno del convertitore di frequenza (primo guasto). I fusibili sul lato della rete sono obbligatori per la Conformità UL.

#### **AVVISO!**

Per assicurare la conformità alla norma IEC 60364 per CE o NEC 2009 per UL, è obbligatorio l'uso di fusibili e/o di interruttori.

##### Resistenza di frenatura

Il convertitore di frequenza è protetto da cortocircuiti nella resistenza di frenatura.

##### Condivisione del carico

Per proteggere il bus CC dai cortocircuiti e i convertitori di frequenza dal sovraccarico, installare fusibili CC in serie con i morsetti di condivisione del carico di tutte le unità collegate.

### 5.1.2 Protezione da sovratensione

#### Sovratensione generata dal motore

La tensione nel collegamento CC subisce un aumento quando il motore funziona da generatore. Ciò si verifica nei casi seguenti:

- Il carico fa ruotare il motore con una frequenza di uscita costante dal convertitore di frequenza, vale a dire che il carico genera energia.
- Durante la decelerazione (rampa di decelerazione), se il momento d'inerzia è elevato, l'attrito è basso e il tempo rampa di decelerazione è troppo breve per consentire la dissipazione dell'energia attraverso il sistema del convertitore di frequenza.
- Un'impostazione non corretta della compensazione dello scorrimento causa una maggiore tensione del collegamento CC.
- Forza EMF (forza elettromotrice) dal funzionamento del motore PM. In presenza di funzionamento a ruota libera ad alti giri/min. la forza EMF (forza elettromotrice) del motore PM è potenzialmente in grado di superare la massima tensione tollerata dal convertitore di frequenza, causando danni. Per evitare che ciò si verifichi, il valore del *parametro 4-19 Max Output Frequency* viene limitato automaticamente sfruttando un calcolo interno basato sul valore del *parametro 1-40 Back EMF at 1000 RPM*, del *parametro 1-25 Motor Nominal Speed* e del *parametro 1-39 Motor Poles*.

#### **AVVISO!**

Per evitare che il motore raggiunga una velocità eccessiva (per esempio a causa di un effetto di autorotazione eccessivo), dotare il convertitore di frequenza di una resistenza freno.

La sovratensione può essere gestita usando una funzione freno (*parametro 2-10 Brake Function*) e/o usando un controllo sovratensione (*parametro 2-17 Over-voltage Control*).

#### Funzioni freno

Collegare una resistenza freno per la dissipazione dell'energia di frenatura in eccesso. Il collegamento di una resistenza freno consente una maggiore tensione collegamento CC durante la frenatura.

Un freno CA è un'alternativa per migliorare la frenatura senza l'uso di una resistenza freno. Questa funzione controlla la sovramagnetizzazione del motore quando il motore funziona come un generatore. L'aumento di perdite

elettriche nel motore consente alla funzione OVC di accrescere la coppia di frenata senza superare il limite di sovratensione.

**AVVISO!**

Il freno CA non è efficace quanto la frenatura dinamica con una resistenza.

**Controllo sovratensione (OVC)**

Estendendo automaticamente il tempo rampa di decelerazione, l'OVC riduce il rischio che il convertitore di frequenza scatti a causa di una sovratensione sul collegamento CC.

**AVVISO!**

L'OVC può essere attivato per un motore PM con tutti i nuclei di controllo, PM VVC<sup>+</sup>, Flux OL e Flux CL per motori PM.

**AVVISO!**

Non abilitare OVC in applicazioni di sollevamento.

### 5.1.3 Rilevamento mancanza di una fase del motore

La funzione fase del motore mancante (*parametro 4-58 Funzione fase motore mancante*) è abilitata in fabbrica per evitare danni al motore qualora manchi una fase del motore. L'impostazione di fabbrica è 1000 ms, ma può essere regolata per un rilevamento più rapido.

### 5.1.4 Rilevamento sbilanciamento della tensione di alimentazione

Il funzionamento in condizioni di grave sbilanciamento della tensione di alimentazione riduce la durata del motore e del convertitore di frequenza. Se il motore viene usato continuamente a valori vicini al carico nominale, le condizioni sono gravi. L'impostazione di fabbrica fa scattare il convertitore di frequenza in presenza di uno sbilanciamento di tensione di alimentazione (*parametro 14-12 Funz. durante sbilanciamento di rete*).

### 5.1.5 Commutazione sull'uscita

L'aggiunta di un interruttore in uscita tra il motore e il convertitore di frequenza è consentito, tuttavia potrebbe comparire un messaggio di guasto. Danfoss non consiglia l'utilizzo di questa funzione per i convertitori di frequenza da 525-690 V collegati a una rete di alimentazione IT.

### 5.1.6 Protezione da sovraccarico

**Limite di coppia**

La funzione limite di coppia protegge il motore dal sovraccarico, indipendentemente dalla velocità. Il limite di coppia è controllato in *parametro 4-16 Lim. di coppia in modo motore* e *parametro 4-17 Lim. di coppia in modo generatore*. L'intervallo di tempo prima che intervengano gli scatti di avviso del limite di coppia è controllato nel *parametro 14-25 Ritardo scatto al limite di coppia*.

**Limite di corrente**

Il limite di corrente è controllato nel *parametro 4-18 Limite di corrente* e il tempo prima che il convertitore di frequenza scatti è controllato nel *parametro 14-24 Ritardo scatto al limite di corrente*.

**Lim. velocità**

Limite velocità minima: il *Parametro 4-11 Lim. basso vel. motore [giri/min]* oppure il *parametro 4-12 Limite basso velocità motore [Hz]* limitano l'intervallo di velocità operativa del convertitore di frequenza.

Limite velocità massimo: il *Parametro 4-13 Lim. alto vel. motore [giri/min]* oppure il *parametro 4-19 Freq. di uscita max.* limitano la velocità di uscita massima che può fornire il convertitore di frequenza.

**Relè termico elettronico (ETR)**

L'ETR è una caratteristica elettronica che simula un relè a bimetallo sulla base di misure interne. La caratteristica viene mostrata in *Disegno 5.1*.

**Limite tens.**

L'inverter si disinserisce per proteggere i transistor e i condensatori del collegamento CC quando viene raggiunto un determinato livello di tensione implementato in fase di progettazione.

**Sovratemperatura**

Il convertitore di frequenza dispone di sensori di temperatura integrati e reagisce immediatamente a valori critici tramite limiti implementati in fase di progettazione.

### 5.1.7 Protezione rotore bloccato

Possono esistere situazioni in cui il rotore è bloccato a causa del carico eccessivo o di alcuni altri fattori. Il rotore bloccato non riesce a produrre abbastanza raffreddamento che, a sua volta, può surriscaldare l'avvolgimento del motore. Il convertitore di frequenza è capace di rilevare la situazione con rotore bloccato con controllo di flusso PM ad anello aperto e controllo PM VVC<sup>+</sup> (*parametro 30-22 Protezione rotore bloccato*).

### 5.1.8 Declassamento automatico

Il convertitore di frequenza controlla costantemente i seguenti valori critici:

- alta temperatura sulla scheda di controllo o sul dissipatore;
- carico del motore elevato;
- alta tensione del collegamento CC;
- velocità del motore ridotta.

In risposta a un livello critico, il convertitore di frequenza adegua la frequenza di commutazione. In caso di temperatura interna elevata e bassa velocità del motore, il convertitore di frequenza può anche forzare lo schema PWM a SFAVM.

#### **AVVISO!**

Il declassamento automatico è diverso quando il parametro *14-55 Filtro uscita* è impostato su *[2] Filtro sinusoid. fisso*.

### 5.1.9 Automatic energy optimization (ottimizzazione automatica dell'energia)

L'ottimizzazione automatica dell'energia (AEO) ordina al convertitore di frequenza di monitorare continuamente il carico sul motore e di regolare la tensione di uscita al fine di massimizzare il rendimento. In condizioni di carico leggero la tensione viene ridotta e la corrente motore viene minimizzata. Il motore beneficia di:

- maggiore efficienza;
- riscaldamento ridotto;
- funzionamento più silenzioso.

Non esiste alcuna necessità di selezionare una curva V/Hz, poiché il convertitore di frequenza regola automaticamente la tensione motore.

### 5.1.10 Modulazione Automatica della Frequenza di Commutazione

Il convertitore di frequenza genera brevi impulsi elettrici formando un modello d'onda CA. La frequenza di commutazione è la frequenza di questi impulsi. Una bassa frequenza di commutazione (bassa frequenza di impulso) provoca disturbo nel motore, rendendo preferibile una frequenza di commutazione più elevata. Tuttavia, un'elevata frequenza di commutazione genera calore nel convertitore di frequenza, che può limitare la quantità di corrente disponibile per il motore.

La modulazione automatica della frequenza di commutazione regola automaticamente queste condizioni per fornire la massima frequenza di commutazione senza

surriscaldare il convertitore di frequenza. Fornendo un'elevata frequenza di commutazione controllata, riduce il rumore di funzionamento del motore alle basse velocità quando il controllo dei disturbi percepibili è critico, e produce la piena potenza di uscita al motore quando necessario.

### 5.1.11 Declassamento per alta frequenza di commutazione

Il convertitore di frequenza è progettato per il funzionamento continuo a pieno carico a frequenze di commutazione comprese tra 1,5 e 2 kHz per 380-500 V e 1 e 1,5 kHz per 525-690 V. Il campo di frequenza dipende dalla taglia di potenza e dalla tensione nominale. Una frequenza di commutazione superiore all'intervallo massimo consentito genera maggiore calore nel convertitore di frequenza e richiede la riduzione della corrente di uscita.

Una caratteristica automatica del convertitore di frequenza è il controllo della frequenza di commutazione dipendente dal carico. Questa caratteristica consente al motore di beneficiare della massima frequenza di commutazione consentita dal carico.

### 5.1.12 Prestazioni con variazione della potenza

Il convertitore di frequenza resiste a fluttuazioni di rete come:

- transitori;
- interruzioni momentanee della rete;
- brevi cadute di tensione;
- sbalzi di corrente.

Il convertitore di frequenza compensa automaticamente le tensioni di ingresso  $\pm 10\%$  da quelle nominali fornendo tensione e coppia nominale del motore. Quando si seleziona il riavvio automatico, il convertitore di frequenza si riaccende automaticamente dopo uno scatto di tensione. Con il riaggancio al volo il convertitore di frequenza si sincronizza con la rotazione del motore prima dell'avvio.

### 5.1.13 Smorzamento risonanza

Lo smorzamento risonanza elimina il disturbo di risonanza ad alta frequenza. È disponibile uno smorzamento della frequenza selezionato automaticamente o manualmente.

### 5.1.14 Ventole controllate in temperatura

I sensori nel convertitore di frequenza regolano il funzionamento delle ventole di raffreddamento interne. Spesso le ventole di raffreddamento non funzionano durante il funzionamento a basso carico o durante il modo pausa o

in standby. Questi sensori riducono il disturbo, aumentano l'efficienza e allungano la vita di funzionamento della ventola.

### 5.1.15 Conformità EMC

L'interferenza elettromagnetica (EMI) e l'interferenza delle radiofrequenze (RFI) sono disturbi che possono influire sui circuiti elettrici a causa della radiazione o dell'induzione elettromagnetica da una sorgente esterna. Il convertitore di frequenza è progettato per soddisfare la norma di prodotto EMC per convertitori di frequenza IEC 61800-3 e la norma europea EN 55011. I cavi motore devono essere schermati e adeguatamente terminati per soddisfare i livelli di emissione in EN 55011. Per maggiori informazioni relativi alle prestazioni EMC, vedere *capitolo 10.15.1 Risultati test EMC*.

### 5.1.16 Isolamento galvanico di morsetti di controllo

Tutti i morsetti di controllo e i morsetti dei relè di uscita sono isolati galvanicamente dalla tensione di rete, che protegge totalmente il circuito di comando dalla corrente di ingresso. I morsetti dei relè di uscita richiedono un proprio collegamento di messa a terra. Questo isolamento soddisfa i severi requisiti di bassissima tensione di protezione (PELV) per l'isolamento.

#### I componenti che costituiscono l'isolamento galvanico sono:

- alimentazione, incluso l'isolamento del segnale.
- comando gate per IGBT, trasformatori di innesco e fotoaccoppiatori.
- I trasduttori di corrente di uscita a effetto Hall.

## 5.2 Caratteristiche personalizzate dell'applicazione

Le caratteristiche applicative personalizzate sono le caratteristiche più comuni programmate nel convertitore di frequenza al fine di migliorare le prestazioni di sistema. Richiedono una programmazione o un setup minimi. Per istruzioni sull'attivazione di queste funzioni vedere la *Guida alla Programmazione*.

### 5.2.1 Adattamento automatico motore

L'adattamento automatico motore (AMA) è una procedura di test automatico usata per misurare le caratteristiche elettriche del motore. L'AMA fornisce un modello elettronico accurato del motore, consentendo al convertitore di frequenza di calcolare le prestazioni ottimali e l'efficienza. L'esecuzione della procedura AMA massimizza anche la funzionalità di ottimizzazione automatica dell'energia del convertitore di frequenza. L'AMA viene eseguita

senza che il motore sia in rotazione e senza disaccoppiare il carico dal motore.

### 5.2.2 Controllore PID integrato

Il controllore PID proporzionale, integrale e derivato integrato elimina la necessità di dispositivi di controllo ausiliari. Il controllore PID mantiene il controllo costante dei sistemi ad anello chiuso in cui devono essere mantenuti una pressione, un flusso e una temperatura regolati o altri requisiti di sistema.

Il convertitore di frequenza è dotato di due segnali di retroazione da due dispositivi diversi, consentendo la regolazione del sistema con diversi requisiti di retroazione. Il convertitore di frequenza regola il controllo confrontando i due segnali per ottimizzare le prestazioni del sistema.

### 5.2.3 Protezione termica del motore

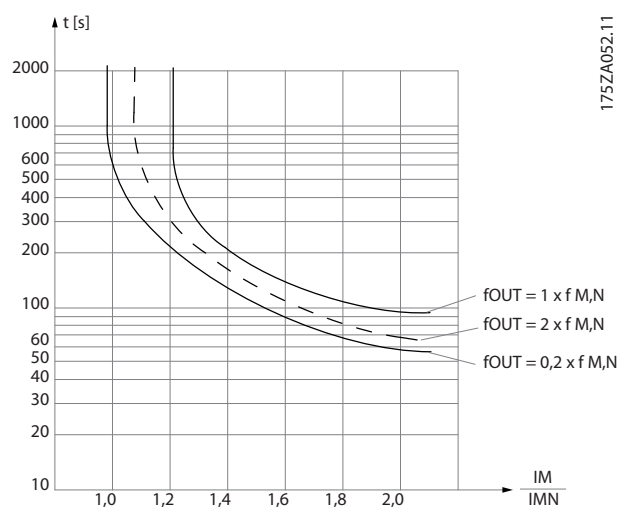
La protezione termica del motore può essere fornita tramite:

- Temperatura diretta rilevata mediante l'utilizzo di un
  - sensore PTC o KTY negli avvolgimenti del motore e con collegamento a un AI o DI standard;
  - PT100 o PT1000 negli avvolgimenti del motore e nei cuscinetti del motore, con collegamento alla VLT® Sensor Input Card MCB 114;
  - Ingresso termistore PTC sul VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 (approvato ATEX).
- Interruttore termomeccanico (tipo Klixon) su un DI.
- Relè termico elettronico integrato (ETR).

L'ETR calcola la temperatura del motore misurando la corrente, la frequenza e il tempo di funzionamento. Il convertitore di frequenza visualizza il carico termico sul motore in percentuale e può emettere un avviso al raggiungimento di un setpoint di sovraccarico programmabile.

Le opzioni programmabili in caso di sovraccarico consentono al convertitore di frequenza di arrestare il motore, ridurre l'uscita o ignorare la condizione. Anche a basse velocità il convertitore di frequenza soddisfa le norme in materia di sovraccarico motore elettronico I2t Classe 20.





Disegno 5.1 Caratteristiche ETR

L'asse X mostra il rapporto tra  $I_{\text{motor}}$  e  $I_{\text{motor}}$  nominale. L'asse Y riporta il tempo in secondi che precede il momento in cui l'ETR scatta e scollega il convertitore. Le curve illustrano la velocità nominale caratteristica a una velocità doppia della velocità nominale e a una velocità pari a 0,2 volte la velocità nominale.

A velocità più bassa l'ETR si disinserisce a livelli di calore inferiori a causa del minor raffreddamento del motore. In tal modo il motore è protetto dal surriscaldamento anche a bassa velocità. La funzione ETR calcola la temperatura del motore basandosi sull'effettiva corrente e velocità. La temperatura calcolata è visibile come un parametro di visualizzazione in *parametro 16-18 Term. motore*.

È anche disponibile una versione speciale dell'ETR per motori EX-e in aree ATEX. Questa funzione consente di immettere una curva specifica per proteggere il motore EX-e. Vedere la *guida alla programmazione* per le istruzioni di setup.

#### 5.2.4 Protezione termica del motore per motori Ex-e

Il convertitore di frequenza è dotato di una funzione di monitoraggio termico ETR ATEX per il funzionamento di motori Ex-e secondo EN 60079-7. Se in combinazione con un dispositivo di monitoraggio PTC approvato ATEX, come l'opzione VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 o un dispositivo esterno, l'installazione non richiede un'approvazione individuale da parte di una organizzazione autorizzata.

La funzione di monitoraggio termico ETR ATEX abilita l'utilizzo di un motore Ex-e al posto di un motore Ex-d molto più costoso, grande e pesante. La funzione garantisce che il convertitore di frequenza limiti la corrente motore per evitare il surriscaldamento.

#### Requisiti relativi al motore Ex-e

- Assicurarsi che il motore Ex-e sia approvato per il funzionamento in aree pericolose (area ATEX 1/21, area ATEX 2/22) con i convertitori di frequenza. Il motore deve essere certificato per la specifica area di pericolo.
- Installare il motore Ex-e nelle aree 1/21 o 2/22 dell'area di pericolo, secondo l'approvazione del motore.

#### **AVVISO!**

**Installare il convertitore di frequenza fuori dall'area di pericolo.**

- Assicurarsi che il motore Ex-e sia dotato di un dispositivo di protezione da sovraccarico motore approvato ATEX. Questo dispositivo monitora la temperatura negli avvolgimenti del motore. Se è presente un livello di temperatura critico o un malfunzionamento, il dispositivo spegne il motore.
  - L'opzione VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 offre un monitoraggio approvato ATEX della temperatura del motore. Il convertitore di frequenza ha in dotazione, come prerequisito, da tre a sei termistori PTC in serie, conformemente al DIN 44081 o 44082.
  - In alternativa è possibile utilizzare un dispositivo di protezione PTC esterno approvato ATEX.
- Il filtro sinusoidale è richiesto quando
  - Cavi lunghi (picchi di tensione) o tensione di rete aumentata producono tensioni eccedenti la massima tensione consentita ai morsetti del motore.
  - La frequenza di commutazione minima del convertitore di frequenza non è conforme ai requisiti indicati dal costruttore del motore. La frequenza di commutazione minima del convertitore di frequenza è mostrata come valore predefinito nel *parametro 14-01 Freq. di commutaz.*

#### Compatibilità del motore e del convertitore di frequenza

Per motori certificati secondo EN-60079-7 viene fornito dal produttore del motore un elenco di dati comprendente limiti e regole sotto forma di scheda tecnica, oppure sulla targa del motore. Durante la pianificazione, l'installazione, la messa in funzione, il funzionamento e l'assistenza attenersi ai limiti e alle regole forniti dal produttore riguardo a:

- frequenza di commutazione minima;
- corrente massima;

- frequenza motore minima;
- frequenza motore massima.

L'Disegno 5.2 mostra dove sono indicati i requisiti sulla targa del motore.

Quando si abbinano convertitore di frequenza e motore, Danfoss specifica i seguenti requisiti aggiuntivi per garantire un'adeguata protezione termica del motore:

- Non eccedere il rapporto massimo consentito tra dimensione del convertitore di frequenza e dimensione del motore. Il valore tipico è  $I_{VLT}$ ,  $n \leq 2 \times I_{m,n}$
- Considerare tutte le cadute di tensione dal convertitore di frequenza al motore. Se il motore funziona con una tensione inferiore a quella elencata fra le caratteristiche u/f, la corrente potrebbe aumentare facendo scattare un allarme.

130BD888.10

CE 1180		Ex-e II T3			
CONVERTER SUPPLY					
VALID FOR 380 - 415V FWP 50Hz					
3 ~ Motor					
1	MIN. SWITCHING FREQ. FOR PWM CONV. 3kHz				
2	$I = 1.5 I_{M,N}$ $t_{on} = 10s$ $t_{cool} = 10min$				
3	MIN. FREQ. 5Hz	MAX. FREQ. 85 Hz			
4					
PWM-CONTROL					
f [Hz]	5	15	25	50	85
$I_x/I_{M,N}$	0.4	0.8	1.0	1.0	0.95
PTC °C		DIN 44081/-82			
Manufacture xx		EN 60079-0 EN 60079-7			

1	Frequenza di commutazione minima
2	Corrente massima
3	Frequenza motore minima
4	Frequenza motore massima

Disegno 5.2 Targa del motore che mostra i requisiti del convertitore di frequenza

Per ulteriori informazioni vedere l'esempio di applicazione nel capitolo 12 Esempi applicativi.

### 5.2.5 Caduta di tensione di rete

Durante la caduta di tensione di rete il convertitore di frequenza continua a funzionare fino a quando la tensione del collegamento CC non scende al di sotto del livello minimo di funzionamento. Il livello di arresto minimo è di norma il 15% al di sotto della tensione di alimentazione

nominale minima. La tensione di rete precedente alla caduta di tensione e il carico del motore determinano il tempo occorrente al convertitore di frequenza per giungere a ruota libera.

Il convertitore di frequenza può essere configurato (*parametro 14-10 Guasto di rete*) per diversi tipi di comportamento durante una caduta di tensione di rete:

- Scatto bloccato una volta che il collegamento CC si è esaurito.
- Ruota libera con riaggancio al volo ogniqualvolta ritorna l'alimentazione di rete (*parametro 1-73 Riaggancio al volo*).
- Backup dell'energia cinetica
- Rampa di decelerazione controllata.

#### Riaggancio al volo

Questa selezione consente di agganciare un motore che gira liberamente a causa di una caduta di tensione di rete. Questa opzione è importante per centrifughe e ventole.

#### Backup dell'energia cinetica

Questa selezione assicura che il convertitore di frequenza funzioni fintantoché nel sistema è presente energia. Per brevi cadute di tensione di rete, il funzionamento viene ripristinato al ritorno dell'alimentazione di rete senza far arrestare l'applicazione e senza mai perdere il controllo. È possibile selezionare varie varianti di backup dell'energia cinetica.

Configurare il comportamento del convertitore di frequenza in occasione della caduta di tensione di rete nel *parametro 14-10 Guasto di rete* e nel *parametro 1-73 Riaggancio al volo*.

### 5.2.6 Riavvio automatico

Il convertitore di frequenza può essere programmato per riavviare automaticamente il motore dopo uno scatto minore, come una perdita di potenza o una fluttuazione momentanea. Questa caratteristica elimina il fabbisogno di un ripristino manuale e migliora il funzionamento automatizzato per sistemi controllati in remoto. È possibile limitare il numero di tentativi di riavvio nonché il ritardo tra i tentativi.

### 5.2.7 Piena coppia a velocità ridotta

Il convertitore di frequenza segue una curva V/Hz variabile per fornire una piena coppia motore anche a velocità ridotte. La piena coppia di uscita può coincidere con la massima velocità di esercizio di progetto del motore. Questo convertitore di frequenza è diverso dai convertitori di frequenza a coppia variabile e da quelli a coppia costante. I convertitori di frequenza a coppia variabile forniscono una coppia motore ridotta a bassa velocità. I convertitori di frequenza a coppia costante forniscono

tensione in eccesso, calore e rumore motore a meno della velocità inferiore.

### 5.2.8 Bypass frequenza

In alcune applicazioni il sistema può avere velocità di funzionamento che creano una risonanza meccanica. Tale risonanza meccanica può generare un disturbo eccessivo ed eventualmente danneggiare i componenti meccanici nel sistema. Il convertitore di frequenza dispone di quattro larghezze di banda di frequenza di bypass programmabili. Le larghezze di banda consentono al motore di non funzionare a velocità tali da provocare risonanza nel sistema.

### 5.2.9 Preriscaldamento motore

Per preriscaldare un motore in un ambiente freddo o umido, una piccola quantità di corrente CC può essere immessa continuamente nel motore per proteggerlo dalla condensazione e da una partenza a freddo. Questa funzione può eliminare la necessità di un riscaldatore.

### 5.2.10 Setup programmabili

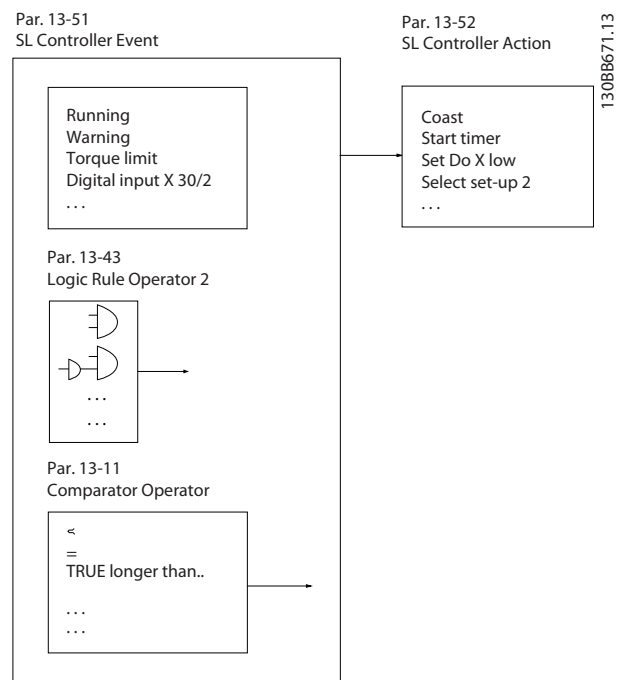
Il convertitore di frequenza dispone di quattro setup che possono essere programmati indipendentemente. Utilizzando il multi-setup, è possibile commutare tra funzioni programmate indipendentemente attivate da ingressi digitali o da un comando seriale. Vengono usati setup indipendenti, per esempio, per modificare riferimenti oppure per il funzionamento diurno/notturno o estivo/invernale, o per controllare motori multipli. L'LCP visualizza il setup attivo.

I dati del setup possono essere copiati dal convertitore di frequenza in un altro convertitore scaricando le informazioni dall'LCP amovibile.

### 5.2.11 Smart Logic Control (SLC)

Lo Smart Logic Control (SLC) è una sequenza di azioni definite dall'utente (vedere *parametro 13-52 Azione regol. SL [x]*), le quali vengono eseguite dall'SLC quando l'evento associato definito dall'utente (vedere *parametro 13-51 Evento regol. SL [x]*) è valutato come vero dall'SLC.

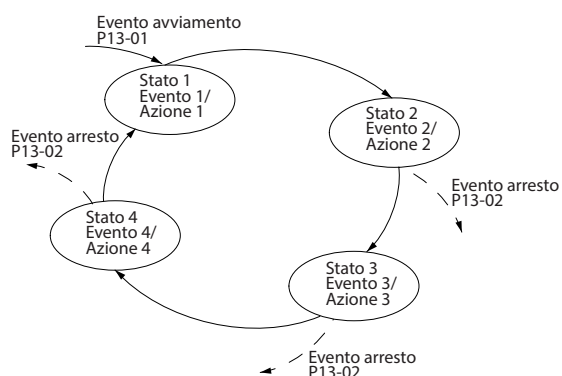
La condizione per un evento può essere un particolare stato, oppure il fatto che l'uscita generata da una regola logica o da un operatore di comparatore diventi VERO. Tale condizione dà luogo a un'azione associata come mostrato nella *Disegno 5.3*.



Disegno 5.3 Evento e azione SLC

Eventi e azioni sono ciascuno numerati e collegati in coppie (stati), il che significa che quando è soddisfatto l'evento [0] (raggiunge il valore VERO), viene eseguita l'azione [0]. Dopo che la prima azione è stata eseguita, le condizioni dell'evento successivo vengono valutate. Se questo evento viene valutato come VERO, allora verrà eseguita l'azione corrispondente. Verrà valutato un solo evento alla volta. Se un evento viene valutato come FALSO, durante l'intervallo di scansione corrente non succede nulla nell'SLC e non vengono valutati altri eventi. Quando si avvia, l'SLC valuta soltanto l'evento [0] durante ciascun intervallo di scansione. Soltanto se l'evento [0] viene valutato come VERO l'SLC esegue l'azione [0] e inizia a valutare l'evento successivo. È possibile programmare 1–20 eventi e azioni.

Una volta eseguito l'ultimo evento/azione, la sequenza inizia da capo con evento [0]/azione [0]. La *Disegno 5.4* mostra un esempio con quattro eventi/azioni:

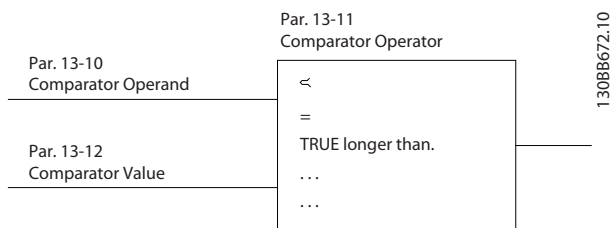


130BA062.13

Disegno 5.4 Ordine di esecuzione quando sono programmati 4 eventi/azioni

### Comparatori

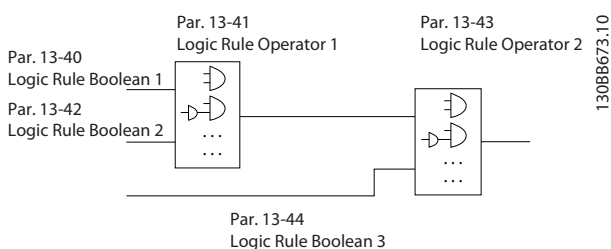
I comparatori vengono utilizzati per confrontare variabili continue (vale a dire la frequenza di uscita, la corrente di uscita, l'ingresso analogico e così via) con valori fissi preimpostati.



Disegno 5.5 Comparatori

### Regole logiche

Si possono combinare fino a tre ingressi booleani (ingressi VERO/FALSO) di timer, comparatori, ingressi digitali, bit di stato ed eventi utilizzando gli operatori logici AND, OR e NOT.



Disegno 5.6 Regole logiche

### 5.2.12 Safe Torque Off

La funzione Safe Torque Off (STO) viene usata per fermare il convertitore di frequenza in situazioni di arresto di emergenza.

Per maggiori informazioni su Safe Torque Off, oltre che su installazione e messa in funzione, consultare la *guida operativa Safe Torque Off*.

#### Condizioni di responsabilità

Il cliente è responsabile di assicurare che il personale sappia come installare e far funzionare la funzione Safe Torque Off:

- Leggendo e comprendendo le norme di sicurezza riguardanti la salute e la sicurezza, nonché la prevenzione degli incidenti.
- Comprendendo le direttive generiche e di sicurezza fornite nella *guida operativa Safe Torque Off*.
- Possedendo un'adeguata conoscenza delle norme generiche e di sicurezza per l'applicazione specifica.

### 5.3 Panoramica sulla frenatura dinamica

La frenatura dinamica decelera il motore tramite uno dei seguenti metodi:

- Freno CA  
L'energia freno è distribuita nel motore cambiando le condizioni di perdita nel motore (*parametro 2-10 Funzione freno = [2]*). La funzione freno CA non può essere usata in applicazioni con un'elevata frequenza di fermate e ripartenze, poiché ciò surriscalda il motore.
- Freno CC  
Una corrente CC sovramodulata aggiunta alla corrente CA funge da freno rallentatore a correnti parassite (*parametro 2-02 Tempo di frenata CC ≠ 0 s*).
- Freno resistenza  
Un IGBT freno mantiene la sovratensione sotto una certa soglia deviando l'energia del freno dal motore alla resistenza di frenatura collegata (*parametro 2-10 Funzione freno = [1]*). Per maggiori informazioni su come selezionare una resistenza di frenatura vedere la *Guida alla Progettazione VLT® Brake Resistor MCE 101*.

I convertitori di frequenza dotati dell'opzione freno possiedono un IGBT freno e i morsetti 81 (R-) e 82 (R+) per il collegamento di una resistenza di frenatura esterna.

La funzione dell'IGBT freno è limitare la tensione nel collegamento CC ogniqualvolta viene superato il limite di massima tensione. Questo limita la tensione commutando la resistenza montata esternamente sul bus CC per rimuovere la tensione CC presente in eccesso sui condensatori del bus.

Il montaggio esterno della resistenza di frenatura garantisce il vantaggio di selezionare la resistenza sulla base del fabbisogno dell'applicazione, dissipando l'energia al di fuori del quadro di comando e proteggendo il convertitore di frequenza dal surriscaldamento quando la resistenza di frenatura è sovraccarica.

Il segnale di gate dell'IGBT freno ha origine sulla scheda di controllo e viene fornito all'IGBT freno mediante la scheda di potenza e la scheda di pilotaggio gate. Inoltre, le schede di potenza e le schede di controllo monitorano l'eventuale presenza di cortocircuiti nell'IGBT freno. La scheda di potenza monitora anche l'eventuale presenza di sovraccarichi nella resistenza di frenatura.

#### 5.4 Panoramica sul freno di stazionamento meccanico

Il freno di stazionamento meccanico è un dispositivo esterno montato direttamente sull'albero motore che effettua la frenata statica. La frenata statica avviene quando un freno viene utilizzato per bloccare il motore dopo che il carico è stato arrestato. Un freno di stazionamento viene controllato da un PLC oppure direttamente da un'uscita digitale dal convertitore di frequenza.

#### **AVVISO!**

**Un convertitore di frequenza non può assicurare il controllo sicuro di un freno meccanico. È necessario includere nell'impianto un circuito di ridondanza per il controllo del freno.**

### 5.4.1 Frenatura meccanica mediante controllo ad anello aperto

Nelle applicazioni di sollevamento è normalmente necessario controllare un freno elettromeccanico. Sono necessarie un'uscita a relè (relè 1 o relè 2) oppure un'uscita digitale programmata (morsetto 27 o 29). Di norma, questa uscita va tenuta chiusa per tutto il tempo in cui il convertitore di frequenza non è in grado di trattenere il motore. Nel *parametro 5-40 Funzione relè* (parametro array), nel *parametro 5-30 Uscita dig. morsetto 27* o nel *parametro 5-31 Uscita dig. morsetto 29* selezionare [32] *Com. freno mecc.* per applicazioni con un freno elettromagnetico.

Quando viene selezionato [32] *Com. freno mecc.*, il relè del freno meccanico rimane chiuso durante l'avviamento finché la corrente di uscita non supera il livello selezionato nel *parametro 2-20 Corrente rilascio freno*. Durante l'arresto, il freno meccanico si chiude quando la velocità è inferiore al livello selezionato nel *parametro 2-21 Vel. attivazione freno [giri/min]*. Se il convertitore di frequenza si trova in una condizione di allarme, per esempio in una situazione di sovratensione, il freno meccanico si inserisce immediatamente. Il freno meccanico si inserisce anche durante il Safe Torque Off.

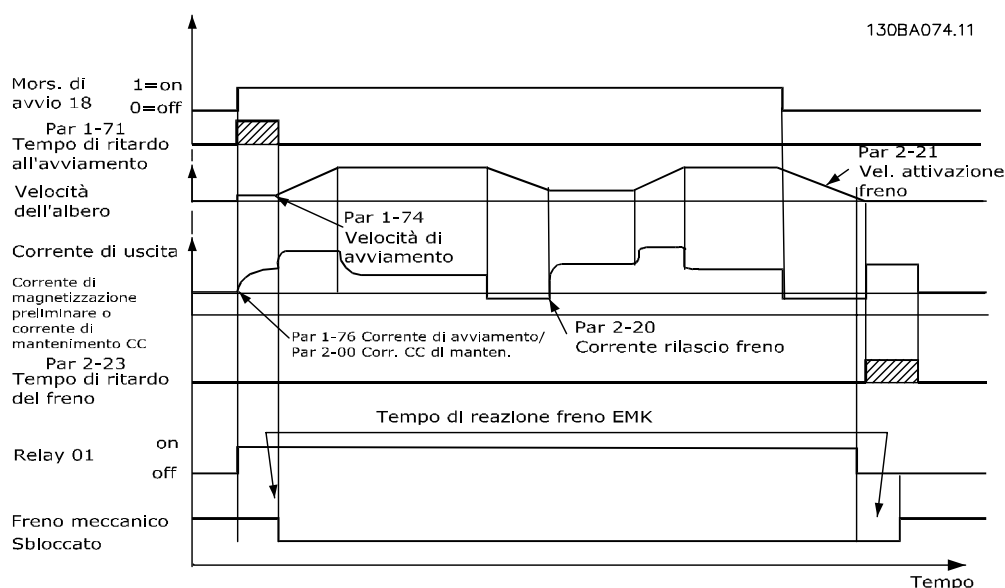
Durante l'utilizzo dei freni elettromagnetici tenere in considerazione le raccomandazioni seguenti:

- Usare un'uscita a relè o l'uscita digitale (morsetto 27 o 29). Se necessario, usare un contattore.
- Assicurarsi che l'uscita venga disinserita fintantoché il convertitore di frequenza non è in grado di azionare il motore. Gli esempi includono un carico troppo pesante o il motore non montato.
- Prima di collegare il freno meccanico, selezionare [32] *Com. freno mecc.* nel *gruppo di parametri 5-4\* Relè* (o nel *gruppo 5-3\* Uscite digitali*).
- Il freno viene rilasciato se la corrente motore supera il valore preimpostato nel *parametro 2-20 Corrente rilascio freno*.
- Il freno è innestato quando la frequenza di uscita è inferiore alla frequenza impostata nel *parametro 2-21 Vel. attivazione freno [giri/min]* o nel *parametro 2-22 Velocità di attivazione del freno [Hz]* e soltanto nel caso in cui il convertitore di frequenza esegua un comando di arresto.

#### **AVVISO!**

**Nelle applicazioni di sollevamento verticale o di sollevamento in generale, assicurarsi che il carico possa essere arrestato in caso di emergenza o di malfunzionamento. Se il convertitore di frequenza si trova in modalità di allarme o in una situazione di sovratensione, il freno meccanico si inserisce.**

Per le applicazioni di sollevamento assicurarsi che i limiti di coppia in *parametro 4-16 Lim. di coppia in modo motore* e *parametro 4-17 Lim. di coppia in modo generatore* impostati siano inferiori al limite di corrente in *parametro 4-18 Limite di corrente*. È anche consigliabile impostare il *parametro 14-25 Ritardo scatto al limite di coppia* su 0, il *parametro 14-26 Ritardo scatto al guasto inverter* su 0 e il *parametro 14-10 Guasto di rete* su [3] *Ruota libera*.



Disegno 5.7 Controllo del freno meccanico nell'anello aperto

5

## 5.4.2 Frenatura meccanica mediante controllo ad anello chiuso

Il VLT® AutomationDrive FC 302 è dotato di un controllo del freno meccanico appositamente progettato per le applicazioni di sollevamento e per supportare le seguenti funzioni:

- due canali per la retroazione del freno meccanico, per un'ulteriore protezione contro un comportamento non intenzionale risultante da un cavo rotto;
- monitoraggio della retroazione del freno meccanico per l'intero ciclo. Il monitoraggio aiuta a proteggere il freno meccanico, in particolare se i convertitori di frequenza sono collegati allo stesso albero;
- nessuna accelerazione finché la retroazione non conferma che il freno meccanico è aperto;
- controllo del carico migliorato all'arresto;
- è possibile configurare la transizione quando il motore rileva il carico dal freno.

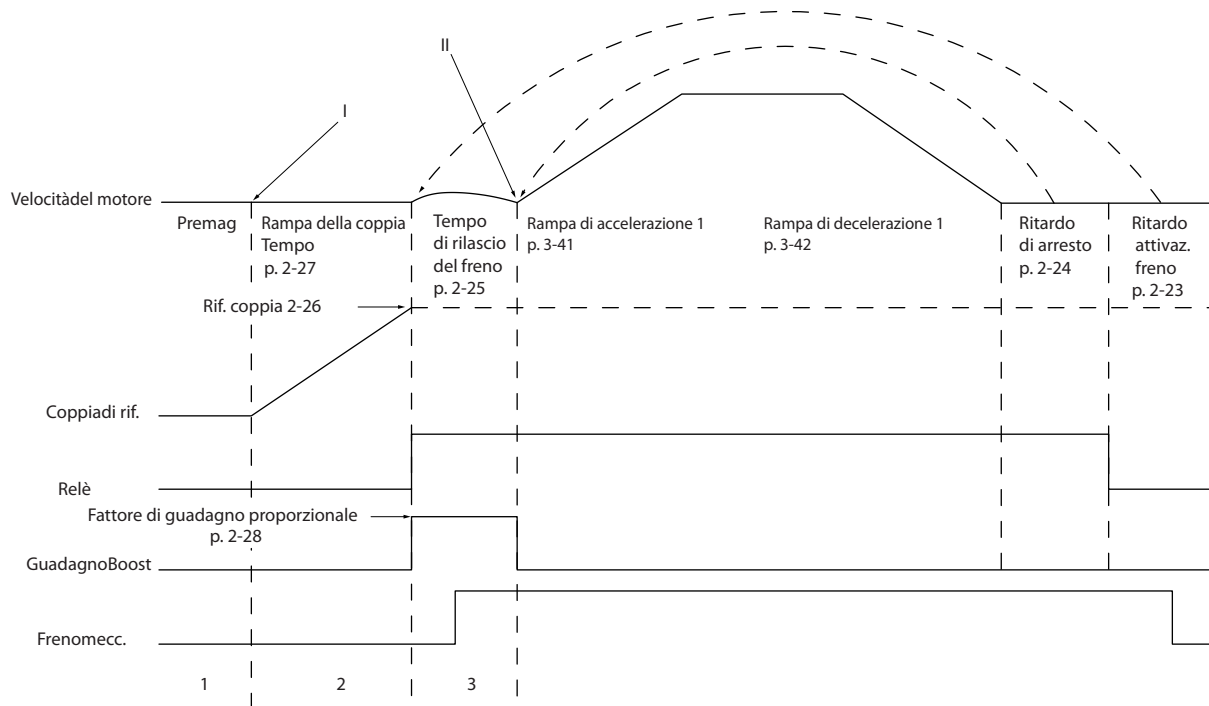
Il Parametro 1-72 Funz. di avv. [6] Ril. freno mecc. soll. attiva il freno meccanico di sollevamento. La differenza principale rispetto al controllo del freno meccanico normale consiste nel fatto che la funzione freno meccanico di sollevamento ha un controllo diretto sul relè del freno. Anziché impostare una corrente per il rilascio del freno, è definita la coppia applicata al freno chiuso prima del rilascio. Dal momento che la coppia è definita direttamente, il setup è più agevole per le applicazioni di sollevamento.

La strategia del freno meccanico di sollevamento si basa sulla seguente sequenza di tre fasi, in cui il controllo del motore e il rilascio del freno sono sincronizzati per ottenere il rilascio del freno nel modo più morbido possibile.

1. Premagnetizzare il motore.  
Per assicurarsi che vi sia mantenimento sul motore e verificare che questo sia correttamente montato, il motore viene dapprima premagnetizzato.
2. Applicare la coppia al freno chiuso.  
Quando il carico è mantenuto dal freno meccanico, non è possibile determinarne le dimensioni ma solo la direzione. Quando il freno si apre, il motore deve assumere il controllo del carico. Per facilitare tale controllo, è applicata una coppia definita dall'utente (*parametro 2-26 Rif. coppia*) nella direzione di sollevamento. Questa verrà utilizzata per inizializzare il regolatore di velocità che infine assume il controllo del carico. Per ridurre l'usura sulla trasmissione dovuta al gioco, la coppia viene aumentata.

## 3. Rilasciare il freno.

Quando la coppia raggiunge il valore impostato nel *parametro 2-26 Rif. coppia* il freno viene rilasciato. Il valore impostato nel *parametro 2-25 Tempo di rilascio del freno* determina il ritardo prima del rilascio del carico. Per reagire il più velocemente possibile nella fase di carico che segue il rilascio del freno, è possibile incrementare il regolatore di velocità PID aumentando il guadagno proporzionale.



130BA642.12

5

Disegno 5.8 Sequenza di rilascio del freno per il controllo del freno meccanico di sollevamento

I parametri dal *Parametro 2-26 Rif. coppia* al *parametro 2-33 Speed PID Start Lowpass Filter Time* sono soltanto disponibili per il controllo del freno meccanico di sollevamento (FLUX con retroazione del motore). I parametri dal *Parametro 2-30 Position P Start Proportional Gain* al *parametro 2-33 Speed PID Start Lowpass Filter Time* possono essere configurati per una transizione molto regolare dal controllo di velocità al controllo di posizione durante il *parametro 2-25 Tempo di rilascio del freno* - il tempo in cui il carico viene trasferito dal freno meccanico al convertitore di frequenza. I parametri dal *Parametro 2-30 Position P Start Proportional Gain* al *parametro 2-33 Speed PID Start Lowpass Filter Time* vengono attivati quando il *parametro 2-28 Fattore di guadagno proporzionale* è impostato su 0. Vedere la *Disegno 5.8* per maggiori informazioni.

**AVVISO!**

Per un esempio del controllo del freno meccanico avanzato per le applicazioni di sollevamento vedere il *capitolo 12 Esempi applicativi*.

## 5.5 Panoramica sulla condivisione del carico

La condivisione del carico è una funzione che consente il collegamento dei circuiti CC di diversi convertitori di frequenza, creando un sistema a convertitori multipli per l'esecuzione di un carico meccanico. La condivisione del carico assicura i seguenti vantaggi:

### Risparmio energetico

Un motore che funziona in modalità rigenerativa può alimentare i convertitori di frequenza in funzione in modalità motore.

### Necessità di ricambi ridotta

Solitamente è necessaria soltanto una resistenza di frenatura per l'intero sistema del convertitore di frequenza invece di una resistenza di frenatura per ogni convertitore.



### Backup di alimentazione

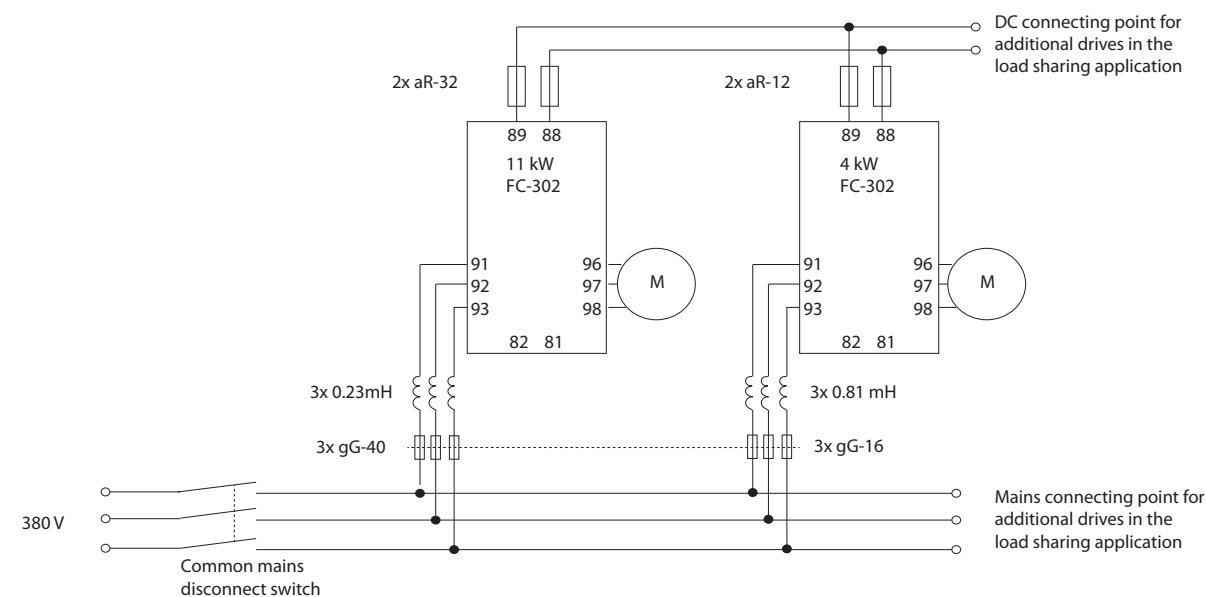
In caso di guasto di rete tutti i convertitori di frequenza collegati possono essere alimentati tramite il collegamento CC da un backup. L'applicazione può continuare a funzionare oppure subire un processo di spegnimento controllato.

### Premesse

Le seguenti premesse devono essere soddisfatte prima di prendere in considerazione una condivisione del carico:

- Il convertitore di frequenza deve essere dotato di morsetti di condivisione del carico.
- Le serie dei prodotti devono essere uguali. I convertitori di frequenza VLT® AutomationDrive FC 302 vanno utilizzati soltanto con altri convertitori di frequenza VLT® AutomationDrive FC 302.
- I convertitori di frequenza devono essere posizionati fisicamente gli uni accanto agli altri per fare in modo che il cablaggio non superi i 25 m (82 piedi) di lunghezza.
- I convertitori di frequenza devono avere la stessa tensione nominale.
- Quando si aggiunge una resistenza freno in una configurazione a condivisione del carico, tutti i convertitori di frequenza devono essere dotati di un chopper di frenatura.
- I fusibili devono essere aggiunti ai morsetti di condivisione del carico.

Per uno schema dell'applicazione di condivisione del carico nella quale sono state applicate le best practice vedere la *Disegno 5.9*.



130BF758.10

Disegno 5.9 Schema dell'applicazione di condivisione del carico nella quale sono state applicate le best practice

### Condivisione del carico

Le unità dotate dell'opzione di condivisione del carico integrata contengono i morsetti (+) 89 CC e (-) 88 CC. All'interno del convertitore di frequenza questi morsetti sono collegati al bus CC davanti al reattore del collegamento CC e dei condensatori bus.

I morsetti di condivisione del carico possono essere collegati in due diverse configurazioni.

- I morsetti collegano i circuiti bus CC di vari convertitori di frequenza. Questa configurazione consente a un'unità che si trova nella modalità rigenerativa di condividere la tensione del bus con un'altra unità che fa funzionare un motore. In questo modo la condivisione del carico può ridurre la quantità di resistenze freno dinamiche esterne e consente anche di risparmiare energia. Il numero di unità collegate in questo modo è infinito finché ogni unità ha la stessa tensione nominale. Inoltre, sulla base della grandezza e del numero di unità, può essere necessario

installare reattori CC e fusibili CC nei collegamenti CC e nei reattori CA sulla rete. Una tale configurazione richiede considerazioni specifiche.

- Il convertitore di frequenza viene alimentato esclusivamente da una sorgente CC. Questa configurazione richiede:
  - una sorgente CC;
  - un mezzo per caricare il bus CC con un ciclo di carica controllato (soft charge) all'accensione.

## 5.6 Panoramica sulla rigenerazione (Regen)

La rigenerazione (Regen) avviene normalmente in applicazioni con frenatura continua, quali gru/montacarichi, trasportatori in discesa e centrifughe, dove l'energia viene estratta da un motore decelerato.

5

L'energia in eccesso viene rimossa dal convertitore di frequenza tramite una delle seguenti opzioni:

- Il chopper di frenatura consente all'energia in eccesso di essere dissipata sotto forma di calore all'interno delle bobine della resistenza di frenatura.
- I morsetti Regen consentono alle unità Regen di terzi di essere collegate al convertitore di frequenza, permettendo all'energia in eccesso di tornare nel sistema di distribuzione.

Far tornare l'energia in eccesso nel sistema di distribuzione è il modo più efficiente di utilizzare l'energia rigenerata nelle applicazioni che usano la frenatura continua.

## 6 Panoramica su opzioni e accessori

### 6.1 Dispositivi bus di campo

Questa sezione descrive i dispositivi bus di campo disponibili con le serie VLT® AutomationDrive FC 302. Utilizzando un dispositivo bus di campo si riducono i costi di sistema, si velocizzano le consegne e si rendono più efficienti le comunicazioni oltre a ottenere un'interfaccia utente più intuitiva. Per i numeri d'ordine fare riferimento al capitolo 13.2 Numeri d'ordine per opzioni/kit.

#### 6.1.1 VLT® PROFIBUS DP-V1 MCA 101

VLT® PROFIBUS DP-V1 MCA 101 fornisce:

- ampia compatibilità, un elevato livello di disponibilità, supporto per tutti i principali fornitori di PLC e compatibilità con le versioni future;
- comunicazione rapida ed efficiente, installazione trasparente, diagnostica avanzata, parametrizzazione e autoconfigurazione dei dati di processo tramite un file GSD;
- parametrizzazione aciclica con PROFIBUS DP-V1, PROFIdrive o macchine a stati Danfoss del profilo FC.

#### 6.1.2 VLT® DeviceNet MCA 104

VLT® DeviceNet MCA 104 fornisce:

- Il supporto del profilo ODVA del convertitore di frequenza supportato tramite l'istanza di I/O 20/70 e 21/71 assicura la compatibilità con i sistemi esistenti.
- Trae vantaggio dalle solide pratiche di test di conformità ODVA che assicurano l'interoperabilità dei prodotti.

#### 6.1.3 VLT® CAN Open MCA 105

L'opzione MCA 105 fornisce:

- movimentazione standardizzata;
- interoperabilità;
- costi ridotti.

Questa opzione è completamente dotata sia di un accesso ad alta priorità al controllo del convertitore di frequenza (comunicazione PDO) sia dell'accesso a tutti i parametri attraverso i dati aciclici (comunicazione SDO).

Per l'interoperabilità l'opzione utilizza un profilo del convertitore di frequenza DSP402 AC integrato.

#### 6.1.4 VLT® PROFIBUS Converter MCA 113

L'opzione MCA 113 è una versione speciale delle opzioni PROFIBUS che emula i comandi del VLT® 3000 nel VLT® AutomationDrive FC 302.

Il VLT® 3000 può essere sostituito con il VLT® AutomationDrive FC 302; in alternativa, un sistema esistente può essere esteso senza dispendiose sostituzioni del programma PLC. Per aggiornare a un altro bus di campo installato nel convertitore, rimuovere e sostituire l'opzione con una nuova. L'opzione MCA 113 protegge l'investimento senza perdere in flessibilità.

#### 6.1.5 VLT® PROFIBUS Converter MCA 114

L'opzione MCA 114 è una versione speciale delle opzioni PROFIBUS che emula i comandi del VLT® 5000 nel VLT® AutomationDrive FC 302. Questa opzione supporta DPV1.

Il VLT® 5000 può essere sostituito con il VLT® AutomationDrive FC 302; in alternativa, un sistema esistente può essere esteso senza dispendiose sostituzioni del programma PLC. Per aggiornare a un altro bus di campo installato nel convertitore, rimuovere e sostituire l'opzione con una nuova. L'opzione MCA 114 protegge l'investimento senza perdere in flessibilità.

#### 6.1.6 VLT® PROFINET MCA 120

VLT® PROFINET MCA 120 combina ottime prestazioni con il massimo grado di apertura. L'opzione è concepita per poter riutilizzare molte delle caratteristiche di VLT® PROFIBUS MCA 101, minimizzando gli sforzi per l'utente nella migrazione a PROFINET e proteggendo l'investimento nel programma PLC.

- Stessa tipologia di PPO del VLT® PROFIBUS DP V1 MCA 101 per una facile migrazione a PROFINET.
- Server Web integrato per la diagnostica e la lettura remota dei parametri di base del convertitore di frequenza.
- Supporta MRP.
- Supporta DPV1. La diagnostica permette una gestione facile, veloce e standardizzata degli avvisi e delle informazioni di errore in PLC, migliorando la larghezza della banda del sistema.
- Supporta PROFIsafe se combinato con l'opzione di sicurezza MCB 152 VLT®.

- Implementazione in base alla classe di conformità B.

### 6.1.7 VLT® EtherNet/IP MCA 121

Ethernet è lo standard di comunicazione del futuro. L'opzione VLT® EtherNet/IP MCA 121 si basa sulla più recente tecnologia disponibile per l'uso industriale e gestisce anche le applicazioni più esigenti. EtherNet/IP™ estende le soluzioni Ethernet disponibili in commercio al protocollo Common Industrial Protocol (CIP™), lo stesso protocollo di alto livello e modello usato in DeviceNet.

Questa opzione offre funzioni avanzate come:

- interruttore integrato ad alte prestazioni che abilita la topologia lineare eliminando la necessità di interruttori esterni;
- anello DLR (da ottobre 2015);
- funzioni di commutazione e diagnostiche avanzate;
- server Web integrato;
- e-mail client per le notifiche di assistenza;
- comunicazione Unicast e Multicast.

### 6.1.8 VLT® Modbus TCP MCA 122

Il VLT® Modbus TCP MCA 122 si connette a reti Modbus TCP. Gestisce intervalli di connessione fino a un minimo di 5 ms in entrambe le direzioni, posizionandosi tra i dispositivi Modbus TCP più rapidi e performanti presenti sul mercato. Per la ridondanza master è dotato di una funzione "hot swap" tra due master.

Altre caratteristiche comprendono:

- server Web integrato per la diagnostica e lettura remota dei parametri di base del convertitore di frequenza;
- notifica e-mail che può essere configurata per inviare un messaggio e-mail a uno o più destinatari in caso di attivazione o rimozione di determinati avvisi o allarmi;
- collegamento PLC a due master per la ridondanza.

### 6.1.9 VLT® POWERLINK MCA 123

L'opzione MCA 123 rappresenta la seconda generazione di bus di campo. L'elevato bit rate dell'Ethernet industriale oggi può essere utilizzato per sfruttare tutte le potenzialità della tecnologia IT impiegata nel mondo dell'automazione industriale.

Questa opzione fieldbus fornisce funzionalità ad alte prestazioni in tempo reale e una sincronizzazione temporale. Grazie ai suoi modelli di comunicazione, alla gestione di rete e al modello di descrizione dei dispositivi basati su CANOpen, offre una veloce rete di comunicazione e le funzioni seguenti:

- applicazioni di Motion Control ad alta dinamica;
- movimentazione materiali;
- applicazioni di sincronizzazione e posizionamento.

### 6.1.10 VLT® EtherCAT MCA 124

L'opzione MCA 124 offre connettività a reti EtherCAT® attraverso il protocollo EtherCAT.

L'opzione gestisce la comunicazione di linea EtherCAT a velocità massima e la connessione verso il convertitore di frequenza a un intervallo minimo di 4 ms in entrambe le direzioni, consentendo al MCA 124 di partecipare a reti con prestazioni basse fino ad applicazioni dell'attuatore.

- Supporto EoE (Ethernet over EtherCAT).
- HTTP (Hypertext Transfer Protocol) per la diagnosi attraverso il server web integrato.
- CoE (CAN Over Ethernet) per l'accesso ai parametri del convertitore di frequenza.
- SMTP (Simple Mail Transfer Protocol) per le notifiche via e-mail.
- TCP/IP per l'accesso facilitato ai dati di configurazione del convertitore di frequenza da MCT 10.

## 6.2 Estensioni funzionali

Questa sezione descrive le opzioni di estensione funzionale disponibili con le serie VLT® AutomationDrive FC 302. Per i numeri d'ordine fare riferimento al *capitolo 13.2 Numeri d'ordine per opzioni/kit*.

### 6.2.1 Modulo VLT® General Purpose I/O MCB 101

Il modulo VLT® General Purpose I/O MCB 101 offre un ampio numero di ingressi e uscite di controllo:

- 3 ingressi digitali 0-24 V: logica 0 < 5 V; logica 1 > 10 V.
- 2 ingressi analogici 0-10 V: risoluzione 10 bit più segnale.
- 2 uscite digitali NPN/PNP push-pull.
- 1 uscita analogica 0/4–20 mA.
- Connessione a molla.

## 6.2.2 VLT® Encoder Input MCB 102

L'opzione MCB 102 offre la possibilità di collegare vari tipi di encoder incrementali e assoluti. L'encoder collegato può essere usato per un controllo di velocità ad anello chiuso e per il controllo del motore a flusso ad anello chiuso.

Vengono supportati i seguenti tipi di encoder:

- 5 V TTL (RS 422);
- 1VPP SinCos;
- SSI;
- HIPERFACE;
- EnDat.

## 6.2.3 VLT® Resolver Option MCB 103

L'opzione MCB 103 consente il collegamento di un resolver per fornire una retroazione di velocità dal motore.

- Tensione primaria: 2–8  $V_{rms}$
- Frequenza primaria: 2,0–15 kHz
- Corrente massima primaria: 50 mA rms
- Tensione di ingresso secondaria: 4  $V_{rms}$
- Connettore a molla

## 6.2.4 VLT® Relay Card MCB 105

VLT® Relay Card MCB 105 estende le funzioni relè con ulteriori tre uscite a relè.

- Protegge la connessione del cavo di comando.
- Connessione del filo di controllo caricata a molla.

**Sequenza di commutazione massima (carico nominale/ carico minimo)**

6 minuti<sup>-1</sup>/20 s<sup>-1</sup>.

**Carico massimo sui morsetti**

Carico resistivo AC-1: 240 V CA, 2 A.

## 6.2.5 Opzione interfaccia Safe PLC VLT® MCB 108

L'opzione MCB 108 offre un ingresso di sicurezza basato su un ingresso unipolare a 24 V CC. Per la maggior parte delle applicazioni questo ingresso consente di implementare la sicurezza in modo conveniente.

Per applicazioni che operano con prodotti più avanzati come PLC di sicurezza e barriere fotoelettriche di sicurezza, l'interfaccia Safe PLC abilita la connessione di un collegamento di sicurezza a due fili. L'interfaccia PLC permette al Safe PLC di interrompere la linea sul

collegamento positivo o negativo senza interferire con il segnale di presenza di Safe PLC.

## 6.2.6 VLT® PTC Thermistor Card MCB 112

L'opzione MCB 112 fornisce un monitoraggio aggiuntivo del motore rispetto alla funzione ETR integrata e al morsetto termistore.

- Protegge il motore dal surriscaldamento.
- Omologato ATEX per l'utilizzo con motori Ex-d ed Ex-e (Ex-e soltanto FC 302).
- Utilizza la funzione Safe Torque Off, in conformità a SIL 2 della norma IEC 61508.

## 6.2.7 VLT® Sensor Input Option MCB 114

VLT® Sensor Input Option MCB 114 protegge il motore dal surriscaldamento monitorando la temperatura di cuscinetti e avvolgimenti nel motore.

- Tre ingressi sensore ad autorilevamento per sensori PT100/PT1000 a due o tre fili.
- Un ingresso analogico addizionale 4-20 mA.

## 6.2.8 VLT® Safety Option MCB 150 e MCB 151

Le opzioni MCB 150 e MCB 151 espandono le funzioni Safe Torque Off integrate in un VLT® AutomationDrive FC 302 standard. La funzione arresto di sicurezza 1 (SS1) consente di effettuare un arresto controllato prima di rimuovere la coppia. La funzione Safety Limited Speed (SLS) può monitorare il superamento di un limite di velocità specificato.

Queste opzioni possono essere utilizzate fino a PL d in conformità allo standard ISO 13849-1 e fino a SIL 2 in conformità alla norma IEC 61508.

- Estensione delle funzioni di sicurezza conformi agli standard.
- Sostituzione degli equipaggiamenti esterni di sicurezza.
- Riduzione degli ingombri esterni.
- Due ingressi di sicurezza programmabili.
- Un'uscita di sicurezza (per T37).
- Certificazione semplificata della macchina.
- Il convertitore di frequenza può essere alimentato in modo continuo.
- Copia LCP di sicurezza.
- Report di messa in funzione dinamico.

- Encoder TTL (MCB 150) o HTL (MCB 151) come retroazione di velocità.

### 6.2.9 VLT® Safety Option MCB 152

L'opzione MCB 152 attiva Safe Torque Off tramite il bus di campo PROFIsafe in combinazione con l'opzione fieldbus VLT® PROFINET MCA 120. Migliora la flessibilità collegando i dispositivi di sicurezza all'interno di un impianto.

Le funzioni di sicurezza dell'MCB 152 sono implementate in base all'EN IEC 61800-5-2. L'MCB 152 supporta la funzionalità PROFIsafe per attivare le funzioni di sicurezza integrate di VLT® AutomationDrive FC 302 da un qualsiasi host PROFIsafe, fino al livello di integrità sicurezza SIL 2 secondo le norme EN IEC 61508 ed EN IEC 62061, livello di prestazione PL d, categoria 3 in conformità a EN ISO 13849-1.

- Dispositivo PROFIsafe (con MCA 120).
- Sostituzione degli equipaggiamenti esterni di sicurezza.
- Due ingressi di sicurezza programmabili.
- Copia LCP di sicurezza.
- Report di messa in funzione dinamico.

## 6.3 Motion Control e schede relè

Questa sezione descrive le opzioni Motion Control e scheda relè disponibili con le serie VLT® AutomationDrive FC 302. Per i numeri d'ordine fare riferimento al capitolo 13.2 Numeri d'ordine per opzioni/kit.

### 6.3.1 VLT® Motion Control Option MCO 305

L'opzione MCO 305 è un controllore di movimento programmabile che fornisce funzionalità e flessibilità supplementari a VLT® AutomationDrive FC 302.

L'opzione MCO 305 offre funzioni motion facili da usare combinate con programmabilità, una soluzione ideale per applicazioni di posizionamento e di sincronizzazione.

- Sincronizzazione (albero elettronico), posizionamento e controllo camme elettronico.
- Due interfacce separate che supportano encoder sia incrementali sia assoluti.
- Un'uscita encoder (funzione master virtuale).
- 10 ingressi digitali.
- Otto uscite digitali.
- Supporto di motion bus, encoder e moduli I/O CANOpen.

- Invio e ricezione dati tramite interfaccia bus di campo (richiede l'opzione fieldbus).
- Tool software per PC per debugging e messa in funzione: editor di programmi e di camme.
- Linguaggio di programmazione strutturato con esecuzione sia ciclica sia basata su eventi.

### 6.3.2 VLT® Synchronizing Controller MCO 350

L'opzione MCO 350 per VLT® AutomationDrive FC 302 estende le funzioni del convertitore di frequenza nelle applicazioni di sincronizzazione e sostituisce le soluzioni meccaniche tradizionali.

- Sincronizzazione di velocità.
- Sincronizzazione di posizione angolare, con o senza correzione degli impulsi di fase.
- Rapporto di trasmissione regolabile durante il funzionamento.
- Sfasamento angolare della posizione regolabile durante il funzionamento.
- Uscita encoder con funzione master virtuale per sincronizzare più slave.
- Controllo tramite I/O o bus di campo.
- Funzione Home.
- Configurazione e visualizzazione dello stato e dei dati tramite LCP.

### 6.3.3 VLT® Positioning Controller MCO 351

L'opzione MCO 351 offre numerosi vantaggi in applicazioni di posizionamento nel settore industriale.

- Posizionamento relativo.
- Posizionamento assoluto.
- Posizionamento mediante sonda di contatto.
- Gestione dei fine corsa (software e hardware).
- Controllo tramite I/O o bus di campo.
- Gestione del freno meccanico (ritardo programmabile).
- Gestione errori.
- Funzionamento a velocità jog/manuale.
- Posizionamento in relazione al riferimento.
- Funzione Home.
- Configurazione e visualizzazione dello stato e dei dati tramite LCP.

### 6.3.4 VLT® Extended Relay Card MCB 113

VLT® Extended Relay Card MCB 113 aggiunge ingressi/uscite per ottenere maggiore flessibilità.

- 7 ingressi digitali.
- 2 uscite analogiche.
- 4 relè SPDT.
- Conforme alle raccomandazioni NAMUR.
- Capacità di isolamento galvanico.

### 6.4 Resistenze freno

In applicazioni dove il motore è utilizzato come un freno, l'energia viene generata nel motore e inviata indietro al convertitore di frequenza. Se l'energia non può essere riportata al motore, aumenta la tensione nella linea CC del convertitore. In applicazioni con frenature frequenti e/o elevati carichi inerziali, questo aumento può causare uno scatto per sovratensione nel convertitore di frequenza e infine un arresto. Per dissipare l'energia in eccesso risultante dalla frenatura rigenerativa vengono utilizzate delle resistenze freno. La resistenza viene selezionata in funzione del suo valore ohmico, di dissipazione di potenza e delle dimensioni fisiche. Danfoss offre una vasta gamma di resistenze diverse progettate specificamente per i convertitori di frequenza Danfoss. Per numeri d'ordine e maggiori informazioni su come dimensionare le resistenze di frenatura vedere la *Guida alla Progettazione VLT® Brake Resistor MCE 101*.

### 6.5 Filtri sinusoidali

Quando un motore è controllato da un convertitore di frequenza, è soggetto a disturbi di risonanza. Tali disturbi, causati dalla struttura del motore, si verificano a ogni commutazione dell'inverter nel convertitore di frequenza. La frequenza del disturbo di risonanza corrisponde quindi alla frequenza di commutazione del convertitore di frequenza.

Danfoss fornisce un filtro sinusoidale per attenuare il rumore motore acustico. Il filtro riduce il tempo rampa di accelerazione della tensione, la tensione del carico di picco ( $U_{PEAK}$ ) e le oscillazioni di corrente ( $\Delta I$ ) al motore, il che significa che la corrente e la tensione diventano quasi sinusoidali. Il rumore motore acustico viene ridotto al minimo.

Anche le oscillazioni di corrente nelle bobine del filtro sinusoidale producono disturbo. Risolvere il problema integrando il filtro in un armadio o in un frame.

Per numeri d'ordine e maggiori informazioni sui filtri sinusoidali vedere la *Guida alla Progettazione dei filtri di uscita*.

### 6.6 Filtri dU/dt

Danfoss fornisce filtri dU/dt in modalità differenziale, filtri passa-basso che riducono le tensioni di picco fase-fase sul morsetto del motore e riducono il tempo di salita a un livello che riduce la sollecitazione sull'isolamento in corrispondenza degli avvolgimenti del motore. Questo è un problema normale con setup che utilizzano cavi motore corti.

Rispetto ai filtri sinusoidali, i filtri dU/dt presentano una frequenza di taglio superiore alla frequenza di commutazione.

Per numeri d'ordine e maggiori informazioni sui filtri dU/dt vedere la *Guida alla Progettazione dei filtri di uscita*.

### 6.7 Filtri di modalità comune

I nuclei ad alta frequenza di modalità comune (nuclei HF-CM) riducono le interferenze elettromagnetiche ed eliminano i danni ai cuscinetti dovuti a scarica elettrica. Si tratta di nuclei nanocristallini magnetici speciali con prestazioni di filtraggio superiori rispetto ai normali nuclei di ferrite. I nuclei HF-CM agiscono da induttore di modalità comune tra le fasi e la terra.

Montati attorno alle tre fasi del motore (U, V, W), i filtri di modalità comune riducono le correnti ad alta frequenza di modalità comune. Ne risulta una riduzione dell'interferenza elettromagnetica ad alta frequenza attorno al cavo motore.

Per i numeri d'ordine vedere la *Guida alla Progettazione dei filtri di uscita*.

### 6.8 Filtri antiarmoniche

I VLT® Advanced Harmonic Filter AHF 005 e AHF 010 sono filtri antiarmoniche avanzati, non paragonabili ai filtri antiarmoniche tradizionali. I filtri antiarmoniche Danfoss sono stati progettati appositamente per adattarsi ai convertitori di frequenza Danfoss.

Collegando gli AHF 005 o AHF 010 davanti a un convertitore di frequenza Danfoss, la distorsione totale della corrente armonica ricondotta dalla rete viene ridotta al 5% e al 10%.

Per numeri d'ordine e maggiori informazioni su come dimensionare le resistenze di frenatura vedere la *Guida alla Progettazione VLT® Advanced Harmonic Filters AHF 005/AHF 010*.

## 6.9 Opzioni integrate nel frame

Le seguenti opzioni integrate sono specificate nel codice tipo quando viene ordinato il convertitore di frequenza.

### Frame con canale posteriore resistente alla corrosione

Per una maggiore protezione dalla corrosione in ambienti aggressivi è possibile ordinare le unità con un frame che comprende un canale posteriore in acciaio inossidabile, dissipatori a placatura più pesante e una ventola ad alta efficienza. Questa opzione è consigliata per gli ambienti salmastri, ad esempio in prossimità del mare.

### Schermatura principale

La schermatura in Lexan® può essere montata davanti ai morsetti di alimentazione in ingresso e alla piastra d'ingresso per prevenire contatti fisici nei casi i cui la porta del frame sia aperta.

### Riscaldatori e termostato

Montati all'interno dell'armadio nei convertitori con frame F e controllati mediante il termostato automatico, i riscaldatori prevengono la formazione di condensa nel frame.

Le impostazioni di fabbrica del termostato fanno sì che questo accenda i riscaldatori a 10 °C (50 °F) e li spenga a 15,6 °C (60 °F).

### Luce armadio con presa elettrica

Per aumentare la visibilità in caso di interventi di manutenzione e assistenza è possibile montare una luce sull'armadio interno dei convertitori con frame F. L'alloggiamento della fonte luminosa include una presa elettrica per collegare temporaneamente dei computer portatili o altri dispositivi.

Disponibile con due livelli di tensione:

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

### Filtri RFI

I convertitori di frequenza della serie VLT® sono dotati di serie di filtri RFI classe A2. Se sono richiesti altri livelli di protezione RFI/EMC è possibile ottenerli integrando filtri RFI opzionali di classe A1 che eliminano le interferenze delle radiofrequenze e dell'irradiazione elettromagnetica in conformità alla normativa EN 55011. Sono inoltre disponibili filtri RFI per uso marittimo.

Sui convertitori di frequenza con frame F il filtro RFI di classe A1 richiede l'aggiunta di un armadio opzionale.

### Morsetti NAMUR

La selezione di questa opzione consente di avere un collegamento dei morsetti standardizzato come da NAMUR NE37. NAMUR è un'associazione internazionale di aziende utenti di tecnologie di automazione nell'industria di processo, principalmente industrie chimiche e farmaceutiche tedesche.

È necessario selezionare VLT® Extended Relay Card MCB 113 e VLT® PTC Thermistor Card MCB 112.

### Controllo resistenza di isolamento (IRM)

Monitora la resistenza di isolamento nei sistemi senza messa a terra (sistemi IT nella terminologia IEC) tra i conduttori di fase del sistema e terra. È disponibile un preavviso ohmico e un setpoint dell'allarme principale per il livello di isolamento. A ogni setpoint è associato un relè di allarme SPDT per l'utilizzo esterno. È possibile collegare solo un monitoraggio della resistenza di isolamento a ogni sistema senza messa a terra (IT).

- Integrato nel circuito di arresto.
- Display LCD della resistenza di isolamento.
- Memoria di guasto.
- Tasto Info, Test e Ripristino.

### Dispositivo a corrente residua (RCD)

Utilizza protezioni differenziali per monitorare le correnti di guasto verso terra nei sistemi con messa a terra e messa a terra tramite alta resistenza (sistemi TN e TT nella terminologia IEC). È presente un preavviso (50% del setpoint allarme principale) e un setpoint dell'allarme principale. A ogni setpoint è associato un relè di allarme SPDT per l'utilizzo esterno. Richiede un trasformatore di corrente esterno del "tipo a finestra" (fornito e installato dal cliente).

- Integrato nel circuito di arresto.
- Il dispositivo IEC 60755 Tipo B monitora le correnti CC a impulsi e le correnti di guasto CC pure verso terra.
- Indicatore grafico a barre a LED per il livello della corrente di guasto verso terra dal 10% al 100% del setpoint.
- Memoria di guasto.
- Tasto Test e Ripristino.

### Safe Torque Off con relè di sicurezza Pilz

Disponibile per convertitori di frequenza in frame F. Consente il montaggio di un relè Pilz nel frame senza la necessità di un armadio opzionale. Il relè viene usato nell'opzione di monitoraggio temperatura esterna. Se è necessario il monitoraggio PTC occorre ordinare il VLT® PTC Thermistor Card MCB 112.

### Arresto di emergenza con relè di sicurezza Pilz

Include un pulsante di arresto di emergenza ridondante a quattro fili montato sul pannello frontale del frame e un relè Pilz che lo monitora insieme al circuito di arresto di sicurezza del drive e al contattore. Richiede un contattore e l'armadio opzionale per convertitori di frequenza in frame F.

### Chopper di frenatura (IGBT)

I morsetti freno associati a un chopper di frenatura IGBT consentono il collegamento di resistenze freno esterne. Per dati dettagliati sulle resistenze freno consultare la Guida alla Progettazione VLT® Brake Resistor MCE 101 disponibile all'indirizzo [drives.danfoss.com/downloads/portal/#/](http://drives.danfoss.com/downloads/portal/#/).



**Morsetti Regen**

Permettono di collegare unità Regen al bus CC sul lato bancata condensatori dei reattori nel collegamento CC per la frenatura rigenerativa. I morsetti Regen del frame F sono di dimensioni equivalenti a circa la metà della potenza nominale del convertitore. Consultare i dati di fabbrica per i limiti della potenza Regen relativi alle specifiche dimensioni e tensione del convertitore.

**Morsetti di condivisione del carico**

Questi morsetti collegano il bus CC dal lato del raddrizzatore della reattanza con collegamento CC e consentono la condivisione del bus CC fra più convertitori. Per i convertitori con frame F i morsetti di condivisione del carico sono di dimensioni pari a circa il 33% della potenza nominale del convertitore. Consultare la fabbrica per i limiti di condivisione del carico basati sulle dimensioni e tensione del convertitore di frequenza.

**Sezionatore**

La maniglia montata a fronte quadro consente un azionamento manuale del sezionatore, in modo da abilitare e disabilitare l'alimentazione al convertitore di frequenza incrementando la sicurezza durante le operazioni di manutenzione. Il sezionatore è interconnesso agli sportelli dell'armadio in modo da evitare la loro eventuale apertura quando vi è ancora alimentazione elettrica.

**Interruttori**

È possibile far scattare da remoto un interruttore magnetotermico, ripristinabile però soltanto manualmente. Gli interruttori automatici sono interconnessi agli sportelli dell'armadio in modo da evitare la loro eventuale apertura quando vi è ancora alimentazione elettrica. Quando si ordina un interruttore magnetotermico opzionale, sono inclusi anche i fusibili per una rapida protezione da sovraccarico del convertitore di frequenza.

**Contattori**

Un contattore a controllo elettrico consente di abilitare o disabilitare da remoto l'alimentazione elettrica al convertitore. Se viene ordinata l'opzione arresto di emergenza IEC il relè Pilz esegue il monitoraggio di un contatto ausiliario sul contattore.

**Avviatori manuali motore**

Forniscono un'alimentazione trifase per i ventilatori ausiliari di raffreddamento spesso utilizzati sui motori di grossa taglia. L'alimentazione per gli avviatori viene prelevata sul lato di carico di qualsiasi contattore, interruttore o sezionatore disponibile. Se viene ordinato un filtro RFI classe 1 opzionale, il lato di ingresso dell'RFI fornisce l'alimentazione all'avviatore. L'alimentazione è protetta da fusibili prima di ogni avviatore motore ed è scollegata quando l'alimentazione in ingresso al convertitore è scollegata. È consentito un massimo di due avviatori. Se viene ordinato un circuito protetto da fusibili da 30 A, è consentito un solo avviatore. Gli avviatori sono integrati nel circuito di arresto.

Le caratteristiche includono:

- interruttore di funzionamento (on/off);
- protezione da cortocircuiti e sovraccarico con funzione di test;
- funzione di ripristino manuale.

**30 A, morsetti protetti da fusibile**

- Alimentazione trifase che corrisponde alla tensione di rete in ingresso per alimentare apparecchiature ausiliarie del cliente.
- Non disponibile se vengono selezionati due avviatori manuali motore.
- I morsetti sono scollegati quando l'alimentazione in ingresso al convertitore di frequenza è scollegata.
- L'alimentazione per i morsetti viene prelevata sul lato di carico di qualsiasi contattore, interruttore o sezionatore disponibile. Se viene ordinato un filtro RFI classe 1 opzionale, il lato di ingresso dell'RFI fornisce l'alimentazione all'avviatore.

**Morsetti del motore comuni**

L'opzione morsetto del motore comune fornisce i dati bus e l'hardware necessari a collegare i morsetti motore degli inverter in parallelo a un unico morsetto (per fase) per ospitare l'installazione del kit di inserimento dall'alto.

Questa opzione è consigliata anche per collegare l'uscita di un convertitore di frequenza a un filtro di uscita o a un contattore di uscita. I morsetti del motore comuni eliminano la necessità di avere cavi di uguale lunghezza provenienti da ciascun inverter al punto comune del filtro di uscita (o motore).

**Alimentazione a 24 V CC**

- 5 A, 120 W, 24 V CC.
- Protezione contro sovracorrenti in uscita, sovraccarichi, cortocircuiti e sovratemperature.
- Per alimentare dispositivi accessori forniti dal cliente, per esempio sensori, I/O di PLC, contattori, sonde di temperatura, spie luminose e/o altri articoli elettronici.
- La diagnostica include un contatto pulito CC-ok, un LED verde CC-ok e un LED rosso per sovraccarico.

**Monitoraggio temperatura esterna**

Progettato per controllare la temperatura dei componenti esterni del sistema, ad esempio gli avvolgimenti motore e/o i cuscinetti. Include otto moduli di ingresso universali oltre a due moduli di ingresso specifici per il termistore. Tutti i dieci moduli sono integrati nel circuito di arresto del convertitore e possono essere monitorati tramite una rete bus di campo, che richiede l'acquisto di un modulo separato/accoppiamento bus. Ordinare l'opzione Safe Torque Off se si seleziona il monitoraggio della temperatura esterna.

Tipi di segnale:

- ingressi RTD (compreso PT100) a tre o a quattro fili elettrici;
- termocoppia;
- corrente analogica o tensione analogica.

Altre funzionalità:

- un'uscita universale, configurabile per tensione o corrente analogica;
- due relè di uscita (NO);
- display LC a due righe e LED di diagnostica;
- sensore di interruzione contatti, cortocircuito e rilevamento polarità non corretta;
- sensore di interruzione contatti, cortocircuito e rilevamento polarità non corretta;
- software di setup interfaccia;
- se sono necessari tre PTC ordinare l'opzione VLT® PTC Thermistor Card MCB 112.

Per i numeri d'ordine delle opzioni integrate nel frame fare riferimento a *capitolo 13.1 Configuratore del convertitore di frequenza*.

## 6.10 Kit ad alta potenza

Sono disponibili kit ad alta potenza quali raffreddamento della parete posteriore, riscaldatore e schermo della rete. Vedere il *capitolo 13.2 Numeri d'ordine per opzioni/kit* per una breve descrizione e i numeri d'ordine di tutti i kit disponibili.

## 7 Specifiche

### 7.1 Dati elettrici, 380-500 V

VLT® AutomationDrive FC 302	P315		P355		P400	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO
<b>Sovraccarico elevato/normale</b> (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)						
Potenza all'albero standard a 400 V [kW]	315	355	355	400	400	450
Potenza all'albero standard a 460 V [CV]	450	500	500	600	550	600
Potenza all'albero standard a 500 V [kW]	355	400	400	500	500	530
<b>Dimensione del frame</b>	E1/E2		E1/E2		E1/E2	
<b>Corrente di uscita (trifase)</b>						
Continua (a 400 V) [A]	600	658	658	745	695	800
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 400 V) [A]	900	724	987	820	1043	880
Continua (a 460/500 V) [A]	540	590	590	678	678	730
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 460/500 V) [A]	810	649	885	746	1017	803
kVA continui (a 400 V) [kVA]	416	456	456	516	482	554
kVA continui (a 460 V) [kVA]	430	470	470	540	540	582
kVA continui (a 500 V) [kVA]	468	511	511	587	587	632
<b>Corrente di ingresso massima</b>						
Continua (a 400 V) [A]	578	634	634	718	670	771
Continua (a 460/500 V) [A]	520	569	569	653	653	704
<b>Numero massimo e dimensione dei cavi per fase</b>						
Rete e motore [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Condivisione del carico mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)</sup>	900		900		900	
Perdita di potenza stimata a 400 V [W] <sup>2), 3)</sup>	6794	7532	7498	8677	7976	9473
Perdita di potenza stimata a 460 V [W] <sup>2), 3)</sup>	6118	6724	6672	7819	7814	8527
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0-590		0-590		0-590	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

**Tabella 7.1 Dati elettrici per frame E1/E2, alimentazione di rete 3 da 380-500 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il  $\pm 15\%$  (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite IE/IE3). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

VLT® AutomationDrive FC 302	P450		P500		P560		P630	
Sovraccarico elevato/normale (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potenza all'albero standard a 400 V [kW]	450	500	500	560	560	630	630	710
Potenza all'albero standard a 460 V [CV]	600	650	650	750	750	900	1000	1000
Potenza all'albero standard a 500 V [kW]	530	560	560	630	630	710	800	800
Dimensione del frame	F1/F3		F1/F3		F1/F3		F1/F3	
<b>Corrente di uscita (trifase)</b>								
Continua (a 400 V) [A]	800	880	880	990	990	1120	1120	1260
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 400 V) [A]	1200	968	1320	1089	1485	1680	1386	1890
Continua (a 460/500 V) [A]	730	780	780	890	890	1050	1050	1160
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 460/500 V) [A]	1095	858	1170	979	1335	1155	1575	1276
kVA continui (a 400 V) [kVA]	554	610	610	686	686	776	776	873
kVA continui (a 460 V) [kVA]	582	621	621	709	709	837	837	924
kVA continui (a 500 V) [kVA]	632	675	675	771	771	909	909	1005
<b>Corrente di ingresso massima</b>								
Continua (a 400 V) [A]	771	848	848	954	954	1079	1079	1214
Continua (a 460/500 V) [A]	704	752	752	858	858	1012	1012	1118
<b>Numero massimo e dimensioni dei cavi per fase</b>								
- Motore [mm <sup>2</sup> (AWG)]	8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)] (F1)	8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)] (F3)	8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)	
- Condivisione del carico mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)	
- Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)</sup>	1600		1600		2000		2000	
Perdita di potenza stimata a 400 V [W] <sup>2), 3)</sup>	9031	10162	10146	11822	10649	12512	12490	14674
Perdita di potenza stimata a 460 V [W] <sup>2), 3)</sup>	8212	8876	8860	10424	9414	11595	11581	13213
Perdite massime aggiunte di RFI A1, interruttore o sezionatore e contattore [W], (soltanto F3)	893	963	951	1054	978	1093	1092	1230
Perdite massime opzioni pannello [W]	400	400	400	400	400	400	400	400
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98		0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0–590		0–590		0–590		0–590	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)		85 (185)	

**Tabella 7.2 Dati elettrici per frame F1/F3, alimentazione di rete 3 da 380-500 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il  $\pm 15\%$  (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite  $IE/IE3$ ). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

VLT® AutomationDrive FC 302	P710		P800	
	HO	NO	HO	NO
<b>Sovraccarico elevato/normale</b> (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)				
Potenza all'albero standard a 400 V [kW]	710	800	800	1000
Potenza all'albero standard a 460 V [CV]	1000	1200	1200	1350
Potenza all'albero standard a 500 V [kW]	800	1000	1000	1100
<b>Dimensione del frame</b>	<b>F2/F4</b>		<b>F2/F4</b>	
<b>Corrente di uscita (trifase)</b>				
Continua (a 400 V) [A]	1260	1460	1460	1720
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 400 V) [A]	1890	1606	2190	1892
Continua (a 460/500 V) [A]	1160	1380	1380	1530
Intermittente (sovraccarico 60 s)(a 460/500 V) [A]	1740	1518	2070	1683
kVA continui (a 400 V) [kVA]	873	1012	1012	1192
kVA continui (a 460 V) [kVA]	924	1100	1100	1219
kVA continui (a 500 V) [kVA]	1005	1195	1195	1325
<b>Corrente di ingresso massima</b>				
Continua (a 400 V) [A]	1214	1407	1407	1658
Continua (a 460/500 V) [A]	1118	1330	1330	1474
<b>Numero massimo e dimensione dei cavi per fase</b>				
- Motore [mm <sup>2</sup> (AWG)]	12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)] (F2)	8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)] (F4)	8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)	
- Condivisione del carico mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)	
- Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)</sup>	2500		2500	
Perdita di potenza stimata a 400 V [W] <sup>2), 3)</sup>	14244	17293	15466	19278
Perdita di potenza stimata a 460 V [W] <sup>2), 3)</sup>	13005	16229	14556	16624
Perdite massime aggiunte di RFI A1, interruttore o sezionatore e contattore [W], (soltanto F4)	2067	2280	2236	2541
Perdite massime opzioni pannello [W]	400	400	400	400
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0-590		0-590	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)	

**7**

**Tabella 7.3 Dati elettrici per frame F2/F4, alimentazione di rete 3 da 380-500 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il ±15% (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite IE/IE3). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

VLT® AutomationDrive FC 302	P250		P315		P355		P400	
Sovraccarico elevato/normale (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potenza all'albero standard a 400 V [kW]	250	315	315	355	355	400	400	450
Potenza all'albero standard a 460 V [CV]	350	450	450	500	500	600	550	600
Potenza all'albero standard a 500 V [kW]	315	355	355	400	400	500	500	530
Dimensione del frame	F8/F9		F8/F9		F8/F9		F8/F9	
<b>Corrente di uscita (trifase)</b>								
Continua (a 400 V) [A]	480	600	600	658	658	745	695	800
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 400 V) [A]	720	660	900	724	987	820	1043	880
Continua (a 460/500 V) [A]	443	540	540	590	590	678	678	730
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 460/500 V) [A]	665	594	810	649	885	746	1017	803
kVA continui (a 400 V) [kVA]	333	416	416	456	456	516	482	554
kVA continui (a 460 V) [kVA]	353	430	430	470	470	540	540	582
kVA continui (a 500 V) [kVA]	384	468	468	511	511	587	587	632
<b>Corrente di ingresso massima</b>								
Continua (a 400 V) [A]	463	578	578	634	634	718	670	771
Continua (a 460/500 V) [A]	427	520	520	569	569	653	653	704
<b>Numero massimo e dimensioni dei cavi per fase</b>								
- Motore [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 90 (4 x 3/0 mcm)		4 x 90 (4 x 3/0 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
- Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)</sup>	700		700		700		700	
Perdita di potenza stimata a 400 V [W] <sup>2), 3)</sup>	5164	6790	6960	7701	7691	8879	8178	9670
Perdita di potenza stimata a 460 V [W] <sup>2), 3)</sup>	4822	6082	6345	6953	6944	8089	8085	8803
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98		0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0–590		0–590		0–590		0–590	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)		85 (185)	

**Tabella 7.4 Dati elettrici per frame F8/F9, alimentazione di rete 6 da 380-500 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il  $\pm 15\%$  (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite IE/IE3). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

VLT® AutomationDrive FC 302	P450		P500		P560		P630	
Sovraccarico elevato/normale (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potenza all'albero standard a 400 V [kW]	450	500	500	560	560	630	630	710
Potenza all'albero standard a 460 V [CV]	600	650	650	750	750	900	900	1000
Potenza all'albero standard a 500 V [kW]	530	560	560	630	630	710	710	800
Dimensione del frame	F10/F11		F10/F11		F10/F11		F10/F11	
<b>Corrente di uscita (trifase)</b>								
Continua (a 400 V) [A]	800	880	880	990	990	1120	1120	1260
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 400 V) [A]	1200	968	1320	1089	1485	1232	1680	1386
Continua (a 460/500 V) [A]	730	780	780	890	890	1050	1050	1160
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 460/500 V) [A]	1095	858	1170	979	1335	1155	1575	1276
kVA continui (a 400 V) [kVA]	554	610	610	686	686	776	776	873
kVA continui (a 460 V) [kVA]	582	621	621	709	709	837	837	924
kVA continui (a 500 V) [kVA]	632	675	675	771	771	909	909	1005
<b>Corrente di ingresso massima</b>								
Continua (a 400 V) [A]	771	848	848	954	954	1079	1079	1214
Continua (a 460/500 V) [A]	704	752	752	858	858	1012	1012	1118
<b>Numero massimo e dimensioni dei cavi per fase</b>								
- Motore [mm <sup>2</sup> (AWG)]	8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)]	6 x 120 (6 x 250 mcm)		6 x 120 (6 x 250 mcm)		6 x 120 (6 x 250 mcm)		6 x 120 (6 x 250 mcm)	
- Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)</sup>	900		900		900		1500	
Perdita di potenza stimata a 400 V [W] <sup>2), 3)</sup>	9492	10647	10631	12338	11263	13201	13172	15436
Perdita di potenza stimata a 460 V [W] <sup>2), 3)</sup>	8730	9414	9398	11006	10063	12353	12332	14041
Perdite massime aggiunte di RFI A1, interruttore o sezionatore e contattore [W], (soltanto F11)	893	963	951	1054	978	1093	1092	1230
Perdite massime opzioni pannello [W]	400	400	400	400	400	400	400	400
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98		0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0-590		0-590		0-590		0-590	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)		85 (185)	

**Tabella 7.5 Dati elettrici per frame F10/F11, alimentazione di rete 6 da 380-500 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il  $\pm 15\%$  (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite IE/IE3). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

VLT® AutomationDrive FC 302	P710		P800	
Sovraccarico elevato/normale (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)	HO	NO	HO	NO
Potenza all'albero standard a 400 V [kW]	710	800	800	1000
Potenza all'albero standard a 460 V [CV]	1000	1200	1200	1350
Potenza all'albero standard a 500 V [kW]	800	1000	1000	1100
Dimensione del frame	F12/F13		F12/F13	
Corrente di uscita (trifase)				
Continua (a 400 V) [A]	1260	1460	1460	1720
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 400 V) [A]	1890	1606	2190	1892
Continua (a 460/500 V) [A]	1160	1380	1380	1530
Intermittente (sovraccarico 60 s)(a 460/500 V) [A]	1740	1518	2070	1683
kVA continui (a 400 V) [kVA]	873	1012	1012	1192
kVA continui (a 460 V) [kVA]	924	1100	1100	1219
kVA continui (a 500 V) [kVA]	1005	1195	1195	1325
Corrente di ingresso massima				
Continua (a 400 V) [A]	1214	1407	1407	1658
Continua (a 460/500 V) [A]	1118	1330	1330	1474
Numero massimo e dimensione dei cavi per fase				
- Motore [mm <sup>2</sup> (AWG)]	12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)]	6 x 120 (6 x 250 mcm)		6 x 120 (6 x 250 mcm)	
- Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)</sup>	1500		1500	
Perdita di potenza stimata a 400 V [W] <sup>2), 3)</sup>	14967	18084	16392	20358
Perdita di potenza stimata a 460 V [W] <sup>2), 3)</sup>	13819	17137	15577	17752
Perdite massime aggiunte di RFI A1, interruttore o sezionatore e contattore [W], (soltanto F13)	2067	2280	2236	2541
Perdite massime opzioni pannello [W]	400	400	400	400
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0–590		0–590	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)	

**Tabella 7.6 Dati elettrici per frame F12/F13, alimentazione di rete 6 da 380-500 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il  $\pm 15\%$  (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite IE/IE3). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).



**7.2 Dati elettrici, 525-690 V**

VLT® AutomationDrive FC 302	P355		P400		P500		P560	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
<b>Sovraccarico elevato/normale</b> (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)								
Potenza all'albero standard a 550 V [kW]	315	355	315	400	400	450	450	500
Potenza all'albero standard a 575 V [CV]	400	450	400	500	500	600	600	650
Potenza all'albero standard a 690 V [kW]	355	450	400	500	500	560	560	630
<b>Dimensione del frame</b>	E1/E2		E1/E2		E1/E2		E1/E2	
<b>Corrente di uscita (trifase)</b>								
Continua (a 550 V) [A]	395	470	429	523	523	596	596	630
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 550 V) (A)	593	517	644	575	785	656	894	693
Continua (a 575/690 V) [A]	380	450	410	500	500	570	570	630
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 575/690 V) [A]	570	495	615	550	750	627	855	693
kVA continui (a 550 V) [kVA]	376	448	409	498	498	568	568	600
kVA continui (a 575 V) [kVA]	378	448	408	498	498	568	568	627
kVA continui (a 690 V) [kVA]	454	538	490	598	598	681	681	753
<b>Corrente di ingresso massima</b>								
Continua (a 550 V) [A]	381	453	413	504	504	574	574	607
Continua (a 575 V) [A]	366	434	395	482	482	549	549	607
Continua (a 690 V)	366	434	395	482	482	549	549	607
<b>Numero massimo e dimensioni dei cavi per fase</b>								
- Rete, motore e condivisione del carico [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
- Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)</sup>	700		700		900		900	
Perdita di potenza stimata a 600 V [W] <sup>2), 3)</sup>	4424	5323	4795	6010	6493	7395	7383	8209
Perdita di potenza stimata a 690 V [W] <sup>2), 3)</sup>	4589	5529	4970	6239	6707	7653	7633	8495
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98		0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0-500		0-500		0-500		0-500	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)		85 (185)	

**7**
**Tabella 7.7 Dati elettrici per frame E1/E2, alimentazione di rete 3 da 525-690 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il ±15% (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite IE/IE3). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

VLT® AutomationDrive FC 302	P630		P710		P800	
Sovraccarico elevato/normale (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potenza all'albero standard a 550 V [kW]	500	560	560	670	670	750
Potenza all'albero standard a 575 V [CV]	650	750	750	950	950	1050
Potenza all'albero standard a 690 V [kW]	630	710	710	800	800	900
Dimensione del frame	F1/F3		F1/F3		F1/F3	
<b>Corrente di uscita (trifase)</b>						
Continua (a 550 V) [A]	659	763	763	889	889	988
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 550 V) (A)	989	839	1145	978	1334	1087
Continua (a 575/690 V) [A]	630	730	730	850	850	945
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 575/690 V) [A]	945	803	1095	935	1275	1040
kVA continui (a 550 V) [kVA]	628	727	727	847	847	941
kVA continui (a 575 V) [kVA]	627	727	727	847	847	941
kVA continui (a 690 V) [kVA]	753	872	872	1016	1016	1129
<b>Corrente di ingresso massima</b>						
Continua (a 550 V) [A]	635	735	735	857	857	952
Continua (a 575 V) [A]	607	704	704	819	819	911
Continua (a 690 V) [A]	607	704	704	819	819	911
<b>Numero massimo e dimensione dei cavi per fase</b>						
- Motore [mm <sup>2</sup> (AWG)]	8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)] (F1)	8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)] (F3)	8 x 456 (4 x 900 mcm)		8 x 456 (4 x 900 mcm)		8 x 456 (4 x 900 mcm)	
- Condivisione del carico mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)	
- Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)2)</sup>	1600		1600		1600	
Perdita di potenza stimata a 600 V [W] <sup>2), 3)</sup>	8075	9500	9165	10872	10860	12316
Perdita di potenza stimata a 690 V [W] <sup>2), 3)</sup>	8388	9863	9537	11304	11291	12798
Perdite massime aggiunte per interruttore o sezionatore e contattore [W], (soltanto F3)	342	427	419	532	519	615
Perdite massime opzioni pannello [W]	400	400	400	400	400	400
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0–500		0–500		0–500	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

**Tabella 7.8 Dati elettrici per frame F1/F3, alimentazione di rete 3 da 525–690 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il  $\pm 15\%$  (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite IE/IE3). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

<b>VLT® AutomationDrive FC 302</b>	<b>P900</b>		<b>P1M0</b>		<b>P1M2</b>	
<b>Sovraccarico elevato/normale</b> (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)	<b>HO</b>	<b>NO</b>	<b>HO</b>	<b>NO</b>	<b>HO</b>	<b>NO</b>
Potenza all'albero standard a 550 V [kW]	750	850	850	1000	1000	1100
Potenza all'albero standard a 575 V [CV]	1050	1150	1150	1350	1350	1550
Potenza all'albero standard a 690 V [kW]	900	1000	1000	1200	1200	1400
<b>Dimensione del frame</b>	<b>F2/F4</b>		<b>F2/F4</b>		<b>F2/F4</b>	
<b>Corrente di uscita (trifase)</b>						
Continua (a 550 V) [A]	988	1108	1108	1317	1317	1479
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 550 V) (A)	1482	1219	1662	1449	1976	1627
Continua (a 575/690 V) [A]	945	1060	1060	1260	1260	1415
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 575/690 V) [A]	1418	1166	1590	1386	1890	1557
kVA continui (a 550 V) [kVA]	941	1056	1056	1255	1255	1409
kVA continui (a 575 V) [kVA]	941	1056	1056	1255	1255	1409
kVA continui (a 690 V) [kVA]	1129	1267	1267	1506	1506	1691
<b>Corrente di ingresso massima</b>						
Continua (a 550 V) [A]	952	1068	1068	1269	1269	1425
Continua (a 575 V) [A]	911	1022	1022	1214	1214	1364
Continua (a 690 V) [A]	911	1022	1022	1214	1214	1364
<b>Numero massimo e dimensione dei cavi per fase</b>						
- Motore [mm <sup>2</sup> (AWG)]	12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)] (F2)	8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)] (F4)	8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)	
- Condivisione del carico mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)	
- Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)</sup>	1600		2000		2500	
Perdita di potenza stimata a 600 V [W] <sup>2), 3)</sup>	12062	13731	13269	16190	16089	18536
Perdita di potenza stimata a 690 V [W] <sup>2), 3)</sup>	12524	14250	13801	16821	16719	19247
Perdite massime aggiunte per interruttore o sezionatore e contattore [W], (soltanto F4)	556	665	634	863	861	1044
Perdite massime opzioni pannello [W]	400	400	400	400	400	400
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0-500		0-500		0-500	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

**7**
**Tabella 7.9 Dati elettrici per frame F2/F4, alimentazione di rete 3 da 525-690 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il ±15% (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite IE/IE3). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

VLT® AutomationDrive FC 302	P355		P400		P500		P560	
Sovraccarico elevato/normale (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potenza all'albero standard a 550 V [kW]	315	355	315	400	400	450	450	500
Potenza all'albero standard a 575 V [CV]	400	450	400	500	500	600	600	650
Potenza all'albero standard a 690 V [kW]	355	450	400	500	500	560	560	630
Dimensione del frame	F8/F9		F8/F9		F8/F9		F8/F9	
<b>Corrente di uscita (trifase)</b>								
Continua (a 550 V) [A]	395	470	429	523	523	596	596	630
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 550 V) (A)	593	517	644	575	785	656	894	693
Continua (a 575/690 V) [A]	380	450	410	500	500	570	570	630
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 575/690 V) [A]	570	495	615	550	750	627	855	693
kVA continui (a 550 V) [kVA]	376	448	409	498	498	568	568	600
kVA continui (a 575 V) [kVA]	378	448	408	498	498	568	568	627
kVA continui (a 690 V) [kVA]	454	538	490	598	598	681	681	753
<b>Corrente di ingresso massima</b>								
Continua (a 550 V) [A]	381	453	413	504	504	574	574	607
Continua (a 575 V) [A]	366	434	395	482	482	549	549	607
Continua (a 690 V)	366	434	395	482	482	549	549	607
<b>Numero massimo e dimensioni dei cavi per fase</b>								
- Motore [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 85 (4 x 3/0 mcm)		4 x 85 (4 x 3/0 mcm)		4 x 85 (4 x 3/0 mcm)		4 x 85 (4 x 3/0 mcm)	
- Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)</sup>	630		630		630		630	
Perdita di potenza stimata a 600 V [W] <sup>2), 3)</sup>	4424	5323	4795	6010	6493	7395	7383	8209
Perdita di potenza stimata a 690 V [W] <sup>2), 3)</sup>	4589	5529	4970	6239	6707	7653	7633	8495
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98		0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0–500		0–500		0–500		0–500	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)		85 (185)	

**Tabella 7.10 Dati elettrici per frame F8/F9, alimentazione di rete 6 da 525-690 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il  $\pm 15\%$  (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite IE/IE3). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

VLT® AutomationDrive FC 302	P630		P710		P800	
Sovraccarico elevato/normale (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potenza all'albero standard a 550 V [kW]	500	560	560	670	670	750
Potenza all'albero standard a 575 V [CV]	650	750	750	950	950	1050
Potenza all'albero standard a 690 V [kW]	630	710	710	800	800	900
<b>Dimensione del frame</b>	<b>F10/F11</b>		<b>F10/F11</b>		<b>F10/F11</b>	
<b>Corrente di uscita (trifase)</b>						
Continua (a 550 V) [A]	659	763	763	889	889	988
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 550 V) (A)	989	839	1145	978	1334	1087
Continua (a 575/690 V) [A]	630	730	730	850	850	945
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 575/690 V) [A]	945	803	1095	935	1275	1040
kVA continui (a 550 V) [kVA]	628	727	727	847	847	941
kVA continui (a 575 V) [kVA]	627	727	727	847	847	941
kVA continui (a 690 V) [kVA]	753	872	872	1016	1016	1129
<b>Corrente di ingresso massima</b>						
Continua (a 550 V) [A]	635	735	735	857	857	952
Continua (a 575 V) [A]	607	704	704	819	819	911
Continua (a 690 V) [A]	607	704	704	819	819	911
<b>Numero massimo e dimensione dei cavi per fase</b>						
- Motore [mm <sup>2</sup> (AWG)]	8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)]	6 x 120 (4 x 900 mcm)		6 x 120 (4 x 900 mcm)		6 x 120 (4 x 900 mcm)	
- Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)</sup>	900		900		900	
Perdita di potenza stimata a 600 V [W] <sup>2), 3)</sup>	8075	9500	9165	10872	10860	12316
Perdita di potenza stimata a 690 V [W] <sup>2), 3)</sup>	8388	9863	9537	11304	11291	12798
Perdite massime aggiunte per interruttore o sezionatore e contattore [W], (soltanto F11)	342	427	419	532	519	615
Perdite massime opzioni pannello [W]	400	400	400	400	400	400
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0-500		0-500		0-500	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

**7**
**Tabella 7.11 Dati elettrici per frame F10/F11, alimentazione di rete 6 da 525-690 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il  $\pm 15\%$  (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite IE/IE3). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

VLT® AutomationDrive FC 302	P900		P1M0		P1M2	
Sovraccarico elevato/normale (Sovraccarico elevato = 150% di corrente per 60 s, sovraccarico normale = 110% di corrente per 60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Potenza all'albero standard a 550 V [kW]	750	850	850	1000	1000	1100
Potenza all'albero standard a 575 V [CV]	1050	1150	1150	1350	1350	1550
Potenza all'albero standard a 690 V [kW]	900	1000	1000	1200	1200	1400
<b>Dimensione del frame</b>	<b>F12/F13</b>		<b>F12/F13</b>		<b>F12/F13</b>	
<b>Corrente di uscita (trifase)</b>						
Continua (a 550 V) [A]	988	1108	1108	1317	1317	1479
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 550 V) (A)	1482	1219	1219	1449	1976	1627
Continua (a 575/690 V) [A]	945	1060	1060	1260	1260	1415
Intermittente (sovraccarico 60 s) (a 575/690 V) [A]	1418	1166	1590	1386	1890	1557
kVA continui (a 550 V) [kVA]	941	1056	1056	1255	1255	1409
kVA continui (a 575 V) [kVA]	941	1056	1056	1255	1255	1409
kVA continui (a 690 V) [kVA]	1129	1267	1267	1506	1506	1691
<b>Corrente di ingresso massima</b>						
Continua (a 550 V) [A]	952	1068	1068	1269	1269	1425
Continua (a 575 V) [A]	911	1022	1022	1214	1214	1364
Continua (a 690 V) [A]	911	1022	1022	1214	1214	1364
<b>Numero massimo e dimensione dei cavi per fase</b>						
- Motore [mm <sup>2</sup> (AWG)]	12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)] (F12)	8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)	
- Rete [mm <sup>2</sup> (AWG)] (F13)	8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)	
- Freno [mm <sup>2</sup> (AWG)]	6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)	
Fusibili di rete esterni massimi [A] <sup>1)</sup>	1600		2000		2500	
Perdita di potenza stimata a 600 V [W] <sup>2), 3)</sup>	12062	13731	13269	16190	16089	18536
Perdita di potenza stimata a 690 V [W] <sup>2), 3)</sup>	12524	14250	13801	16821	16719	19247
Perdite massime aggiunte per interruttore o sezionatore e contattore [W], (soltanto F13)	556	665	634	863	861	1044
Perdite massime opzioni pannello [W]	400	400	400	400	400	400
Rendimento <sup>3)</sup>	0,98		0,98		0,98	
Frequenza di uscita [Hz]	0–500		0–500		0–500	
Scatto per sovratemperatura della scheda di controllo [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

**Tabella 7.12 Dati elettrici per frame F12/F13, alimentazione di rete 6 da 525-690 V CA**

1) Per il valore nominale dei fusibili vedere capitolo 10.5 Fusibili e interruttori.

2) La perdita di potenza tipica è a condizioni normali ed è prevista entro il ±15% (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni dei cavi). Questi valori si basano sul rendimento di un motore tipico (limite IE/IE3). I motori a scarso rendimento contribuiscono anch'essi alla perdita di potenza nel convertitore di frequenza. Vale per il dimensionamento del raffreddamento del convertitore di frequenza. Se la frequenza di commutazione è superiore all'impostazione di fabbrica, le perdite di potenza possono aumentare. Si tiene conto anche del consumo di potenza tipico dell'LCP e della scheda di controllo. Per dati sulla perdita di potenza secondo EN 50598-2, consultare [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/). Le opzioni e il carico del cliente possono aggiungere fino a 30 W alle perdite, nonostante tipicamente si tratti solo di 4 W supplementari per una scheda di controllo completamente carica o opzioni per gli slot A e B.

3) Misurato utilizzando cavi motore schermati di 5 m (16,5 piedi) a carico e frequenza nominali. Rendimento misurato a corrente nominale. Per la classe di efficienza energetica, vedere capitolo 10.12 Rendimento. Per perdite di carico della parte, vedere [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

### 7.3 Alimentazione di rete

**Alimentazione di rete**

Morsetti di alimentazione (sei impulsi)	L1, L2, L3
Morsetti di alimentazione (12 impulsi)	L1-1, L2-1, L3-1, L1-2, L2-2, L3-2
Tensione di alimentazione	380–480 V $\pm 10\%$ , 525–690 V $\pm 10\%$

*Tensione di alimentazione insufficiente/caduta tensione di rete:*

durante una bassa tensione di rete o una caduta di tensione di rete, il convertitore di frequenza continua a funzionare fino a quando la tensione collegamento CC non scende al di sotto del livello minimo di funzionamento, di norma il 15% al di sotto della tensione di alimentazione nominale minima del convertitore di frequenza. Accensione e funzionamento alla coppia massima non sono possibili se la tensione di rete è oltre il 10% al di sotto della tensione di alimentazione nominale minima del convertitore di frequenza.

Frequenza di alimentazione	50/60 Hz $\pm 5\%$
Squilibrio temporaneo massimo tra le fasi di rete	3,0% della tensione di alimentazione nominale <sup>1)</sup>
Fattore di potenza reale ( $\lambda$ )	$\geq 0,9$ nominale al carico nominale
Fattore di potenza DPF ( $\cos \Phi$ ) prossimo all'unità	(> 0,98)
Commutazione sull'alimentazione di ingresso L1, L2, L3 (accensioni)	Massimo una volta/due minuti
Ambiente secondo la norma EN60664-1	Categoria di sovratensione III/grado di inquinamento 2

Questo convertitore è adatto per l'uso su un circuito in grado di fornire 100 kA di corrente nominale di cortocircuito (SCCR) a 480/600 V.

1) Calcoli basati su UL/IEC61800-3.

### 7.4 Uscita motore e dati motore

**Uscita motore (U, V, W)**

Tensione di uscita	0–100% della tensione di alimentazione
Frequenza di uscita	0–590 Hz <sup>1)</sup>
Frequenza di uscita in modalità Flux	0–300 Hz
Commutazione sull'uscita	Illimitata
Tempi di rampa	0,01–3.600 s

1) In funzione della tensione e della potenza.

**Caratteristiche della coppia**

Coppia di avviamento (coppia costante)	Al massimo 150% per 60 s <sup>1), 2)</sup>
Coppia di sovraccarico (coppia costante)	Al massimo 150% per 60 s <sup>1), 2)</sup>

1) La percentuale si riferisce alla corrente nominale del convertitore di frequenza.

2) Una volta ogni 10 minuti.

### 7.5 Condizioni ambientali

**Ambiente**

Frame E1/F1/F2/F3/F4/F8/F9/F10/F11/F12/F13	IP21/tipo 1, IP54/tipo 12
Frame E2	IP00/Chassis
Test di vibrazione	1,0 g
Umidità relativa	5–95% (IEC 721–3–3; classe 3K3 (senza condensa) durante il funzionamento)
Ambiente aggressivo (IEC 60068-2-43) Test H <sub>2</sub> S	Classe Kd
Gas aggressivi (IEC 60721-3-3)	Classe 3C3
Metodo di prova secondo IEC 60068-2-43	H2S (10 giorni)
Temperatura ambiente (modalità di commutazione SFAVM)	
- con declassamento	Al massimo 55 °C (131 °F) <sup>1)</sup>
- con la massima potenza di uscita dei motori EFF2 standard (fino al 90% della corrente di uscita)	Al massimo 50 °C (122 °F) <sup>1)</sup>
- con la massima corrente di uscita del convertitore di frequenza	Al massimo 45 °C (113 °F) <sup>1)</sup>
Temperatura ambiente minima durante il funzionamento a pieno regime	0 °C (32 °F)

<b>Specifiche</b>	<b>VLT® AutomationDrive FC 302</b> <b>315–1200 kW</b>
-------------------	--

Temperatura ambiente minima con prestazioni ridotte	-10 °C (14 °F)
Temperatura durante l'immagazzinamento/il trasporto	Da -25 a +65/70 °C (da 13 a 149/158 °F)
Altitudine massima sopra il livello del mare senza declassamento	1.000 m (3.281 piedi)
Altezza massima sopra il livello del mare con declassamento	3.000 m (9.842 piedi)

1) Per ulteriori informazioni sul declassamento vedere il capitolo 9.6 Declassamento.

Norme EMC, emissione	EN 61800-3
Norme EMC, immunità	EN 61800-3
Classe di efficienza energetica <sup>1)</sup>	IE2

1) Determinato secondo la EN50598-2 al:

- carico nominale;
- 90% della frequenza nominale;
- impostazione di fabbrica della frequenza di commutazione;
- impostazione di fabbrica del modello di commutazione.

## 7.6 Specifiche dei cavi

Lunghezze dei cavi e sezioni trasversali dei cavi di comando	
Lunghezza massima del cavo motore, schermato	150 m (492 piedi)
Lunghezza massima del cavo motore, non schermato	300 m (984 piedi)
Sezione trasversale massima al motore, alla rete, alla condivisione del carico e al freno	Vedere il capitolo 7 Specifiche <sup>1)</sup>
Sezione trasversale massima per i morsetti di controllo, filo rigido	1,5 mm <sup>2</sup> /16 AWG (2 x 0,75 mm <sup>2</sup> )
Sezione trasversale massima per i morsetti di controllo, cavo flessibile	1 mm <sup>2</sup> /18 AWG
Sezione trasversale massima per i morsetti di controllo, cavo con anima	0,5 mm <sup>2</sup> /20 AWG
Sezione trasversale minima ai morsetti di controllo	0,25 mm <sup>2</sup> /23 AWG

1) Per i cavi di potenza vedere i dati elettrici nel capitolo 7.1 Dati elettrici, 380-500 V e nel capitolo 7.2 Dati elettrici, 525-690 V.

## 7.7 Ingresso/uscita di dati e di controllo

Ingressi digitali	
Ingressi digitali programmabili	4 (6)
Numero morsetto	18, 19, 27 <sup>1)</sup> , 29 <sup>1)</sup> , 32, 33
Logica	PNP o NPN
Livello di tensione	0–24 V CC
Livello di tensione, logica 0 PNP	<5 V CC
Livello di tensione, logica 1 PNP	>10 V CC
Livello di tensione, logica 0 NPN	>19 V CC
Livello di tensione, logica 1 NPN	<14 V CC
Tensione massima in ingresso	28 V CC
Resistenza di ingresso, R <sub>i</sub>	Circa 4 kΩ

Tutti gli ingressi digitali sono isolati galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV) nonché dagli altri morsetti ad alta tensione.

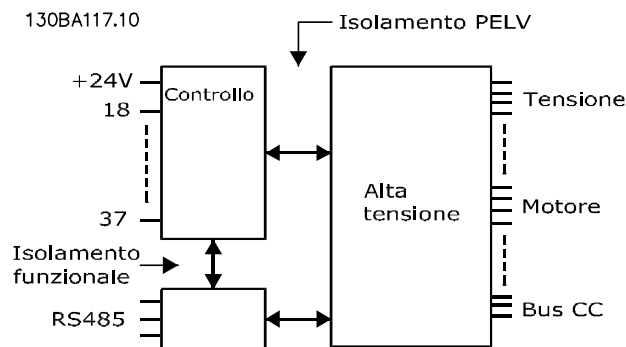
1) I morsetti 27 e 29 possono essere programmati anche come uscite.

Ingressi analogici	
Numero di ingressi analogici	2
Numero morsetto	53, 54
Modalità	Tensione o corrente
Selezione modalità	Interruttori A53 e A54
Modalità tensione	Interruttore A53/A54=(U)
Livello di tensione	Da -10 V a +10 V (convertibile in scala)
Resistenza di ingresso, R <sub>i</sub>	Circa 10 kΩ
Tensione massima	±20 V
Modalità corrente	Interruttore A53/A54 = (I)
Livello di corrente	Da 0/4 a 20 mA (convertibile in scala)



Resistenza di ingresso, $R_i$	Circa 200 $\Omega$
Corrente massima	30 mA
Risoluzione per gli ingressi analogici	10 bit (segno +)
Precisione degli ingressi analogici	Errore massimo 0,5% della scala intera
Larghezza di banda	100 Hz

*Gli ingressi analogici sono isolati galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV) e dagli altri morsetti ad alta tensione.*



**Disegno 7.1 Isolamento PELV**

<b>Ingressi a impulsi</b>	
Ingressi a impulsi programmabili	2
Numero morsetto a impulsi	29, 33
Frequenza massima al morsetto 29, 33 (comando push-pull)	110 kHz
Frequenza massima al morsetto 29, 33 (collettore aperto)	5 kHz
Frequenza minima in corrispondenza dei morsetti 29 e 33	4 Hz
Livello di tensione	Vedere <i>Ingressi digitali</i> nel capitolo 7.7 <i>Ingresso/uscita di dati e di controllo</i>
Tensione massima in ingresso	28 V CC
Resistenza di ingresso, $R_i$	Circa 4 k $\Omega$
Precisione dell'ingresso a impulsi (0,1–1 kHz)	Errore massimo: 0,1% del fondo scala

<b>Uscita analogica</b>	
Numero delle uscite analogiche programmabili	1
Numero morsetto	42
Intervallo di corrente in corrispondenza dell'uscita analogica	0/4–20 mA
Carico massimo della resistenza verso massa sull'uscita analogica	500 $\Omega$
Precisione sull'uscita analogica	Errore massimo: 0,8% della scala intera
Risoluzione sull'uscita analogica	8 bit

*L'uscita analogica è isolata galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV) e dagli altri morsetti ad alta tensione.*

<b>Scheda di controllo, comunicazione seriale RS485</b>	
Numero morsetto	68 (P, TX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)
Numero morsetto 61	Comune per i morsetti 68 e 69

*Il circuito di comunicazione seriale RS485 è separato funzionalmente da altri circuiti centrali e isolato galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV).*

<b>Uscita digitale</b>	
Uscite digitali/impulsi programmabili	2
Numero morsetto	27, 29 <sup>1)</sup>
Livello di tensione sull'uscita digitale/frequenza di uscita	0–24 V
Corrente di uscita massima (sink o source)	40 mA
Carico massimo alla frequenza di uscita	1 k $\Omega$
Carico capacitivo massimo alla frequenza di uscita	10 nF
Frequenza di uscita minima in corrispondenza della frequenza di uscita	0 Hz
Frequenza di uscita massima in corrispondenza della frequenza di uscita	32 kHz
Precisione della frequenza di uscita	Errore massimo: 0,1% della scala intera

**Specifiche**
**VLT® AutomationDrive FC 302  
315–1200 kW**

Risoluzione delle frequenze di uscita	12 bit
---------------------------------------	--------

1) I morsetti 27 e 29 possono essere programmati anche come ingressi.

L'uscita digitale è isolata galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV) e dagli altri morsetti ad alta tensione.

Scheda di controllo, tensione di uscita a 24 V CC

Numero morsetto	12, 13
Carico massimo	200 mA

L'alimentazione a 24 V CC è isolata galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV) ma ha lo stesso potenziale degli ingressi e delle uscite analogiche e digitali.

Uscite a relè

Uscite a relè programmabili	2
-----------------------------	---

Sezione trasversale massima ai morsetti del relè	2,5 mm <sup>2</sup> (12 AWG)
--	------------------------------

Sezione trasversale minima ai morsetti del relè	0,2 mm <sup>2</sup> (30 AWG)
---	------------------------------

Lunghezza del filo sguainato	8 mm (0,3 pollici)
------------------------------	--------------------

<b>Numero morsetto relè 01</b>	<b>1–3 (apertura), 1–2 (chiusura)</b>
--------------------------------	---------------------------------------

Carico massimo sui morsetti (CA-1) <sup>1)</sup> 1–2 (NO) (carico resistivo) <sup>2), 3)</sup>	400 V CA, 2 A
--	---------------

Carico massimo sui morsetti (CA-15) <sup>1)</sup> 1–2 (NO) (carico induttivo con cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
--	-----------------

Carico massimo sui morsetti (CC-1) <sup>1)</sup> 1–2 (NO) (carico resistivo)	80 V CC, 2 A
--	--------------

Carico massimo sui morsetti (CC-13) <sup>1)</sup> 1–2 (NO) (carico induttivo)	24 V CC, 0,1 A
---	----------------

Carico massimo sui morsetti (CA-1) <sup>1)</sup> 1–3 (NC) (carico resistivo)	240 V CA, 2 A
--	---------------

Carico massimo sui morsetti (CA-15) <sup>1)</sup> 1–3 (NC) (carico induttivo con cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
--	-----------------

Carico massimo sui morsetti (CC-1) <sup>1)</sup> 1–3 (NC) (carico resistivo)	50 V CC, 2 A
--	--------------

Carico massimo sui morsetti (CC-13) <sup>1)</sup> 1–3 (NC) (carico induttivo)	24 V CC, 0,1 A
---	----------------

Carico minimo sui morsetti 1–3 (NC), 1–2 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
---	-----------------------------

Ambiente secondo EN 60664-1	Categoria di sovratensione III/grado di inquinamento 2
-----------------------------	--

<b>Numero morsetto relè 02</b>	<b>4–6 (apertura), 4–5 (chiusura)</b>
--------------------------------	---------------------------------------

Carico massimo sui morsetti (CA-1) <sup>1)</sup> 4–5 (NO) (carico resistivo) <sup>2), 3)</sup>	400 V CA, 2 A
--	---------------

Carico massimo sui morsetti (CA-15) <sup>1)</sup> 4–5 (NO) (carico induttivo con cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
--	-----------------

Carico massimo sui morsetti (CC-1) <sup>1)</sup> 4–5 (NO) (carico resistivo)	80 V CC, 2 A
--	--------------

Carico massimo sui morsetti (CC-13) <sup>1)</sup> 4–5 (NO) (carico induttivo)	24 V CC, 0,1 A
---	----------------

Carico massimo sui morsetti (CA-1) <sup>1)</sup> 4–6 (NC) (carico resistivo)	240 V CA, 2 A
--	---------------

Carico massimo sui morsetti (CA-15) <sup>1)</sup> 4–6 (NC) (carico induttivo con cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
--	-----------------

Carico massimo sui morsetti (CC-1) <sup>1)</sup> 4–6 (NC) (carico resistivo)	50 V CC, 2 A
--	--------------

Carico massimo sui morsetti (CC-13) <sup>1)</sup> 4–6 (NC) (carico induttivo)	24 V CC, 0,1 A
---	----------------

Carico minimo sui morsetti 4–6 (NC), 4–5 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
---	-----------------------------

Ambiente secondo EN 60664-1	Categoria di sovratensione III/grado di inquinamento 2
-----------------------------	--

I contatti del relè sono isolati galvanicamente dal resto del circuito mediante un isolamento rinforzato (PELV).

1) IEC 60947 parti 4 e 5.

2) Categoria di sovratensione II.

3) Applicazioni UL 300 V CA 2 A.

Scheda di controllo, tensione di uscita a +10 V CC

Numero morsetto	50
-----------------	----

Tensione di uscita	10,5 V ±0,5 V
--------------------	---------------

Carico massimo	25 mA
----------------	-------

L'alimentazione 10 V CC è isolata galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV) nonché da altri morsetti ad alta tensione.

Caratteristiche di comando

Risoluzione sulla frequenza di uscita a 0-1.000 Hz	±0,003 Hz
--	-----------

Tempo di risposta del sistema (morsetti 18, 19, 27, 29, 32, 33)	≤2 m/s
---	--------

Intervallo controllo di velocità (anello aperto)	1:100 della velocità sincrona
--	-------------------------------

Precisione della velocità (anello aperto) 30-4.000 giri/min.: errore massimo di  $\pm 8$  giri/min.

Tutte le caratteristiche di comando si basano su un motore asincrono a 4 poli.

Prestazioni scheda di controllo

Intervallo di scansione 5 M/S

Scheda di controllo, comunicazione seriale USB

USB standard 1.1 (piena velocità)

Spina USB Spina dispositivo USB tipo B

### **AVVISO!**

Il collegamento al PC viene effettuato mediante un cavo USB dispositivo/host standard.

Il collegamento USB è isolato galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV) nonché dagli altri morsetti ad alta tensione.

Il collegamento USB non è isolato galvanicamente dalla terra. Usare soltanto computer portatili/PC isolati come collegamento al passacavo USB sul convertitore oppure un cavo/convertitore USB isolato.

## 7.8 Pesì dei frame

Frame	380-480/500 V	525-690 V
E1	270-313 kg (595-690 lb)	263-313 kg (580-690 lb)
E2	234-277 kg (516-611 lb)	221-277 kg (487-611 lb)

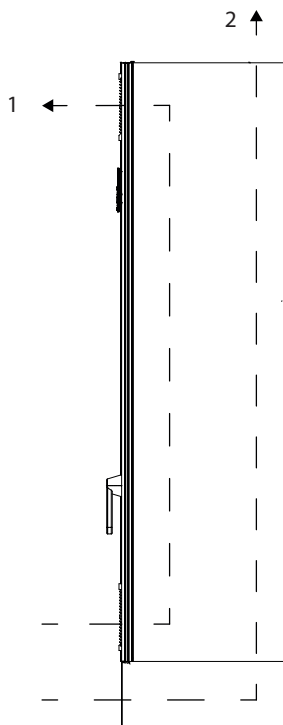
Tabella 7.13 Pesì del frame E1-E2, kg (lb)

Frame	380-480/500 V	525-690 V
F1	1.017 kg (2.242,1 lb)	1.017 kg (2.242,1 lb)
F2	1.260 kg (2.777,9 lb)	1.260 kg (2.777,9 lb)
F3	1.318 kg (2.905,7 lb)	1.318 kg (2.905,7 lb)
F4	1.561 kg (3.441,5 lb)	1.561 kg (3.441,5 lb)
F8	447 kg (985,5 lb)	447 kg (985,5 lb)
F9	669 kg (1.474,9 lb)	669 kg (1.474,9 lb)
F10	893 kg (1.968,8 lb)	893 kg (1.968,8 lb)
F11	1.116 kg (2.460,4 lb)	1.116 kg (2.460,4 lb)
F12	1.037 kg (2.286,4 lb)	1.037 kg (2.286,4 lb)
F13	1.259 kg (2.775,7 lb)	1.259 kg (2.775,7 lb)

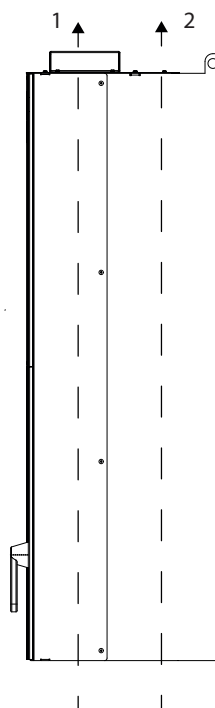
Tabella 7.14 Pesì del frame F1-F13, kg (lb)

7.9 Flusso d'aria dei frame E1–E2 ed F1–F13

7



e30bg051.10



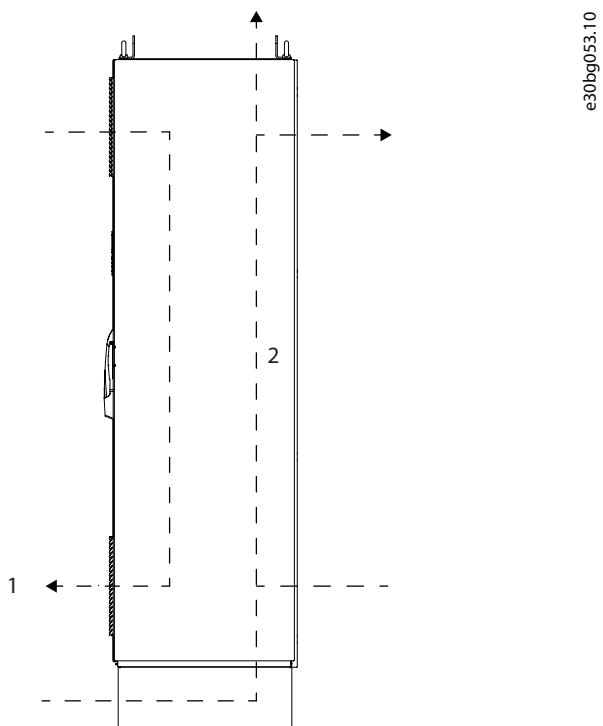
e30bg052.10

1	Flusso d'aria del canale anteriore, 340 m <sup>3</sup> /h (200 cfm)
2	Flusso d'aria del canale posteriore, 1.105 m <sup>3</sup> /h (650 cfm) o 1.444 m <sup>3</sup> /h (850 cfm)

Disegno 7.2 Flusso d'aria per i frame E1

1	Flusso d'aria del canale anteriore, 255 m <sup>3</sup> /h (150 cfm)
2	Flusso d'aria del canale posteriore, 1.105 m <sup>3</sup> /h (650 cfm) o 1.444 m <sup>3</sup> /h (850 cfm)

Disegno 7.3 Flusso d'aria per frame E2



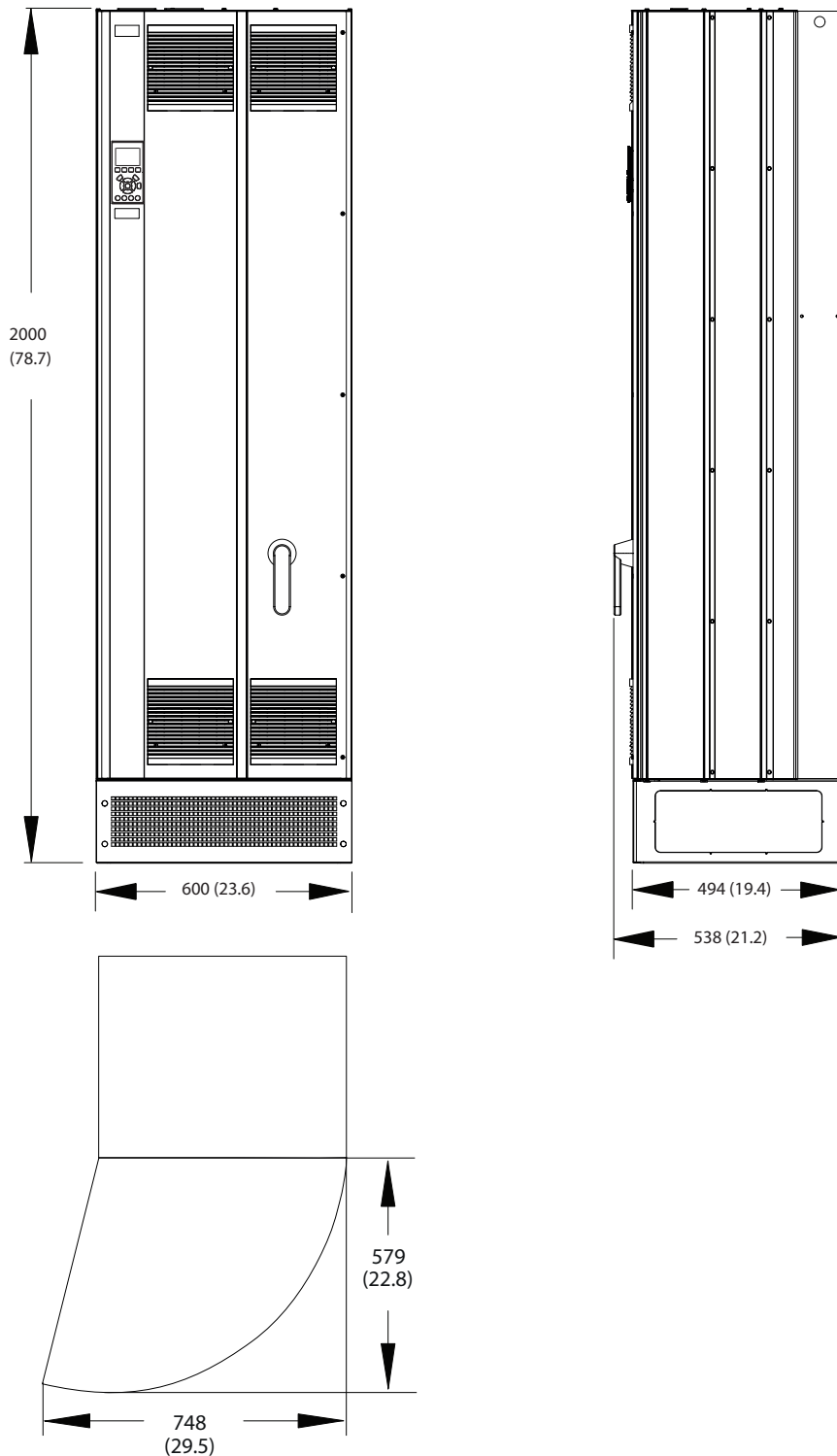
1	Flusso d'aria del canale anteriore - IP21/Tipo 1, 700 m <sup>3</sup> /h (412 cfm) - IP54/Tipo 12, 525 m <sup>3</sup> /h (309 cfm)
2	Flusso d'aria del canale posteriore, 985 m <sup>3</sup> /h (580 cfm)

Disegno 7.4 Flusso d'aria per frame F1-13

## 8 Dimensioni esterne e dei morsetti

### 8.1 Dimensioni esterne E1 e dei morsetti

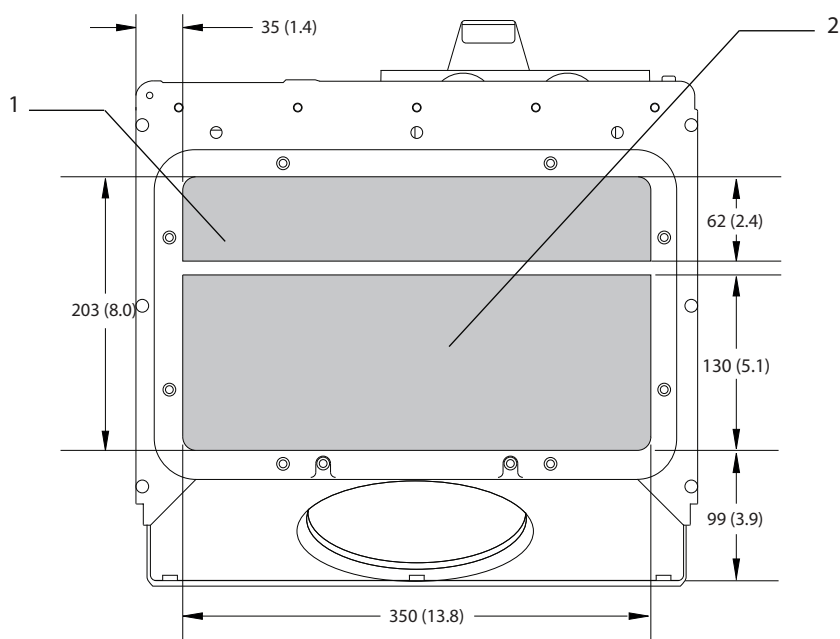
#### 8.1.1 Dimensioni esterne E1



130BF328.10

8

Disegno 8.1 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per E1



130BF611.10

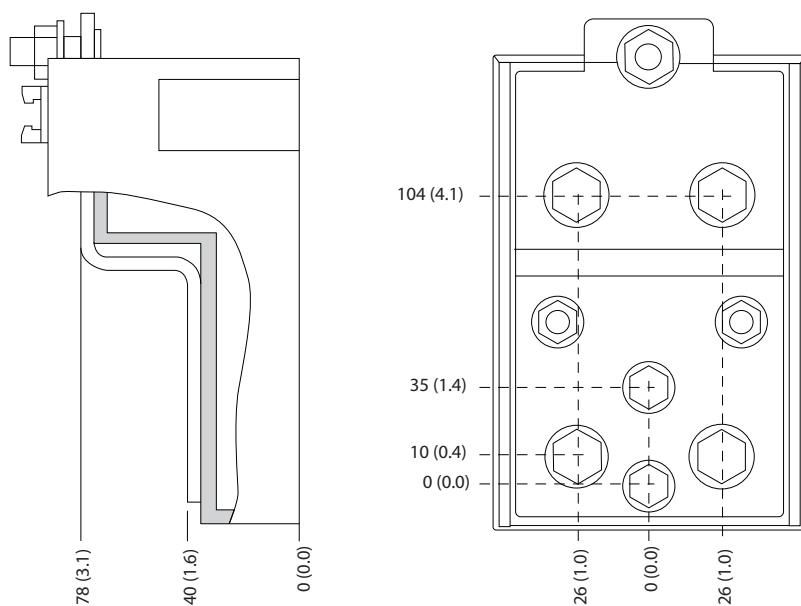
8

1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

Disegno 8.2 Dimensioni della piastra passacavi per E1/E2

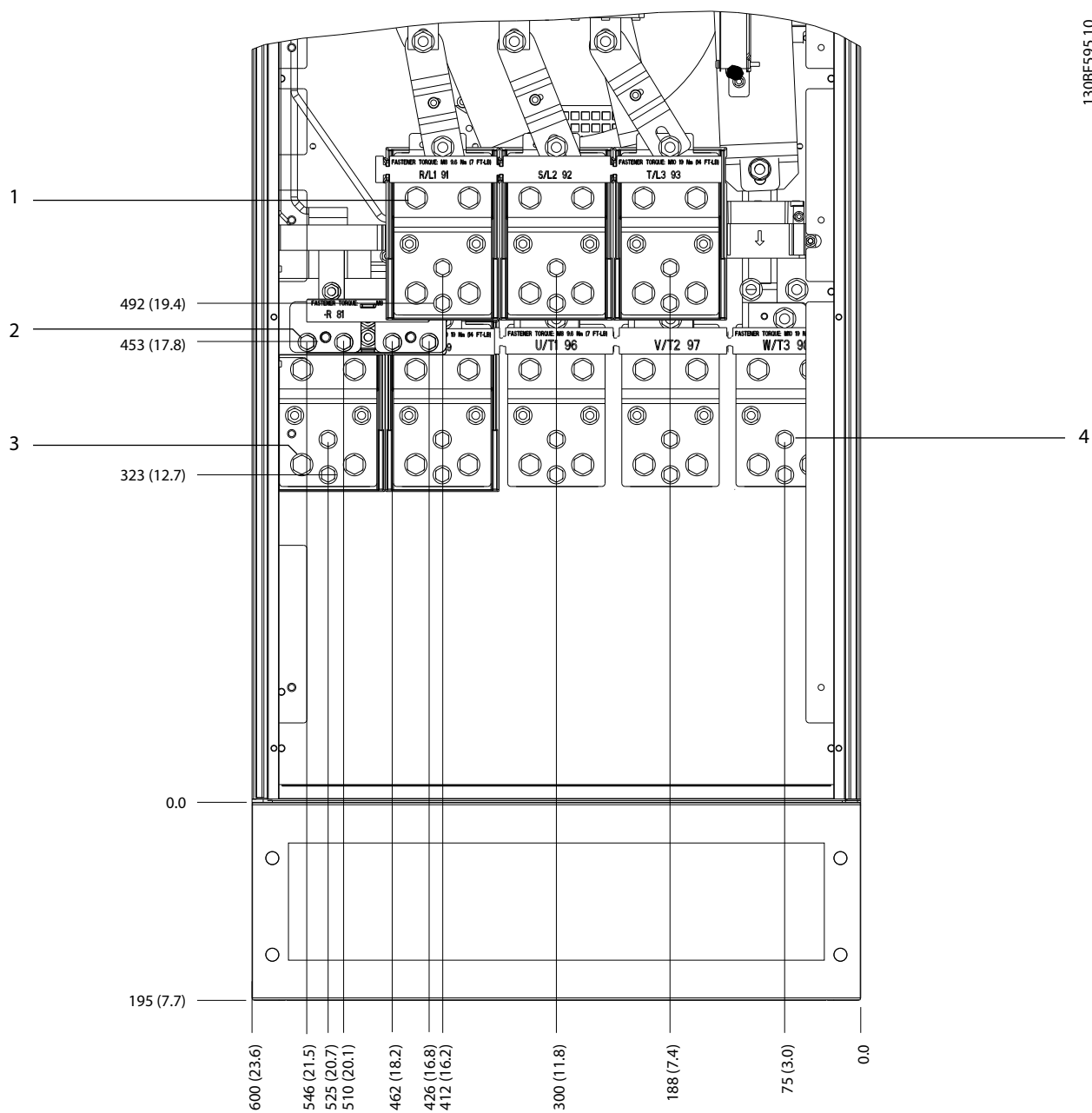
### 8.1.2 Dimensioni dei morsetti E1

I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettieria standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.



130BF647.10

Disegno 8.3 Dimensioni dei morsetti dettagliate per E1/E2

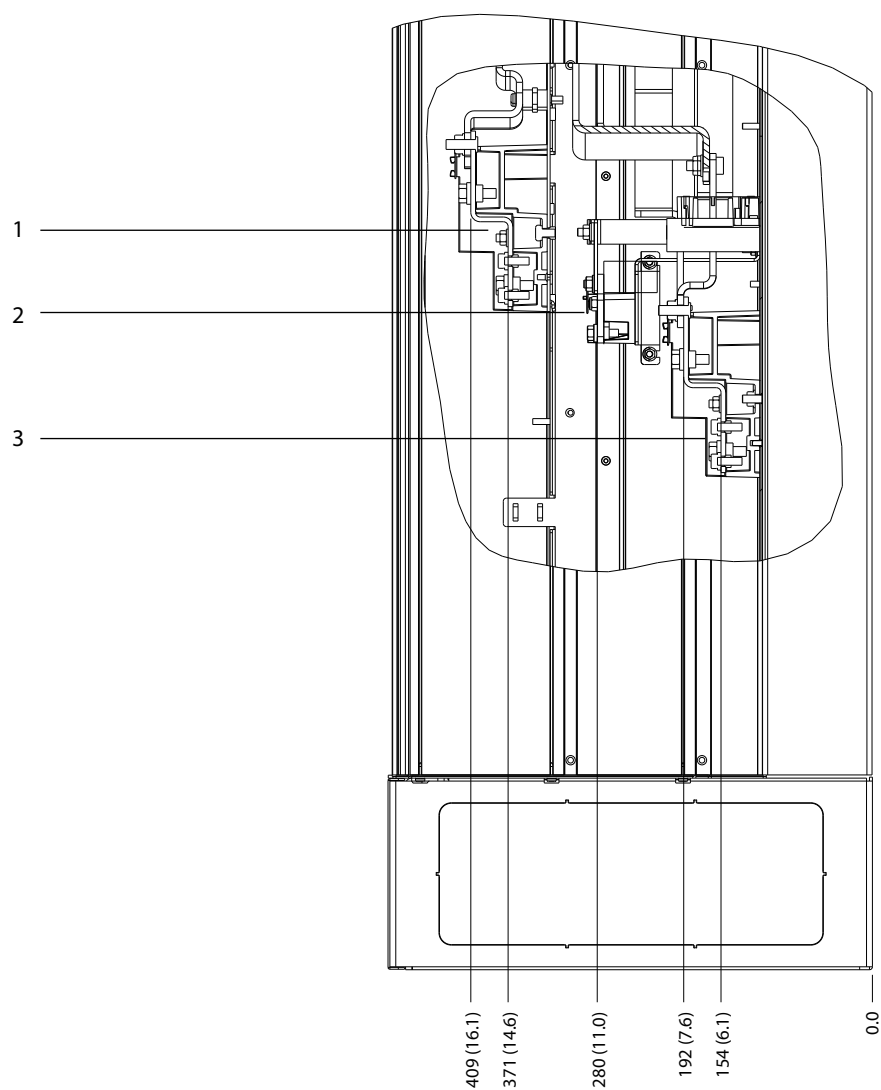


1	Morsetti di rete	3	Morsetti Regen/di condivisione del carico
2	Morsetti freno	4	Morsetti del motore

Disegno 8.4 Dimensioni dei morsetti per E1, vista frontale



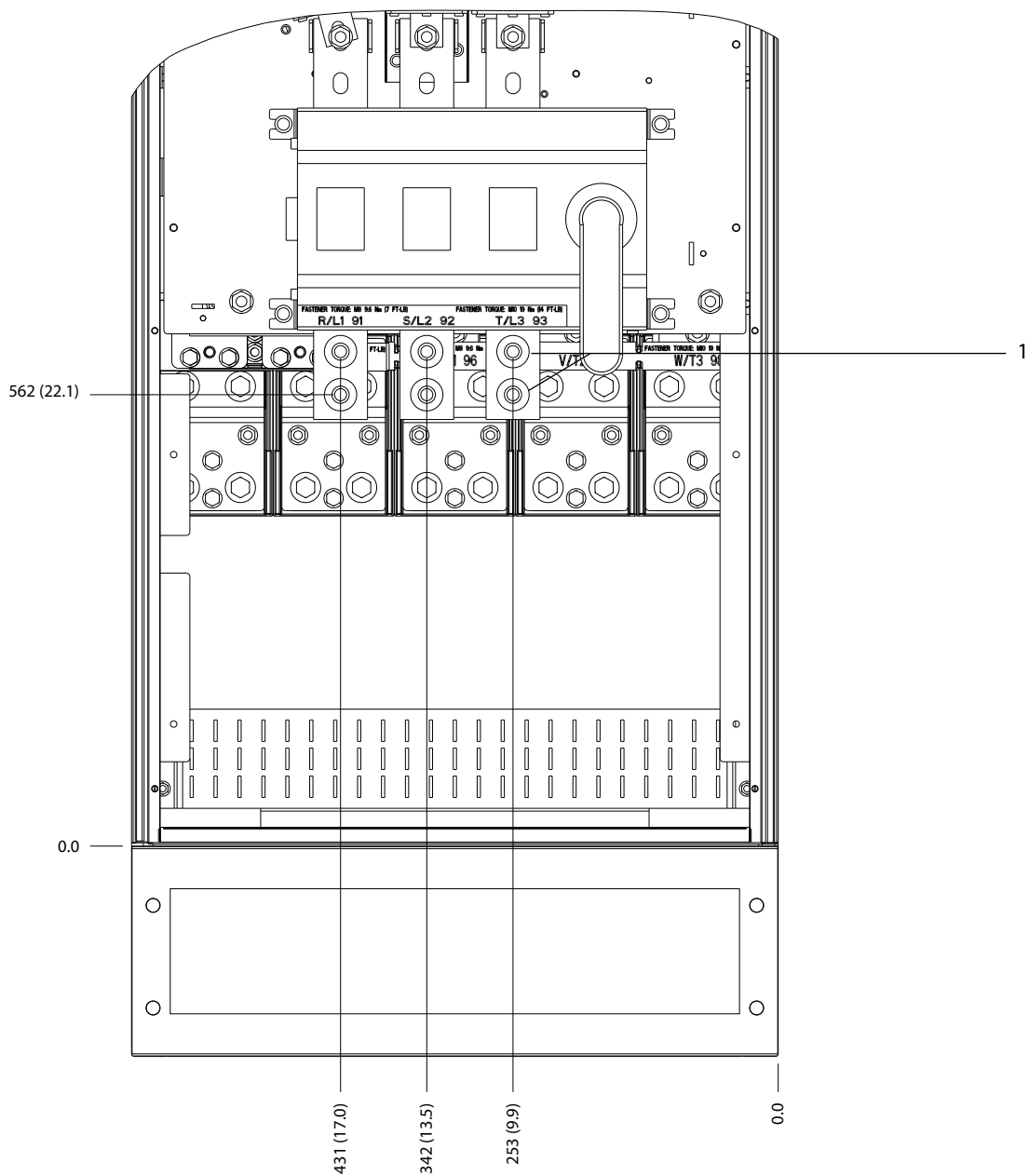
130BF596.10



8

1	Morsetti di rete	2	Morsetti freno
3	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.5 Dimensioni dei morsetti per E1, vista laterale

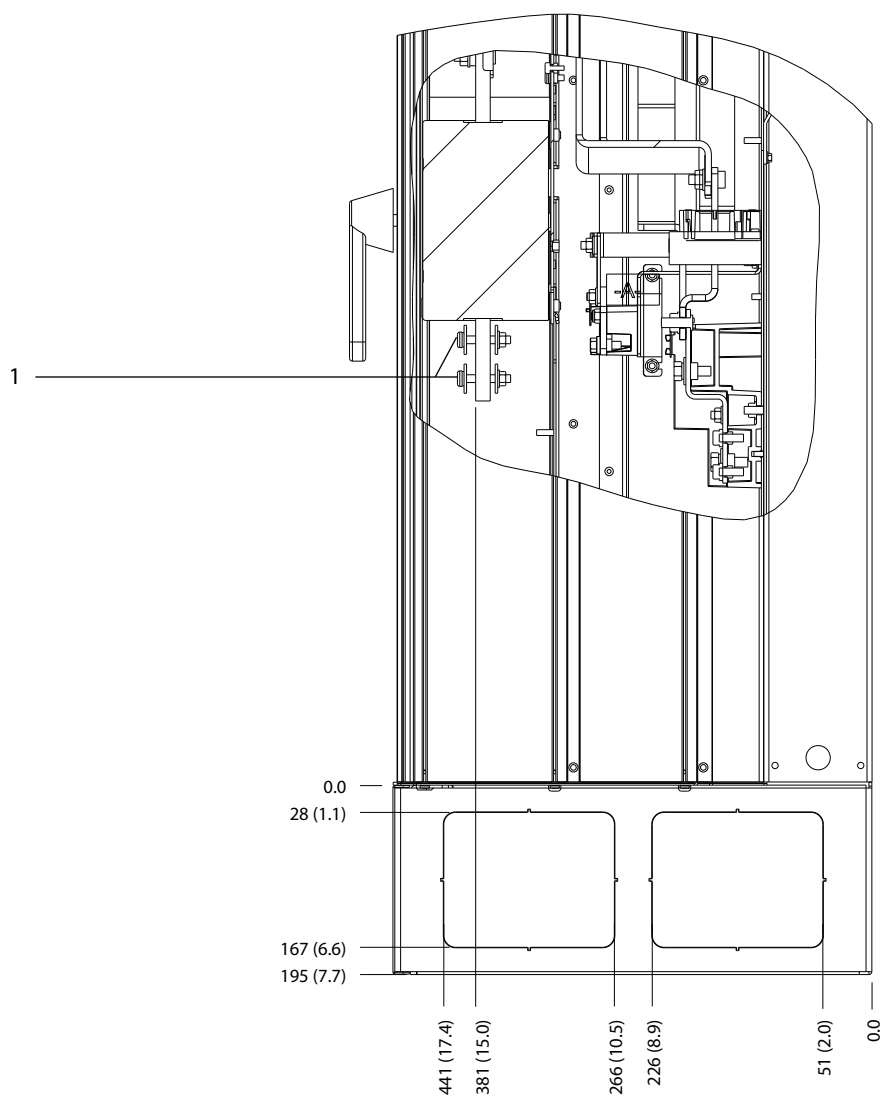


130BF597.10

8

1	Morsetti di rete	-	-
---	------------------	---	---

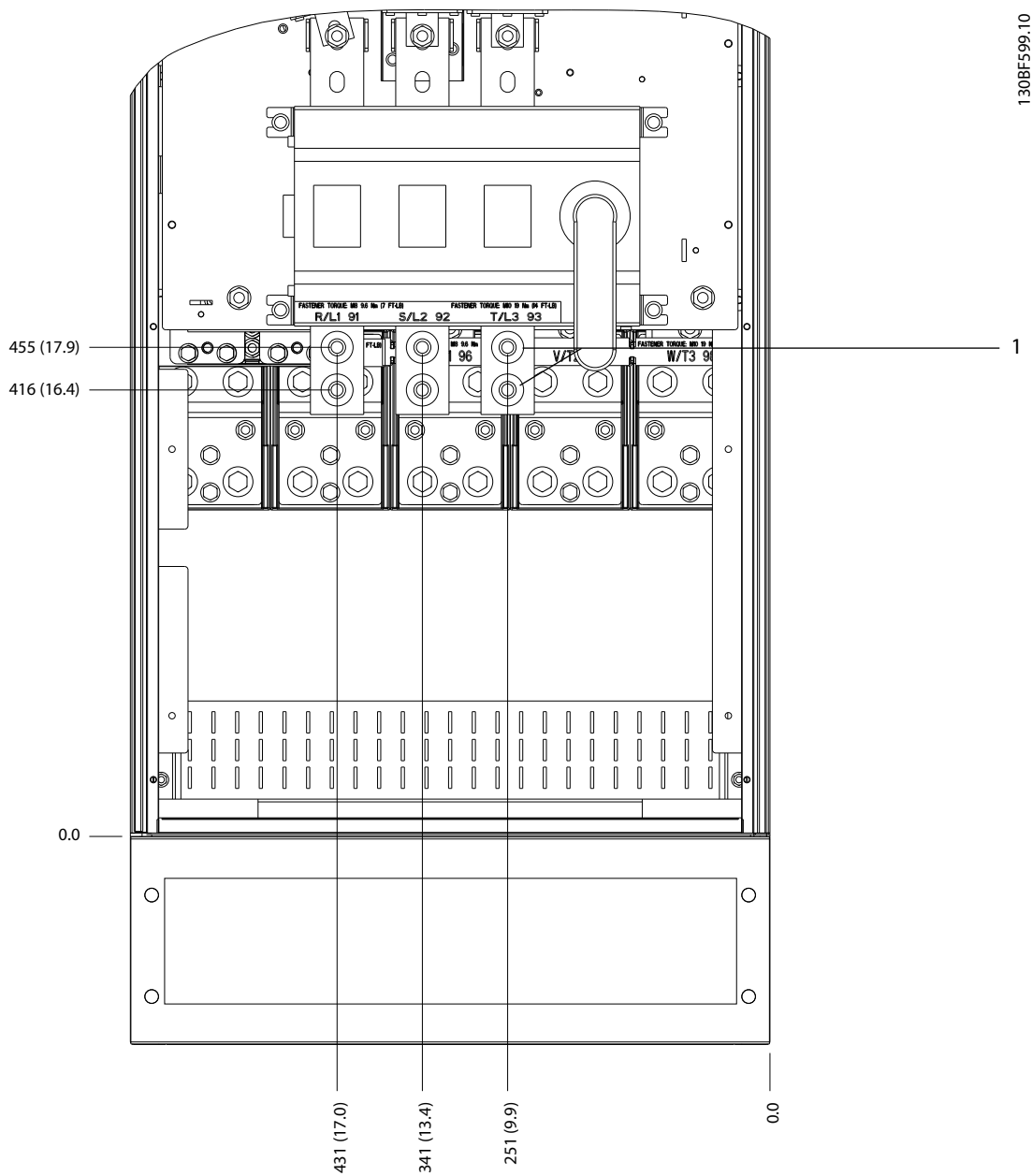
Disegno 8.6 Dimensioni dei morsetti per E1 con sezionatore (modelli 380–480/500 V: P315; modelli 525–690 V: P355–P560), vista frontale



1.30BF598.10

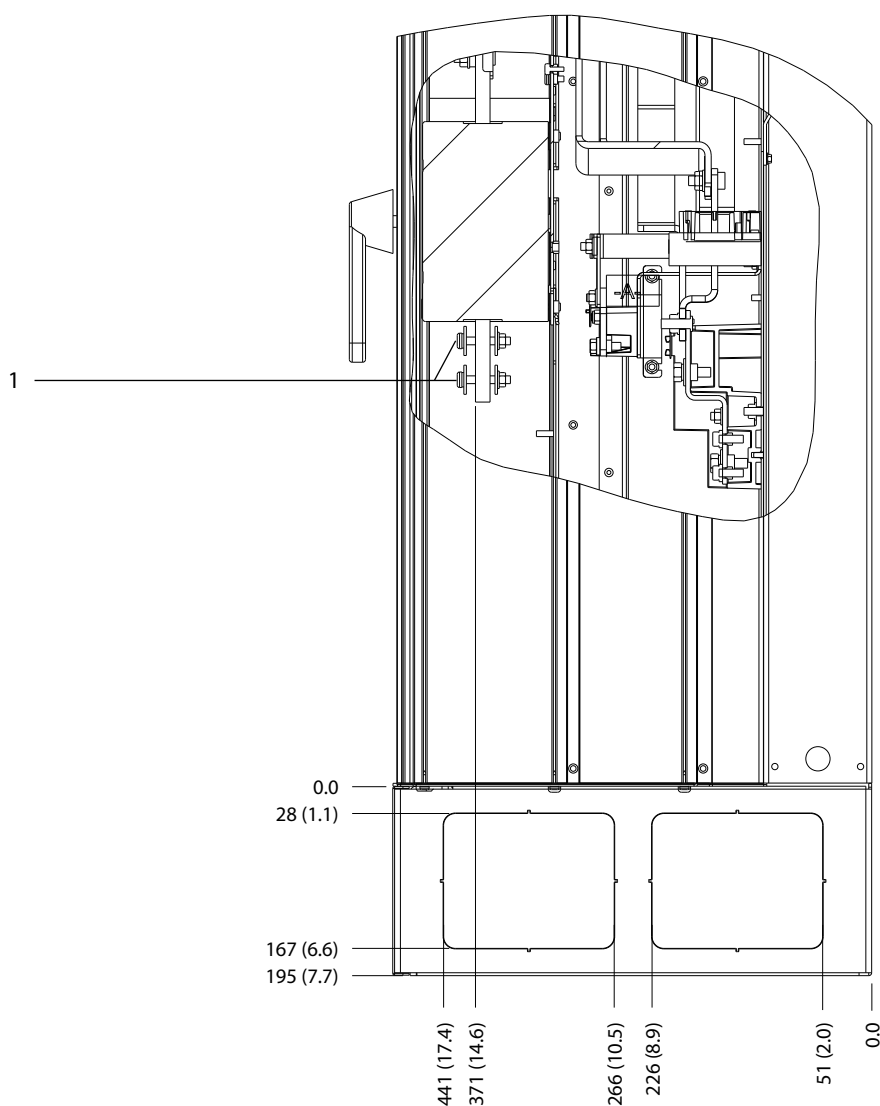
1	Morsetti di rete	-	-
---	------------------	---	---

Disegno 8.7 Dimensioni dei morsetti per E1 con sezionatore (modelli 380-480/500 V: P315; modelli 525-690 V: P355-P560), vista laterale



1	Morsetti di rete	-	-
---	------------------	---	---

Disegno 8.8 Dimensioni dei morsetti per E1 con sezionatore (modelli 380–480/500 V: P355–P400), vista frontale



130BF600.10

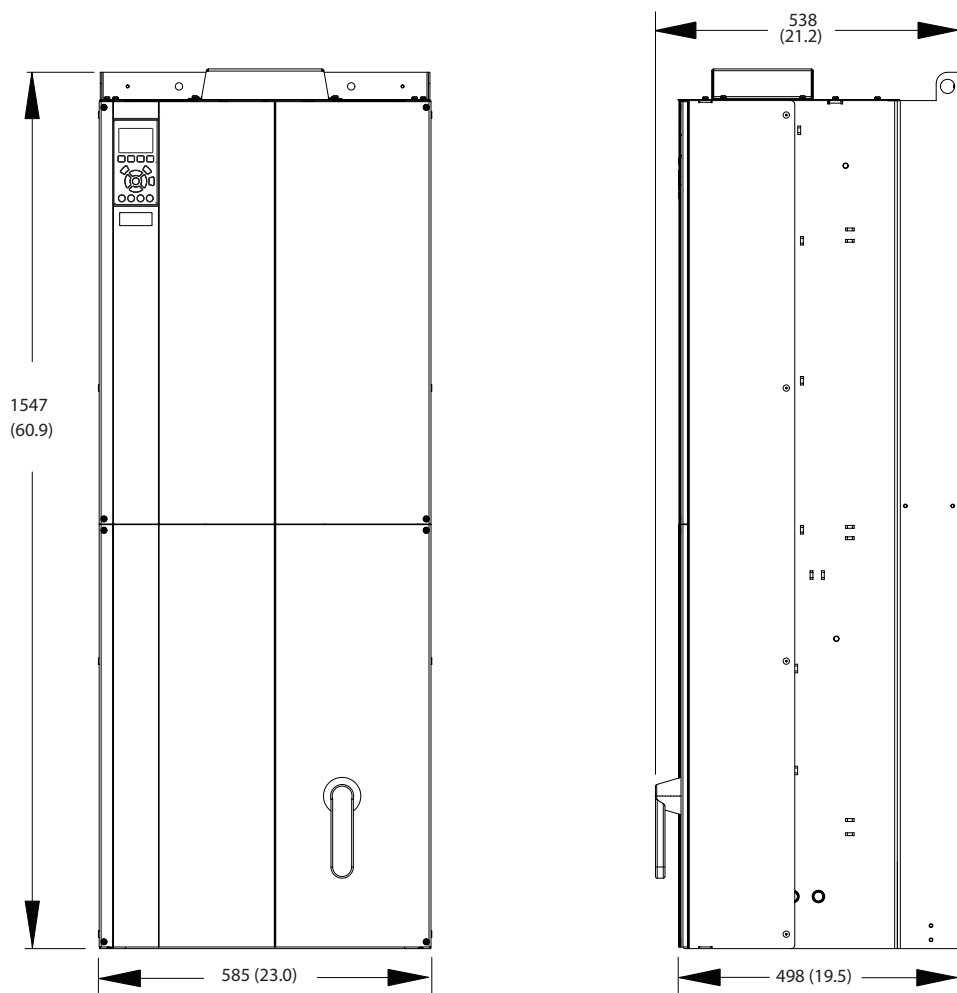
8

1	Morsetti di rete	-	-
---	------------------	---	---

Disegno 8.9 Dimensioni dei morsetti per E1 con sezionatore (modelli 380-480/500 V: P355-P400), vista laterale

8.2 Dimensioni esterne E2 e dei morsetti

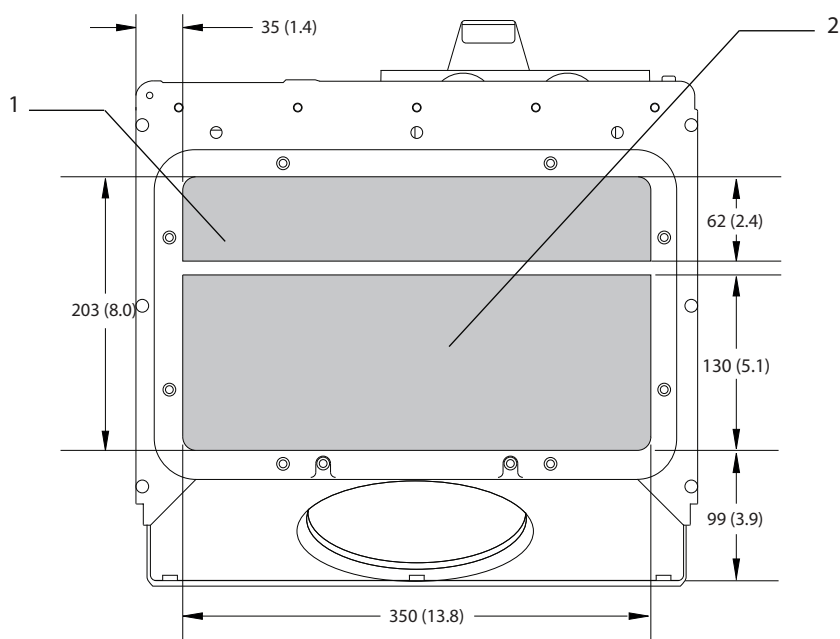
8.2.1 Dimensioni esterne E2



130BF329.10

8

Disegno 8.10 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per E2



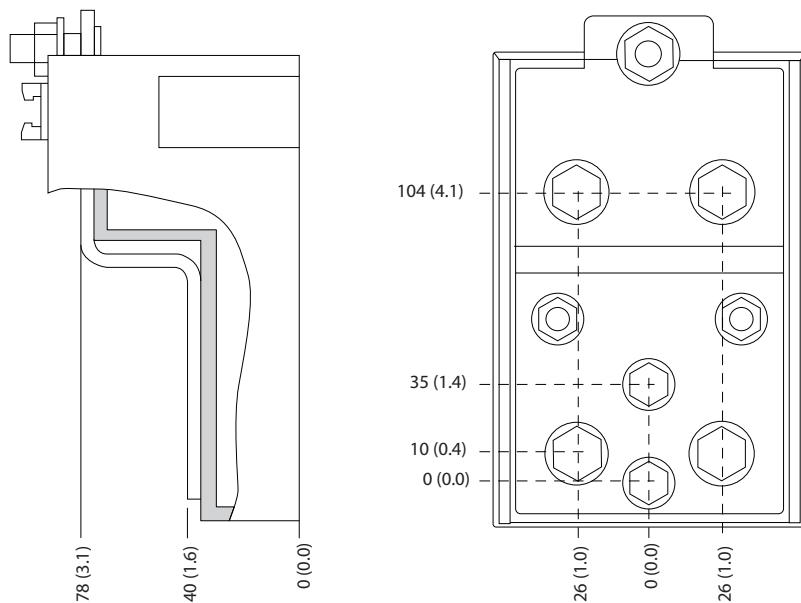
130BF611.10

1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

Disegno 8.11 Dimensioni della piastra passacavi per E1/E2

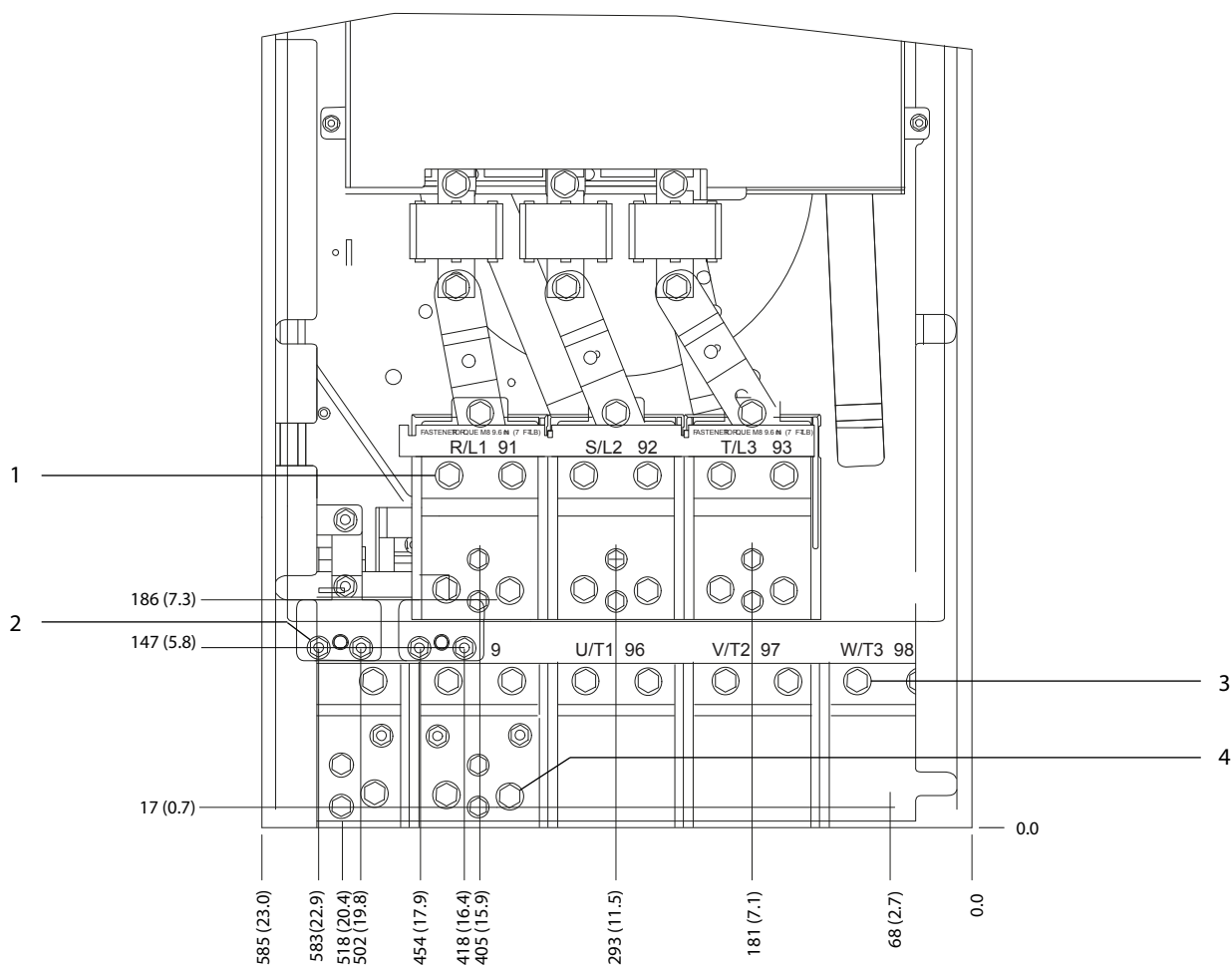
### 8.2.2 Dimensioni dei morsetti E2

I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettieria standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.



130BF647.10

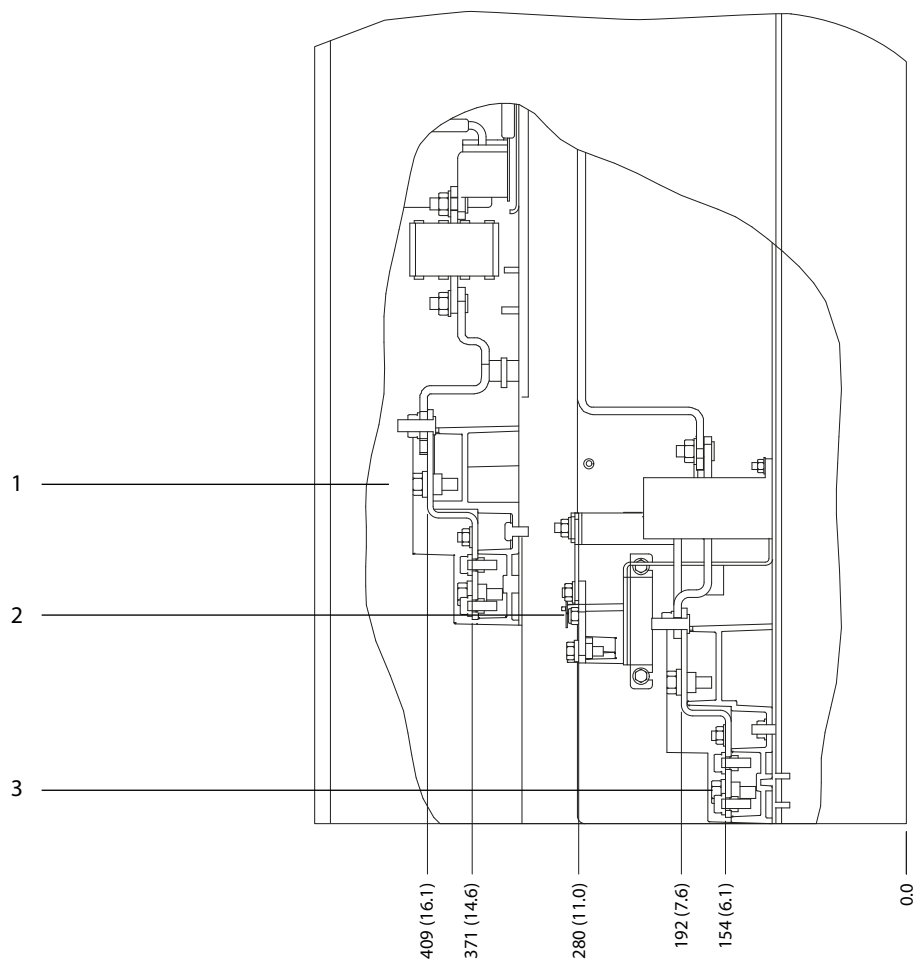
Disegno 8.12 Dimensioni dei morsetti dettagliate per E1/E2



1	Morsetti di rete	3	Morsetti del motore
2	Morsetti freno	4	Morsetti Regen/di condivisione del carico

Disegno 8.13 Dimensioni dei morsetti per E2, vista frontale

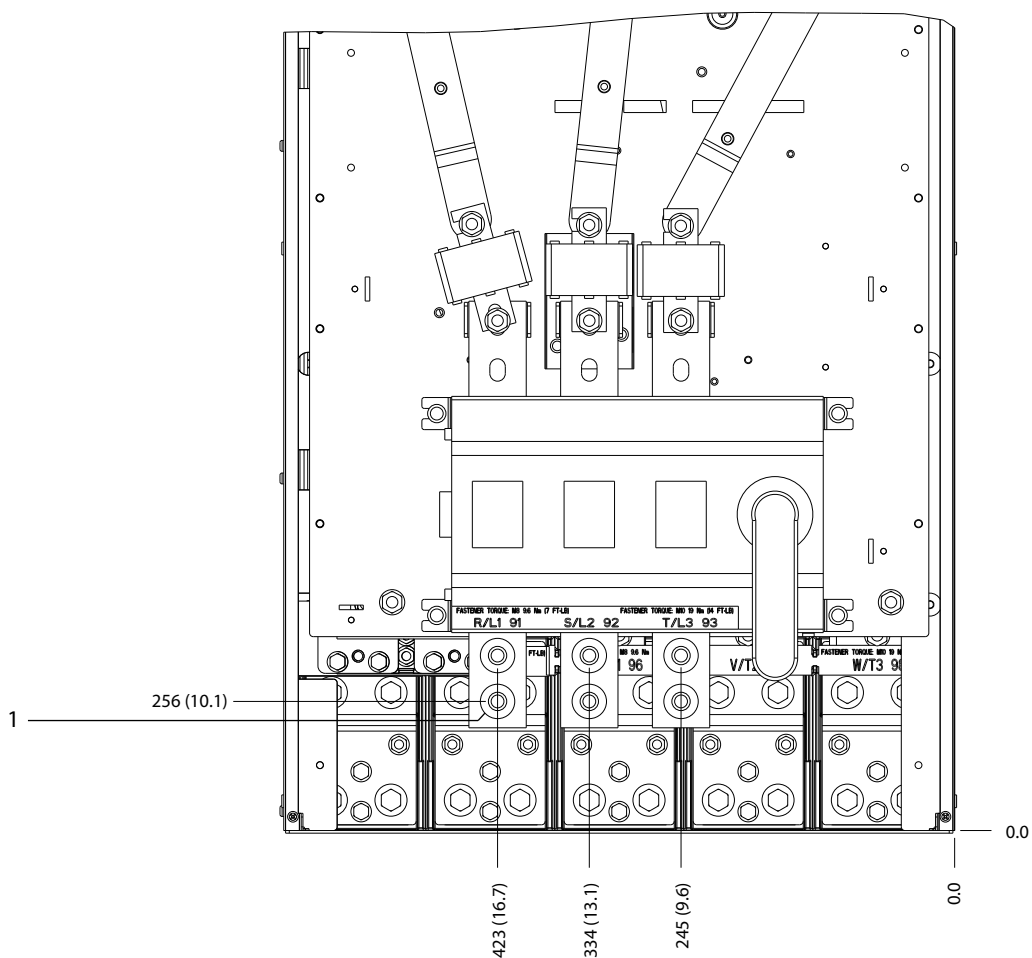




1	Morsetti di rete	2	Morsetti freno
3	Morsetti del motore	-	-

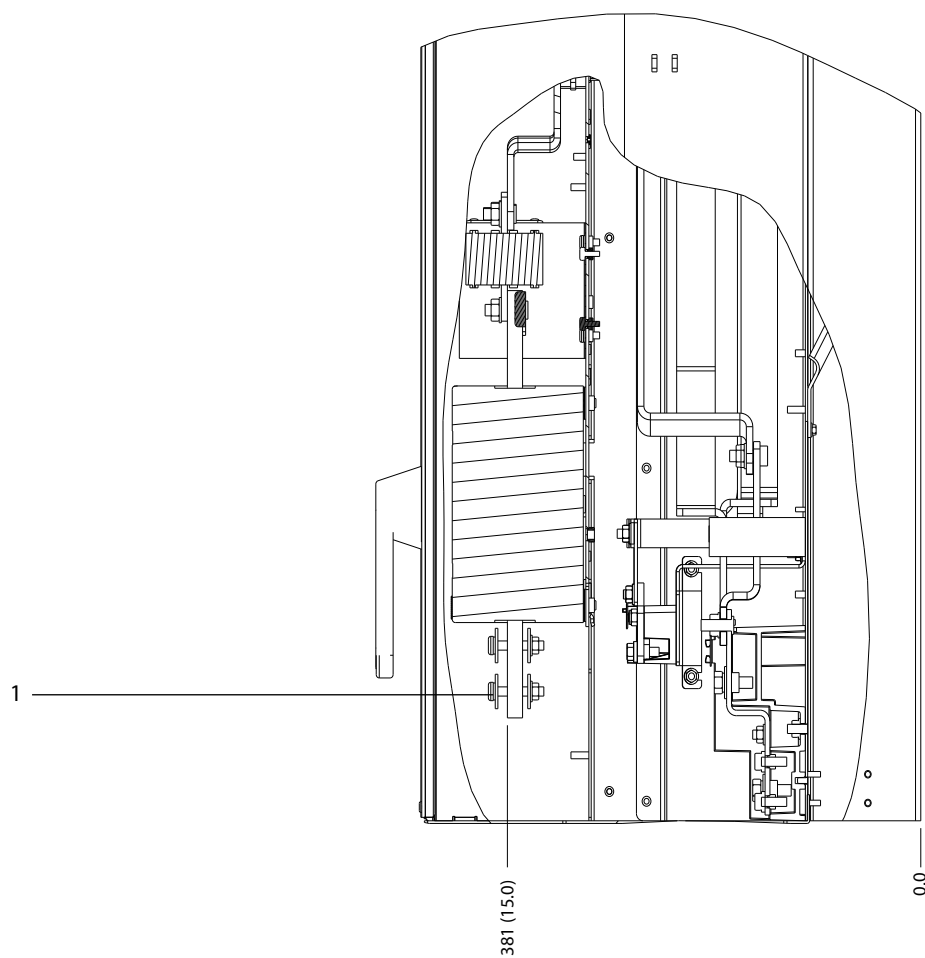
Disegno 8.14 Dimensioni dei morsetti per E2, vista laterale

8



1	Morsetti di rete	-	-
---	------------------	---	---

Disegno 8.15 Dimensioni dei morsetti per E2 con sezionatore (modelli 380–480/500 V: P315; modelli 525–690 V: P355–P560), vista frontale



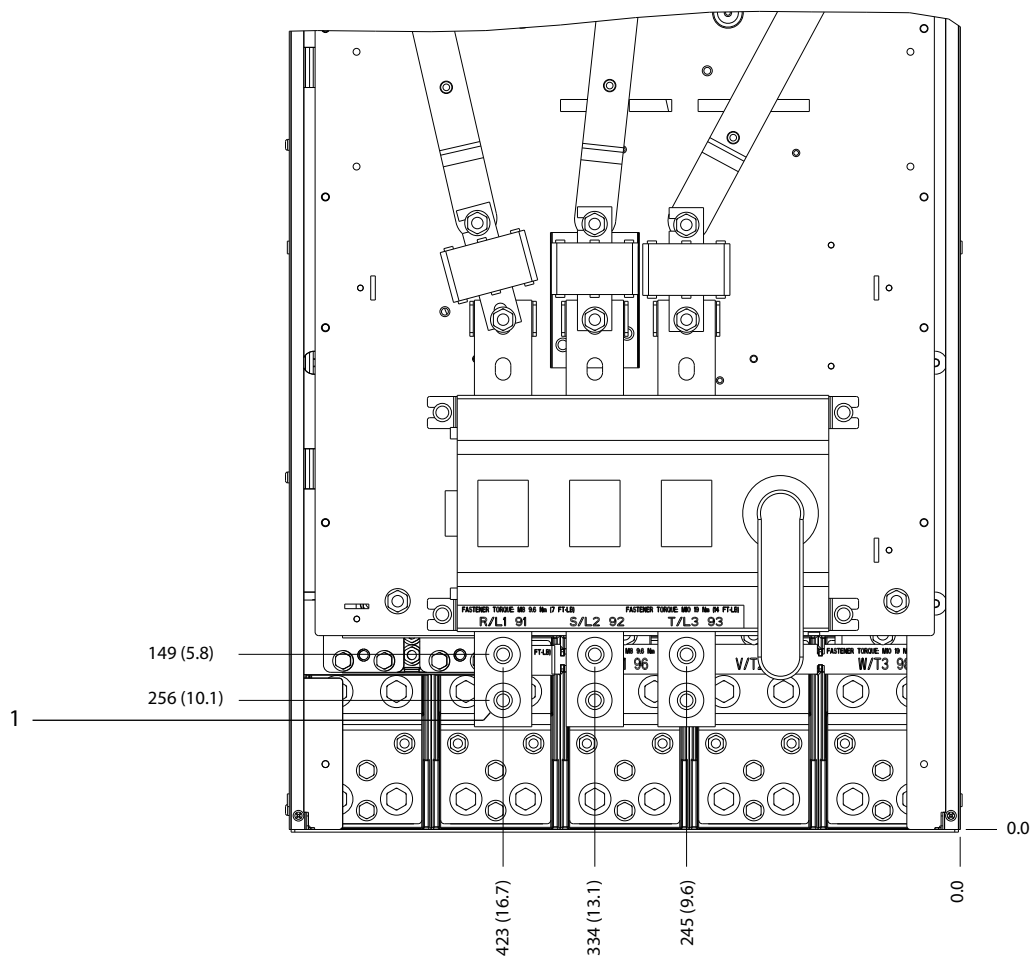
130BF604.10

8

1	Morsetti di rete	-	-
---	------------------	---	---

Disegno 8.16 Dimensioni dei morsetti per E2 con sezionatore (modelli 380-480/500 V: P315; modelli 525-690 V: P355-P560), vista laterale

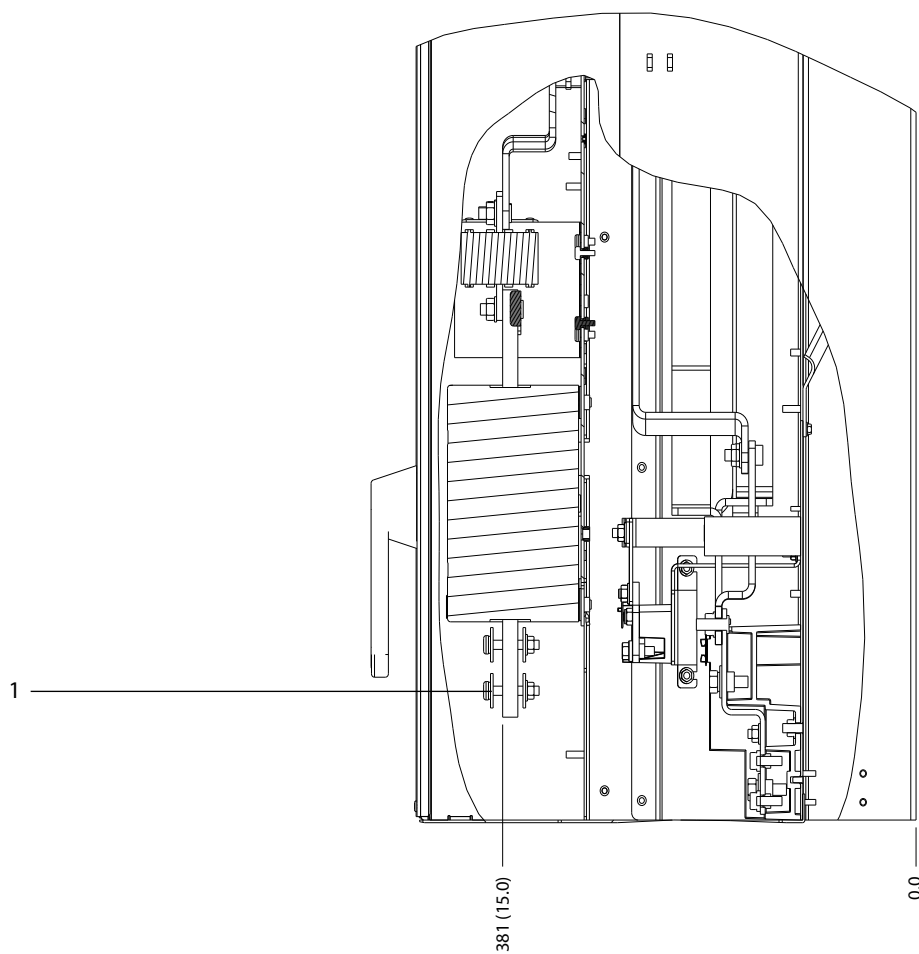
8



1	Morsetti di rete	-	-
---	------------------	---	---

Disegno 8.17 Dimensioni dei morsetti per E2 con sezionatore (modelli 380–480/500 V: P355–P400), vista frontale

130BF606.10



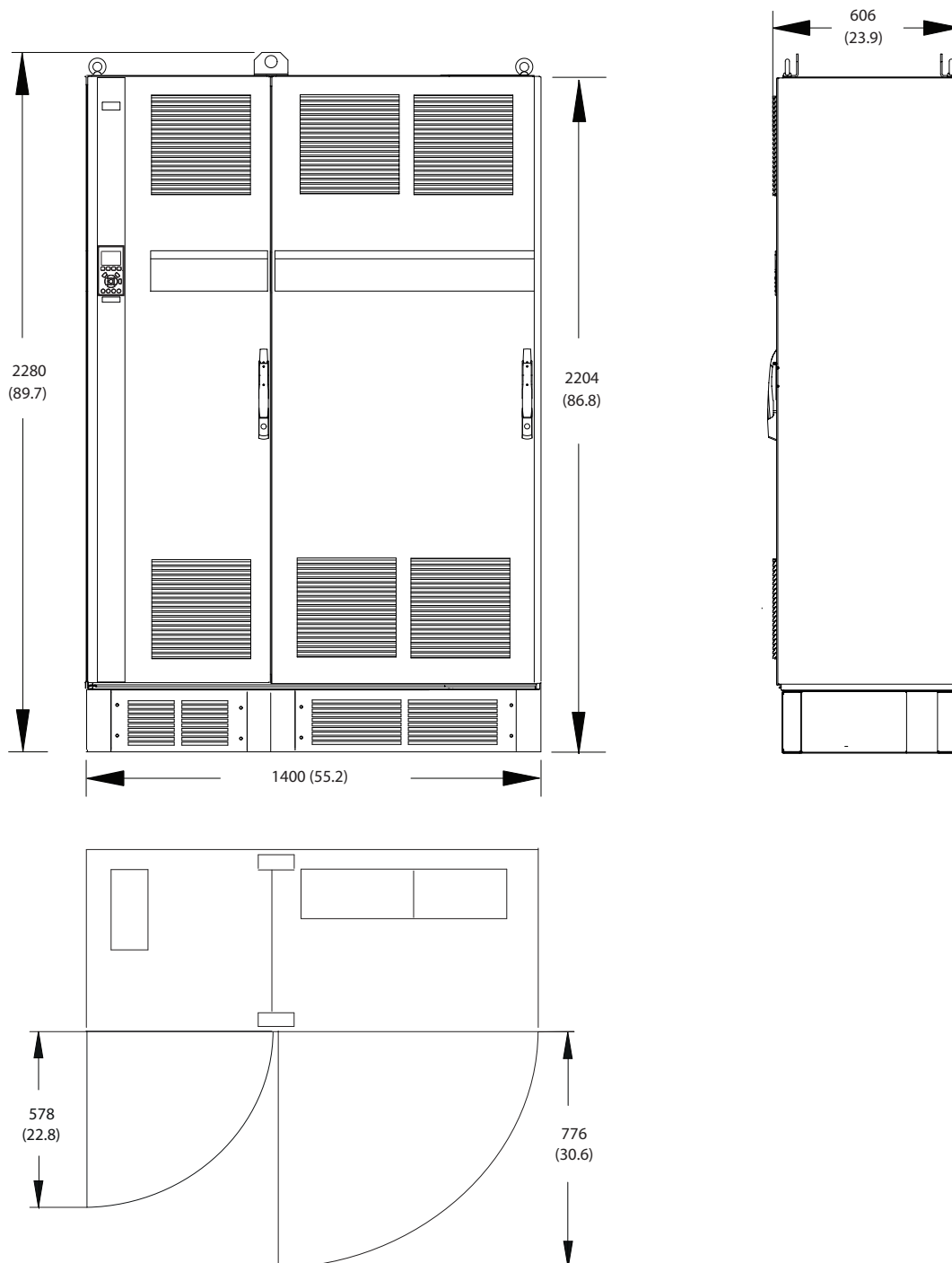
8

1	Morsetti di rete	-	-
---	------------------	---	---

Disegno 8.18 Dimensioni dei morsetti per E2 con sezionatore (modelli 380-480/500 V: P355-P400), vista laterale

8.3 Dimensioni esterne F1 e dei morsetti

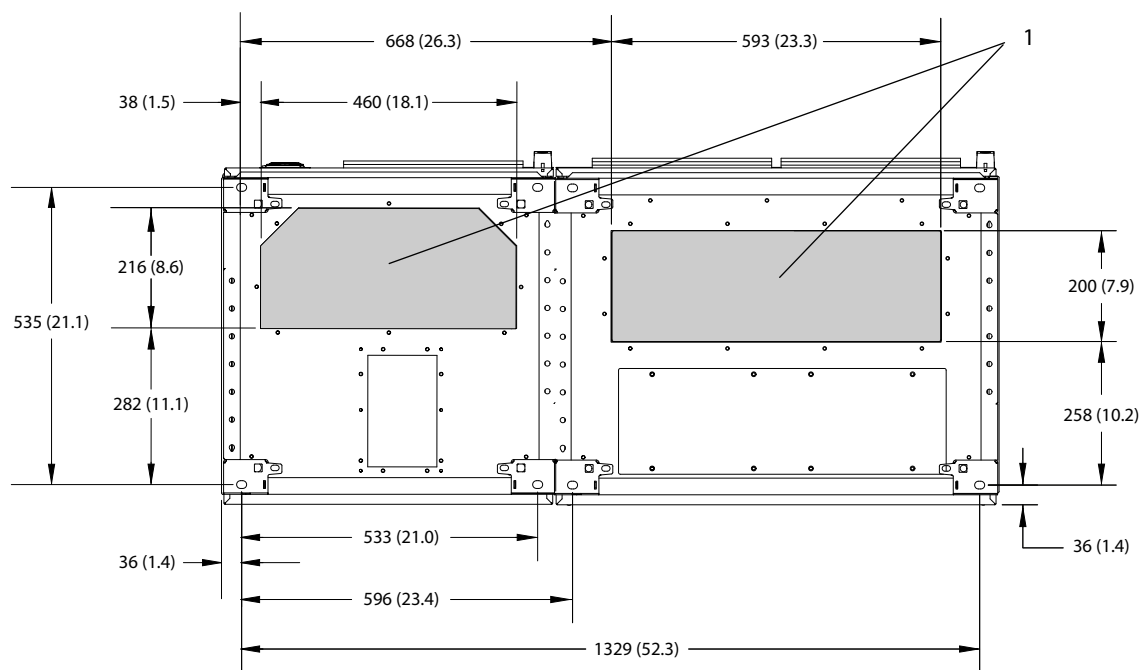
8.3.1 Dimensioni esterne F1



130BF375.10

8

Disegno 8.19 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per F1



130BF612.10

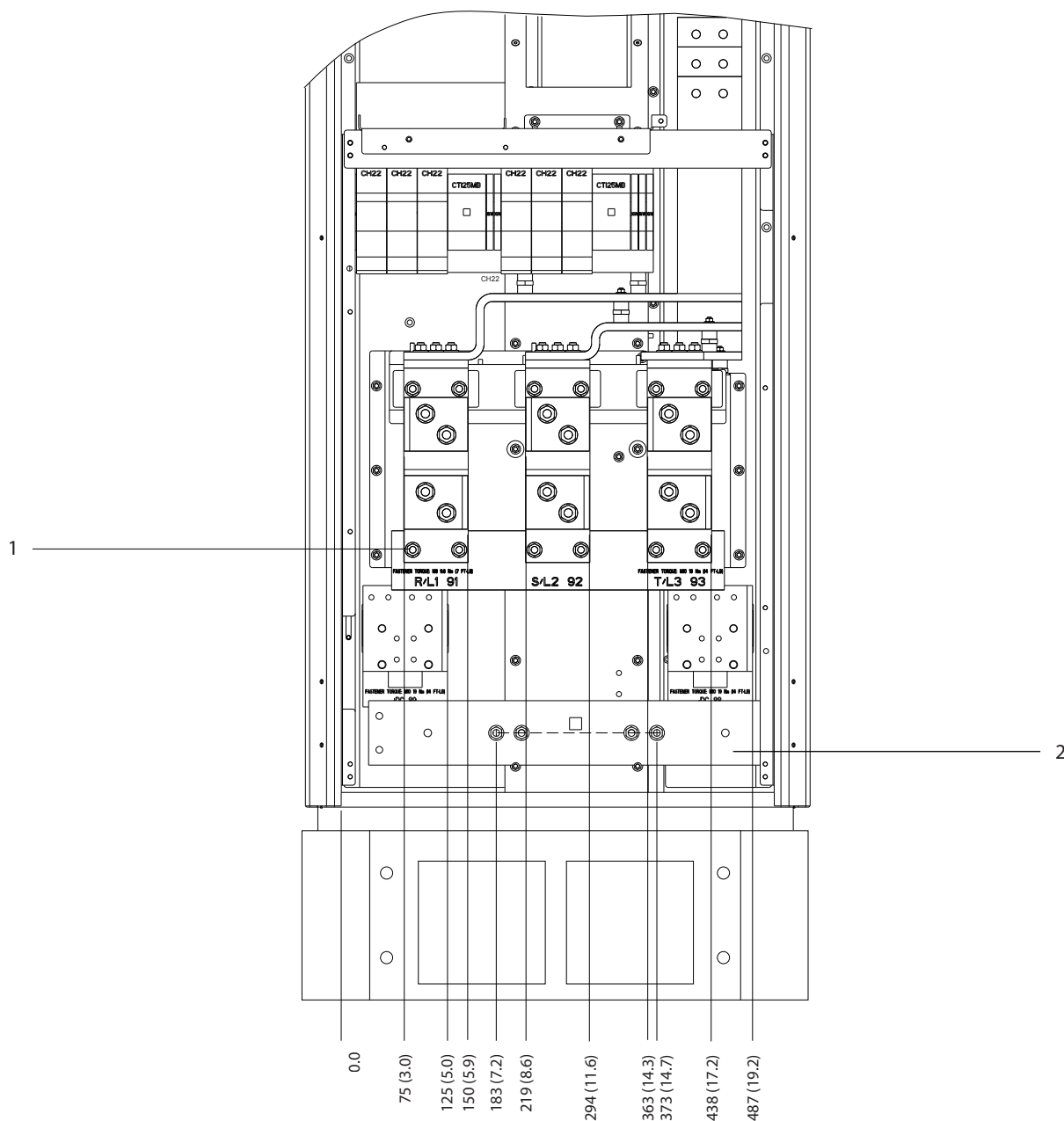
1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

8

Disegno 8.20 Dimensioni della piastra passacavi per F1

### 8.3.2 Dimensioni del morsetto F1

I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettieria standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.



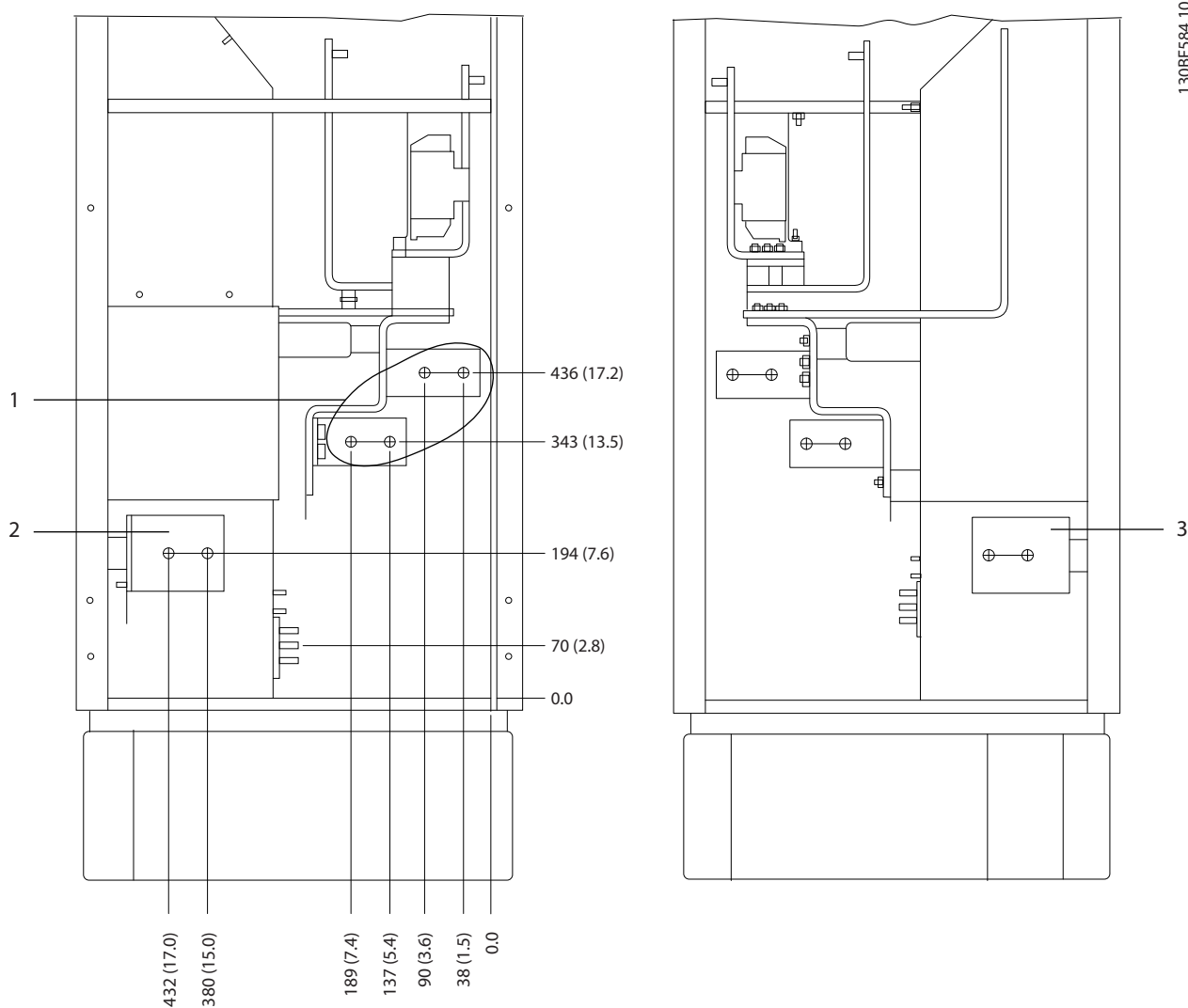
130BF583:10

8

1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

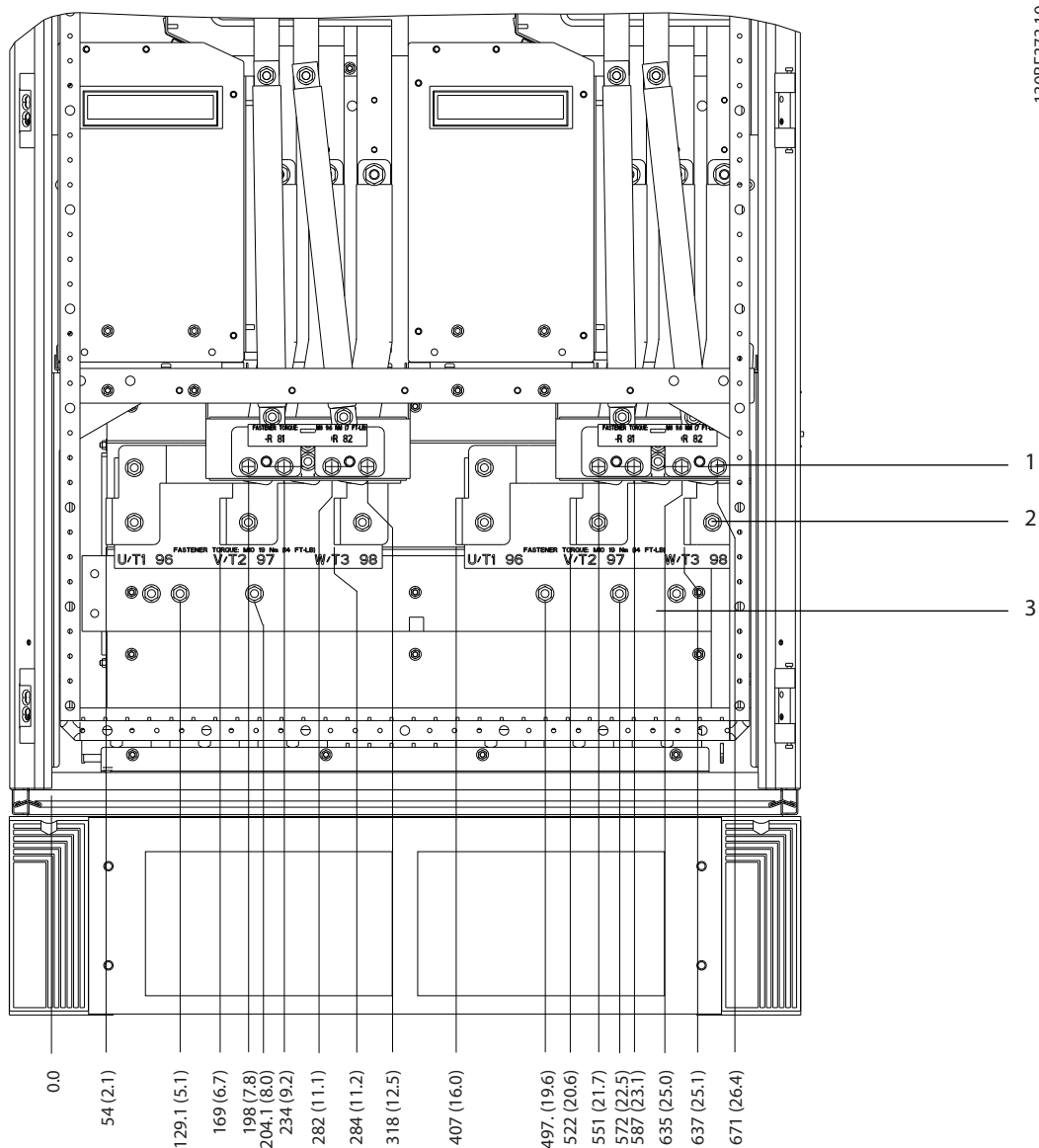
Disegno 8.21 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F1-F4, vista frontale





1	Morsetti di rete	3	Morsetti di condivisione del carico (-)
2	Morsetti di condivisione del carico (+)	-	-

Disegno 8.22 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F1-F2 vista laterale

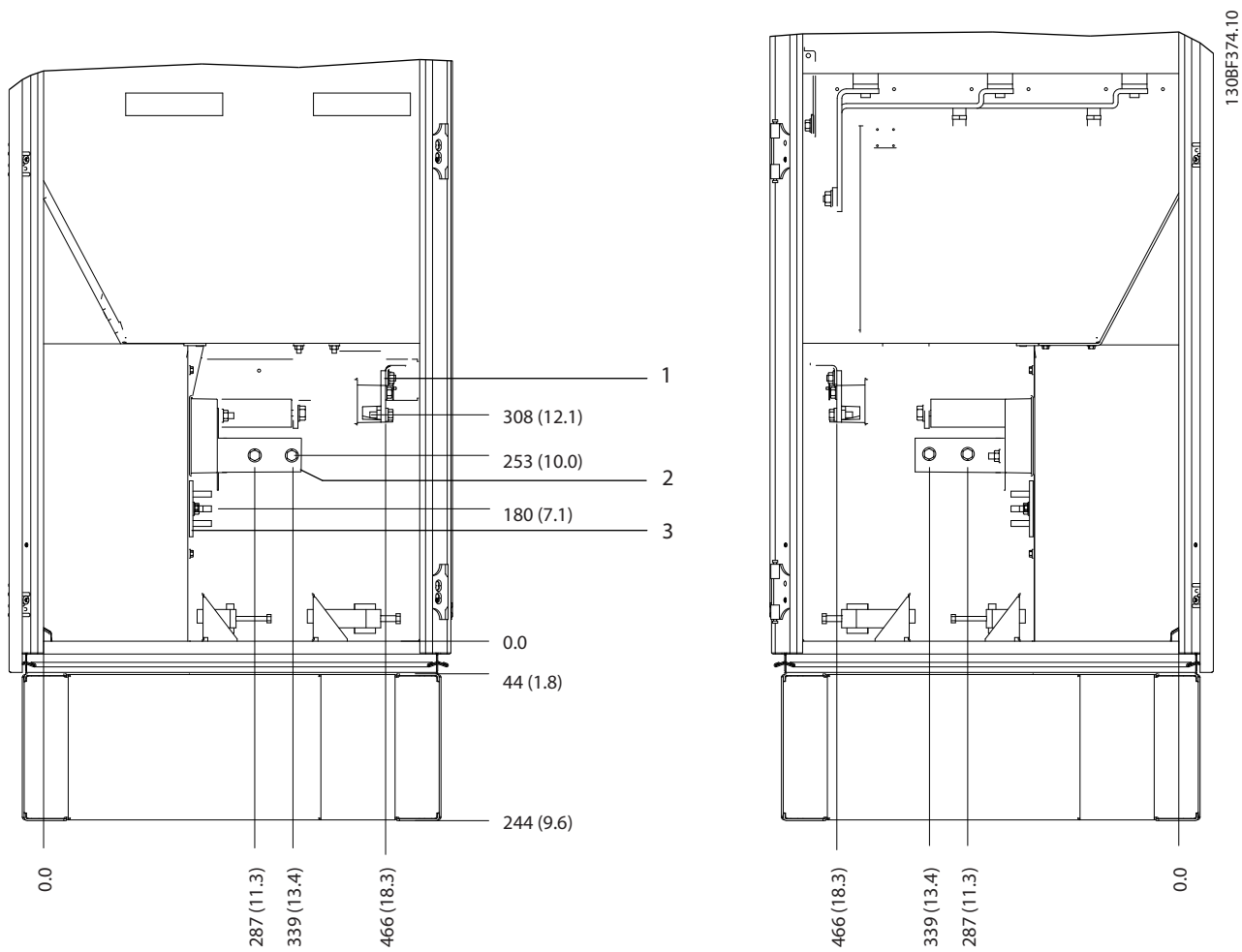


1308F373.10

8

1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

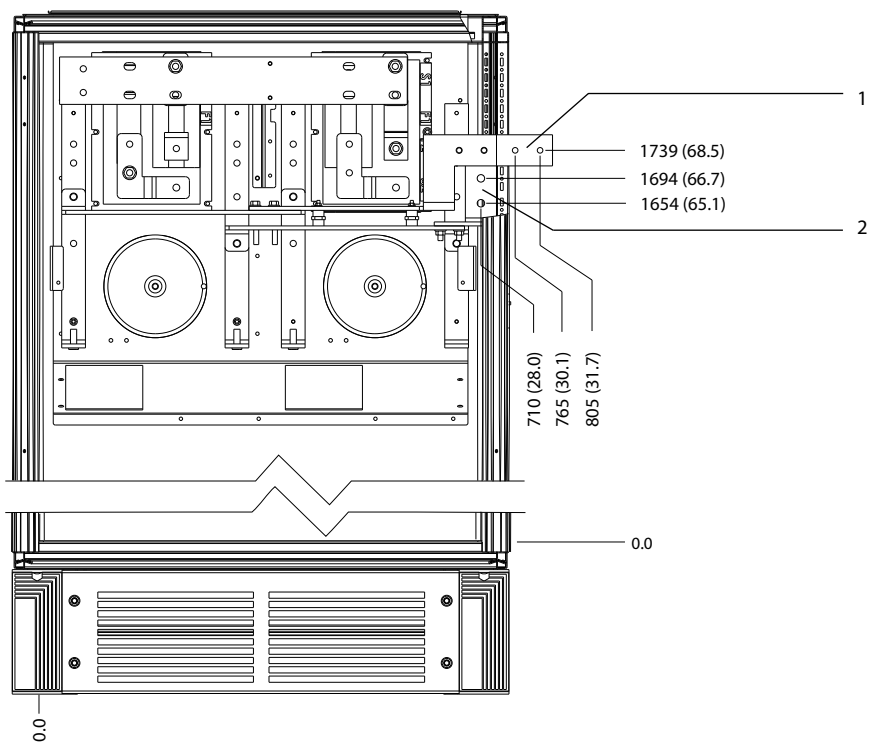
Disegno 8.23 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F1/F3, vista frontale



8

1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.24 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F1/F3, vista laterale



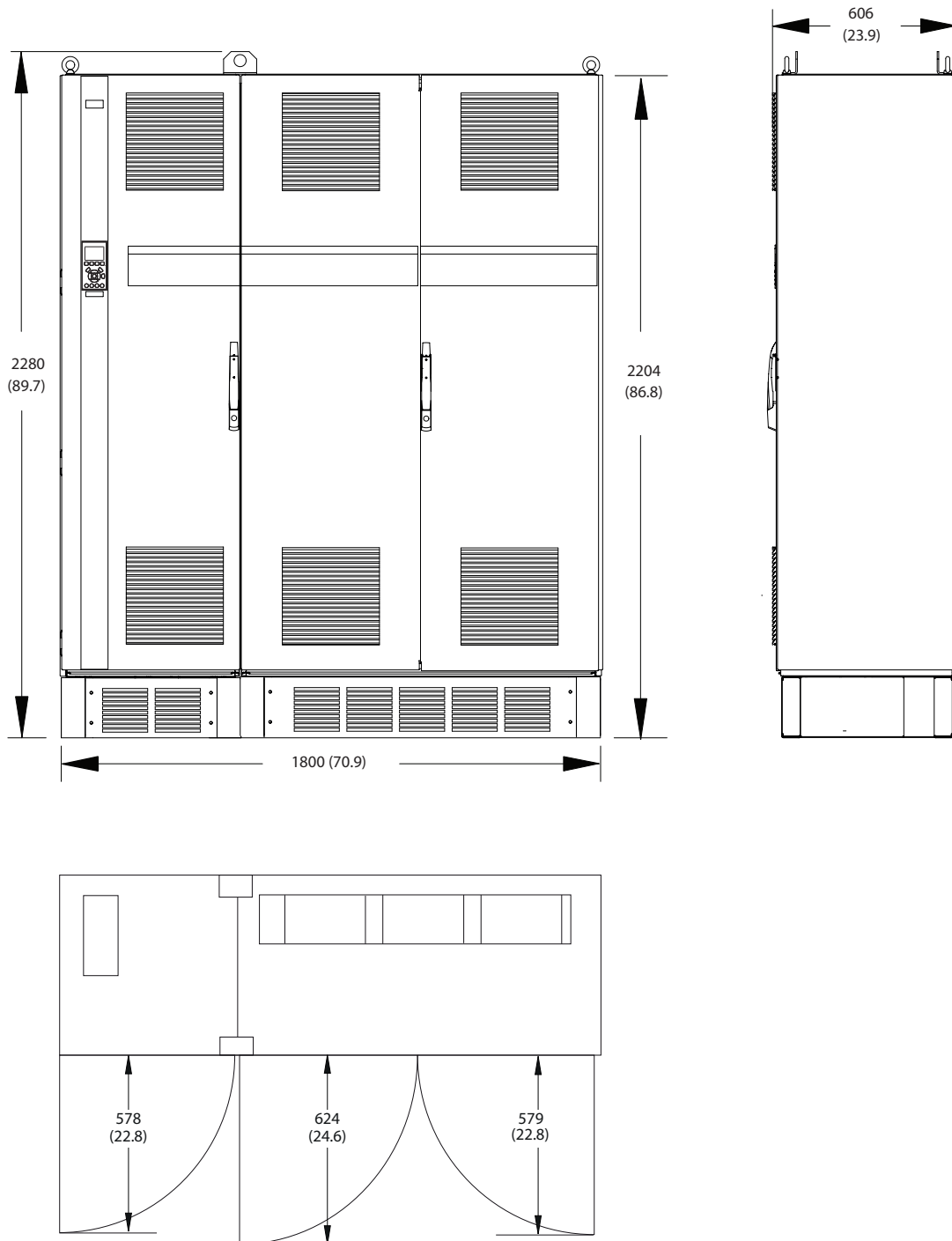
1308F365.10

1	CC -	2	CC +
---	------	---	------

Disegno 8.25 Dimensioni dei morsetti per morsetti di rigenerazione F1/F3, vista frontale

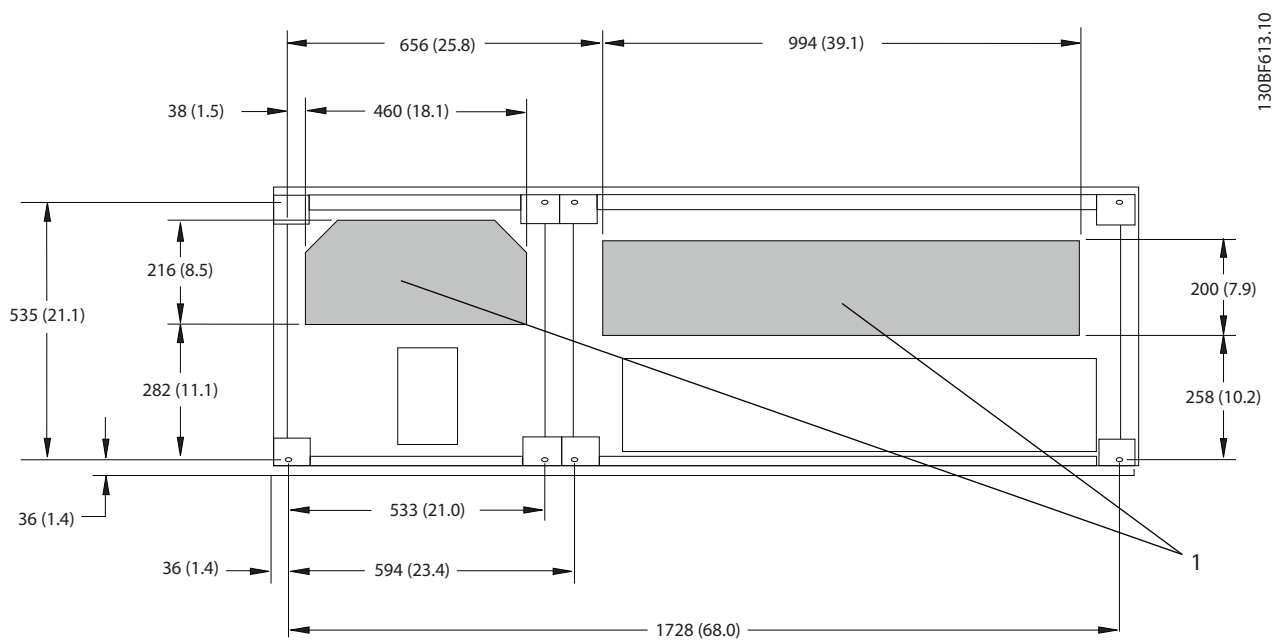
8.4 Dimensioni esterne F2 e dei morsetti

8.4.1 Dimensioni esterne F2



130BF330.11

Disegno 8.26 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per F2

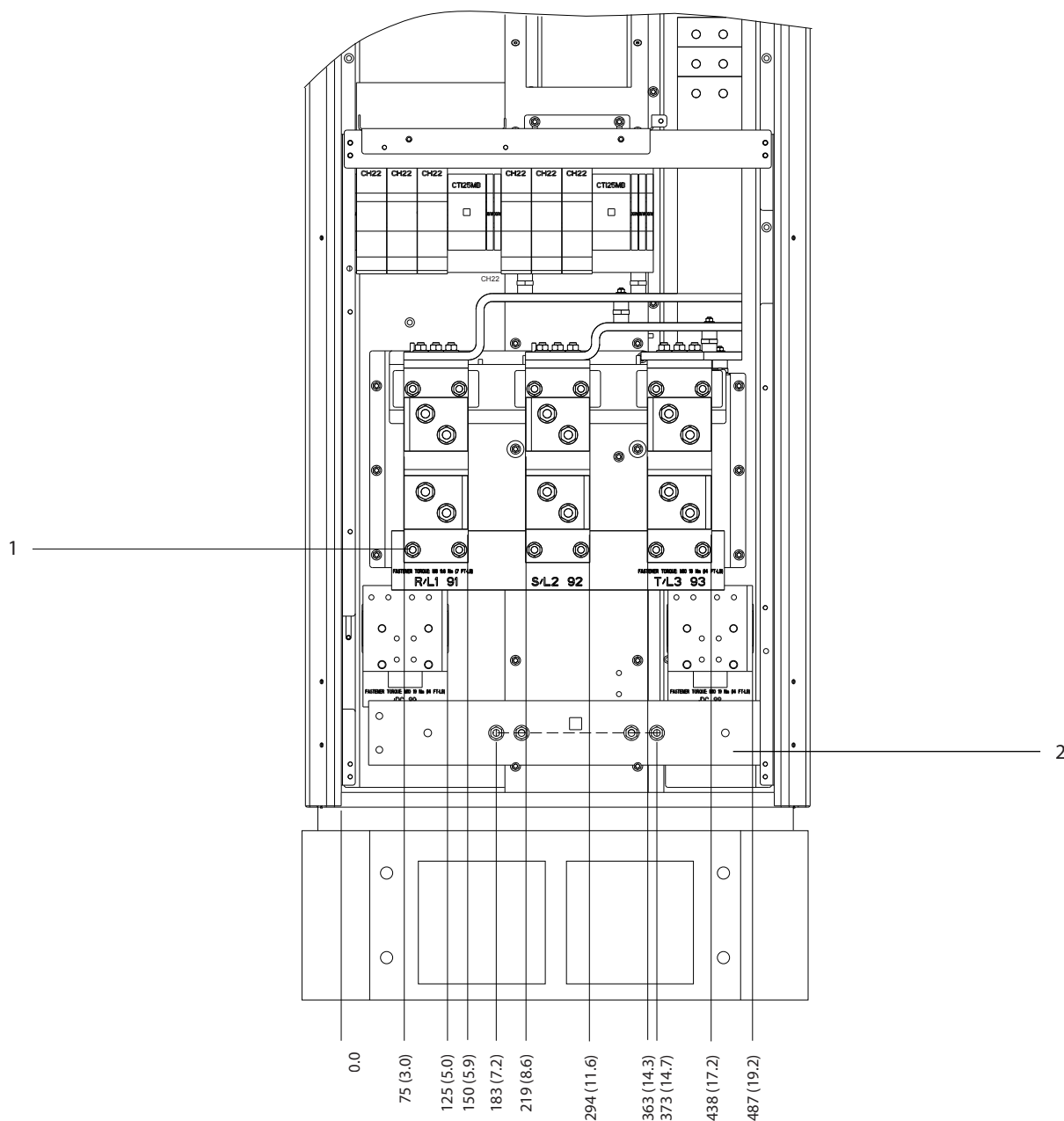


1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

Disegno 8.27 Dimensioni della piastra passacavi per F2

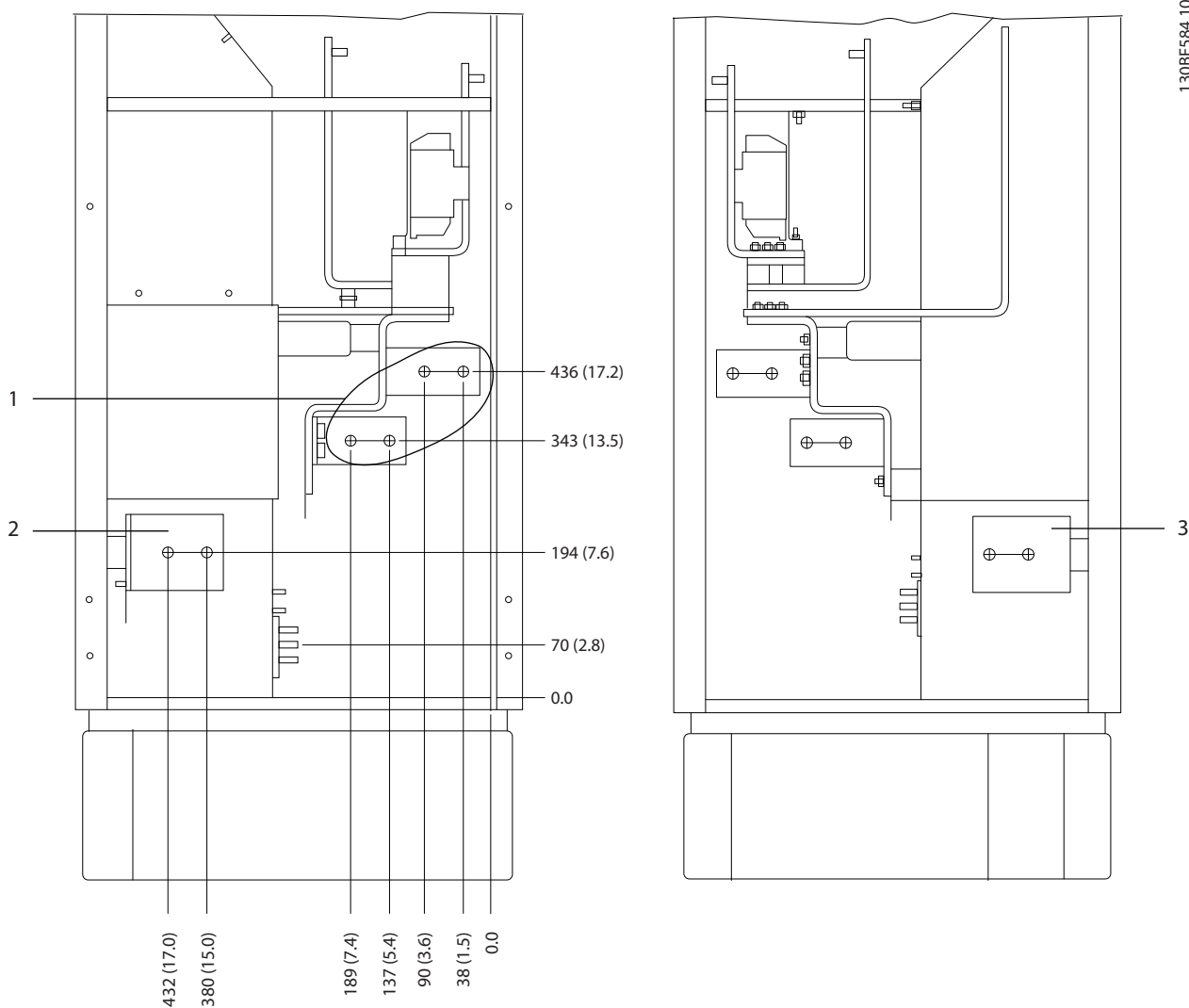
### 8.4.2 Dimensioni del morsetto F2

I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettiera standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

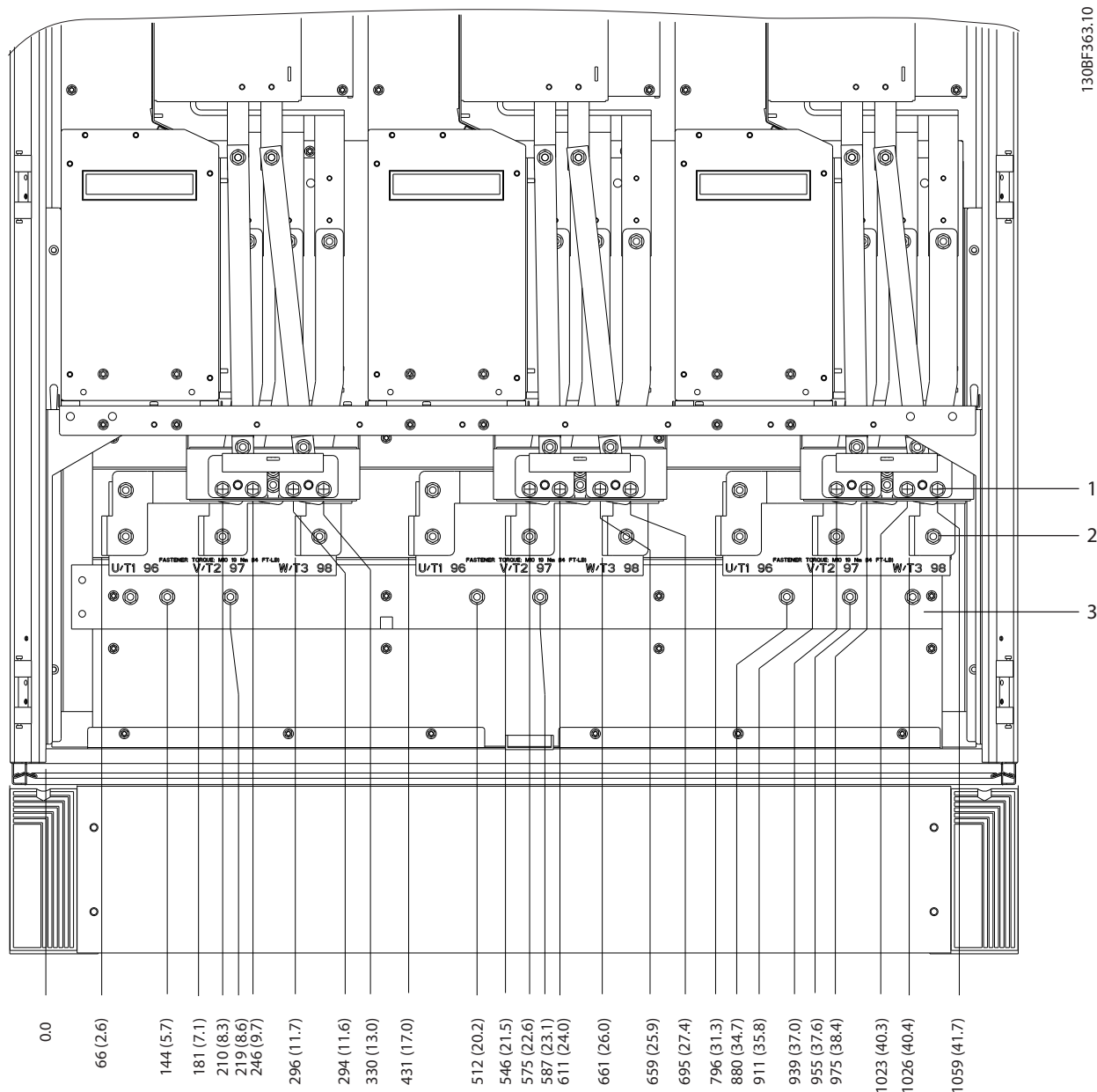
Disegno 8.28 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F1-F4, vista frontale



1	Morsetti di rete	3	Morsetti di condivisione del carico (-)
2	Morsetti di condivisione del carico (+)	-	-

Disegno 8.29 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F1-F2 vista laterale



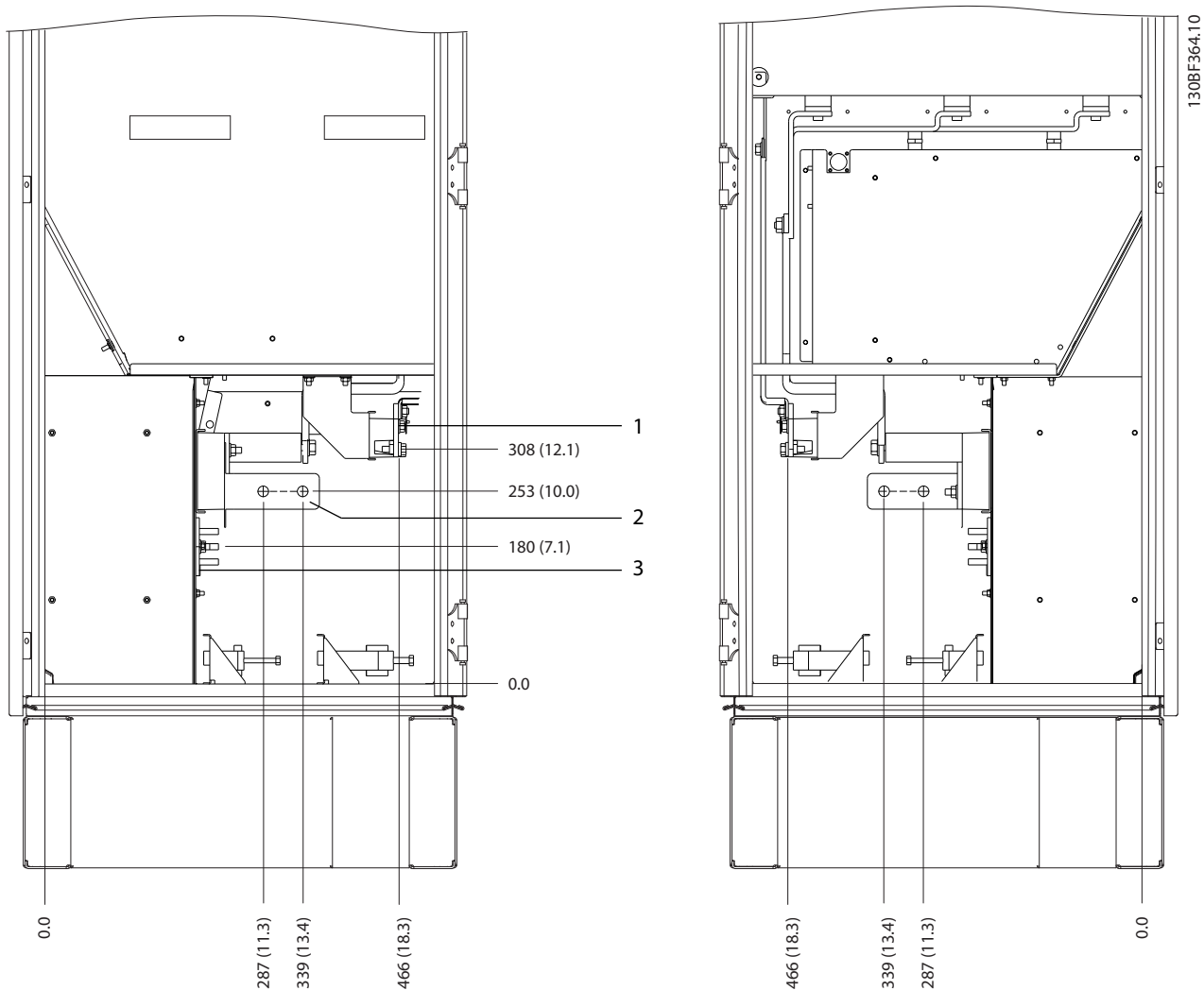


8

1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

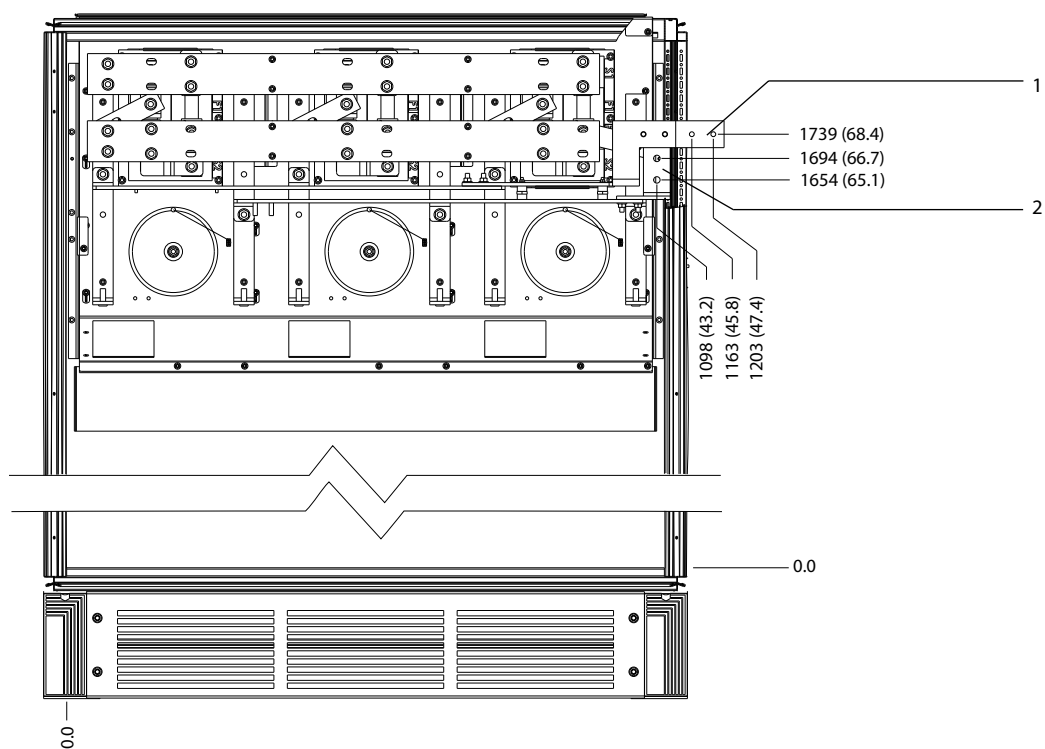
Disegno 8.30 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F2/F4, vista frontale

88



1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.31 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F2/F4, vista laterale

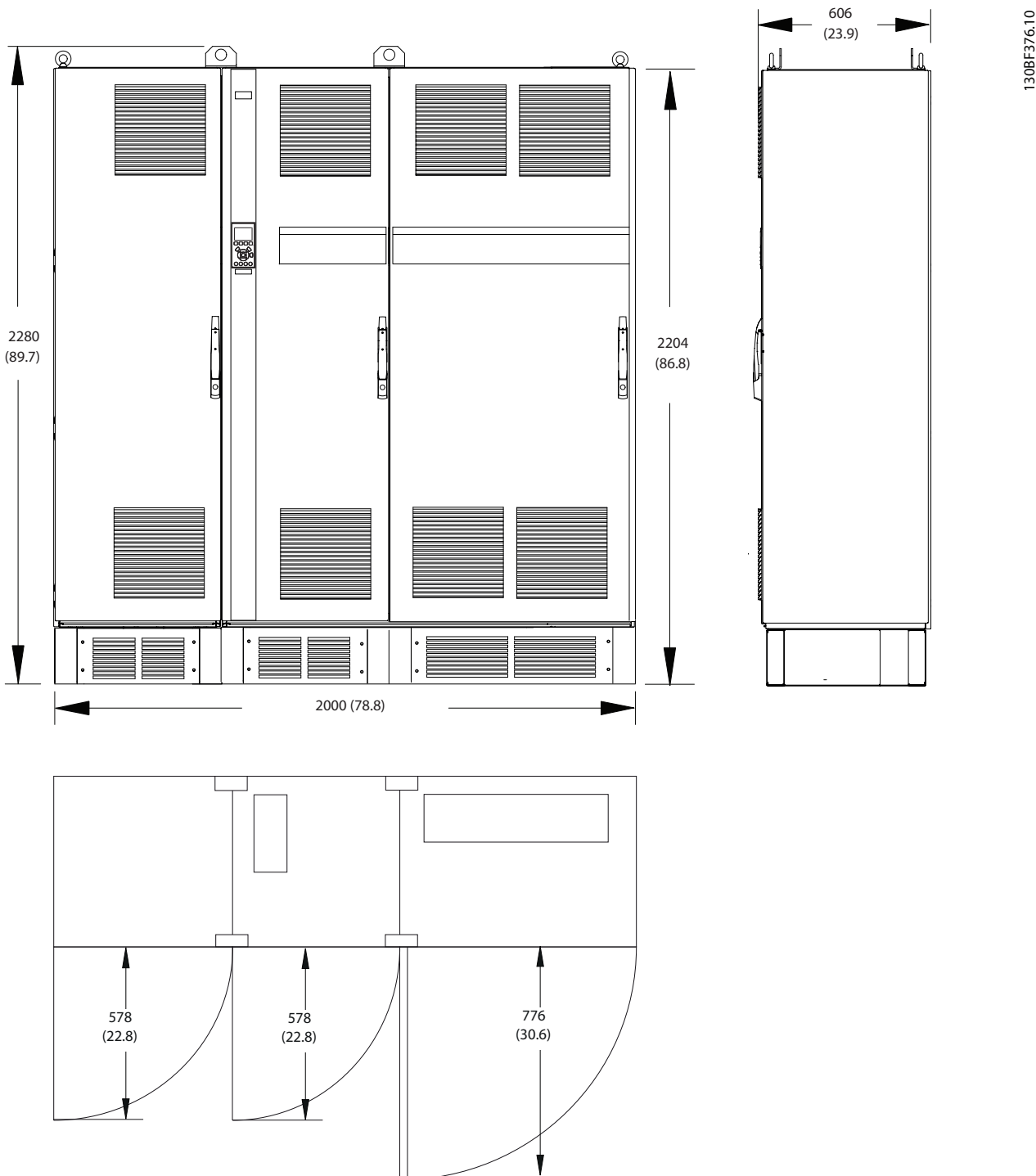


1	CC -	2	CC +
---	------	---	------

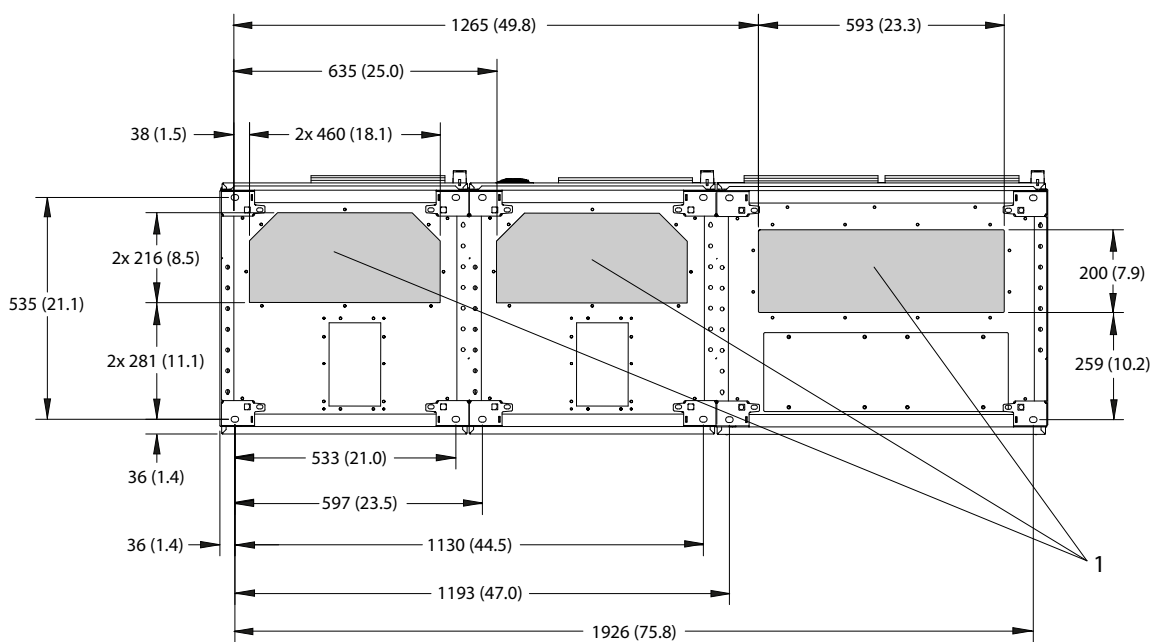
Disegno 8.32 Dimensioni dei morsetti per morsetti di rigenerazione F2/F4, vista frontale

8.5 Dimensioni esterne F3 e dei morsetti

8.5.1 Dimensioni esterne F3



Disegno 8.33 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per F3



130BF614.10

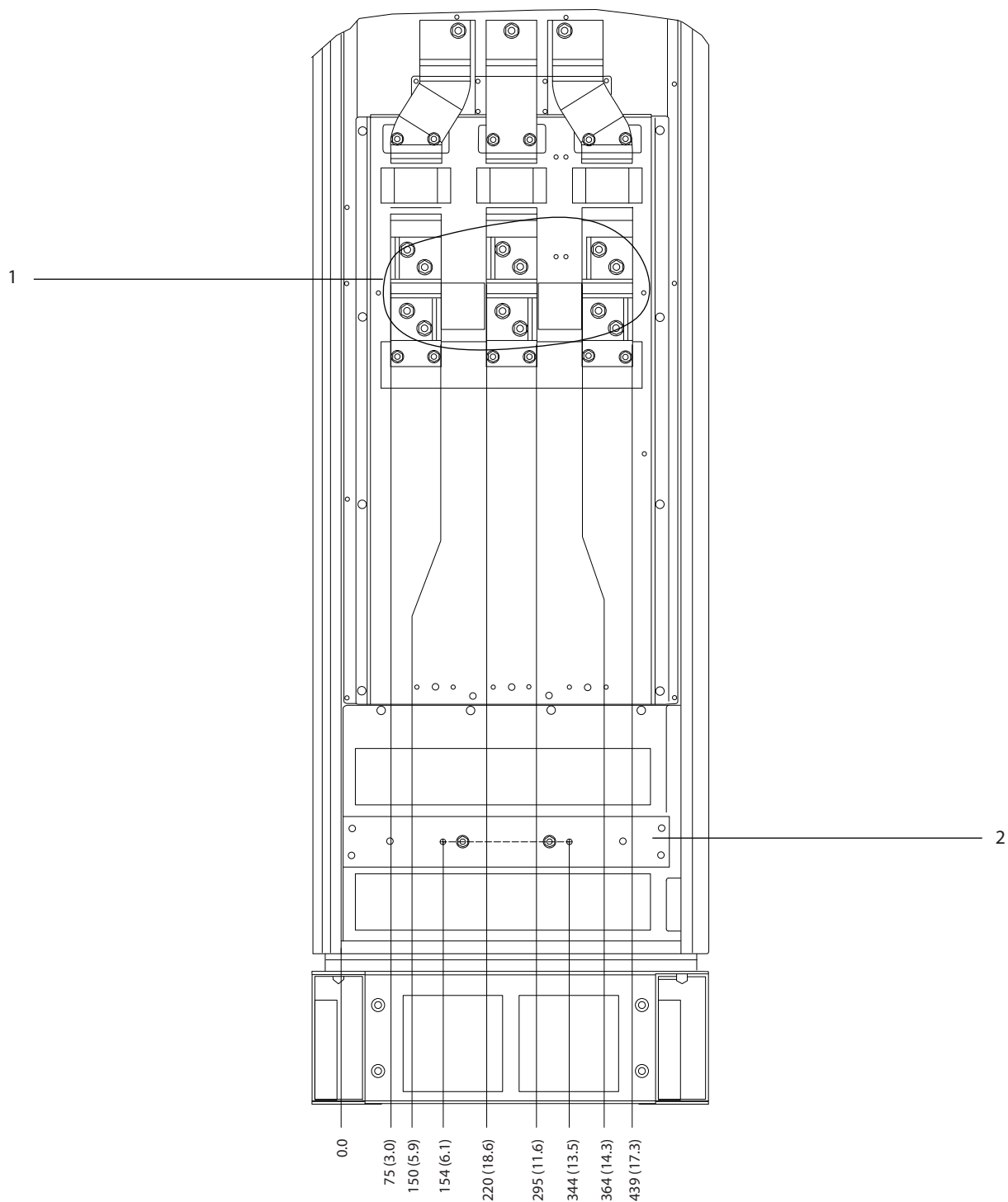
1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

8

Disegno 8.34 Dimensioni della piastra passacavi per F3

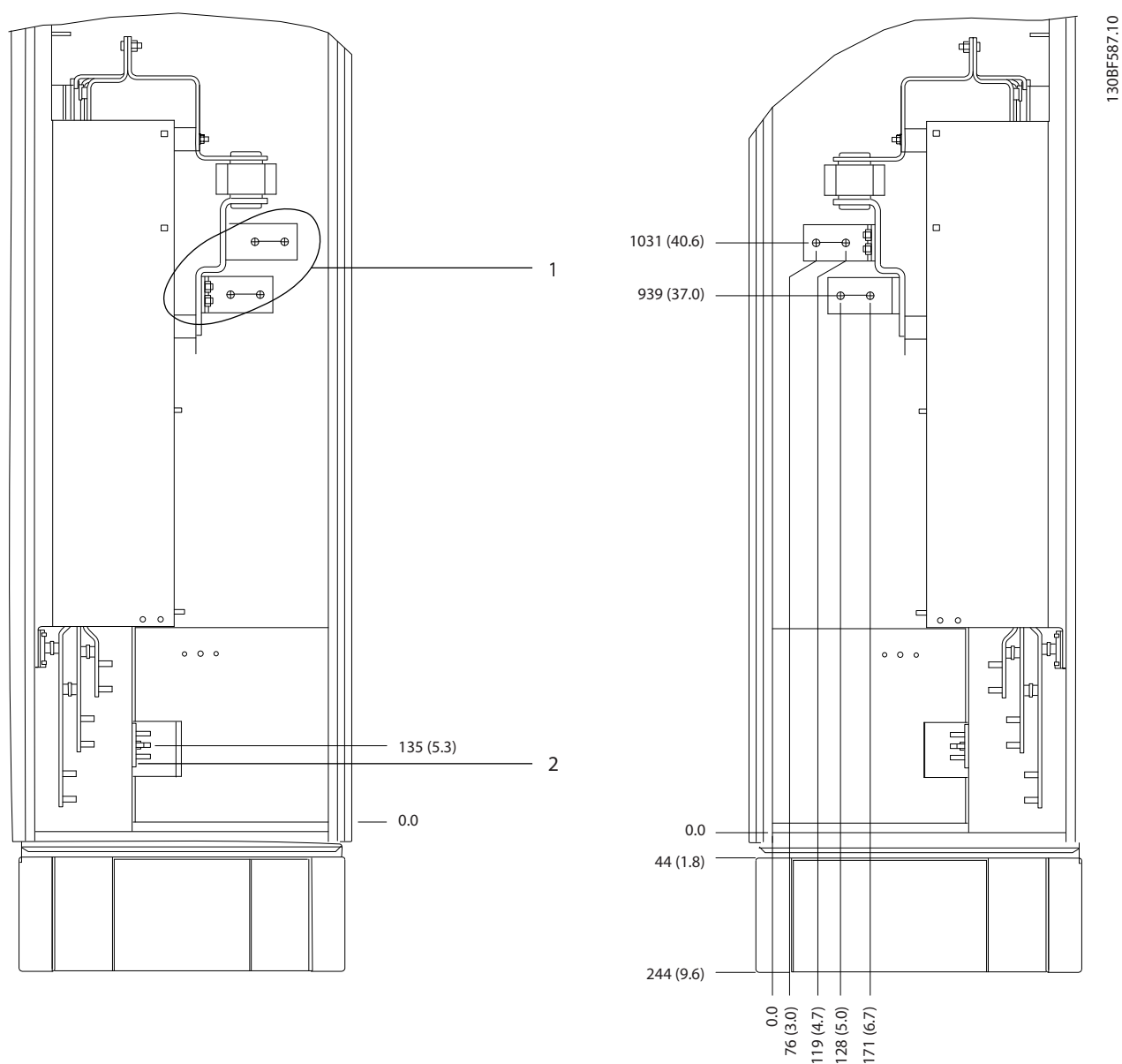
### 8.5.2 Dimensioni del morsetto F3

I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettieria standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.

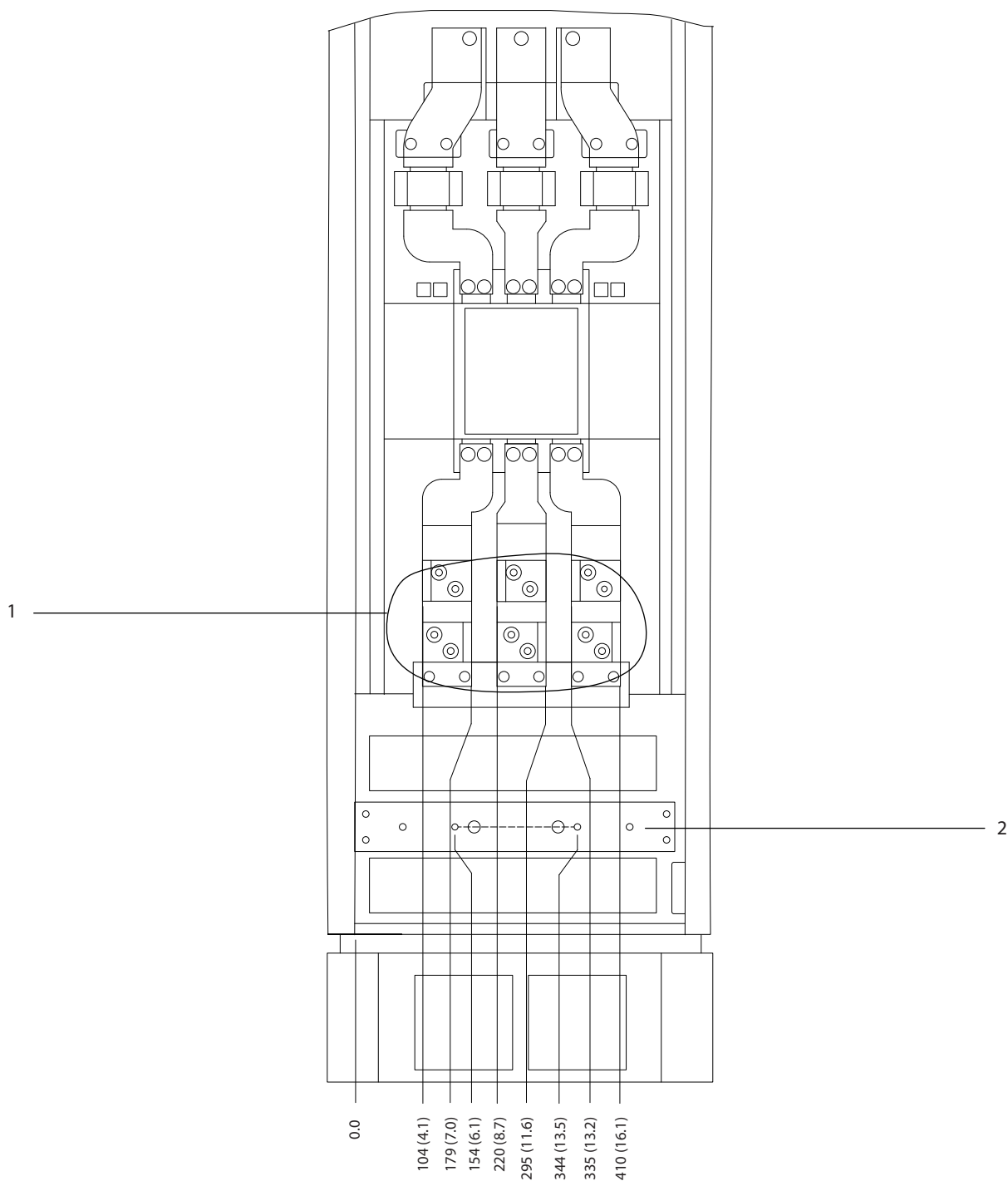


1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.35 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F3-F4, vista frontale



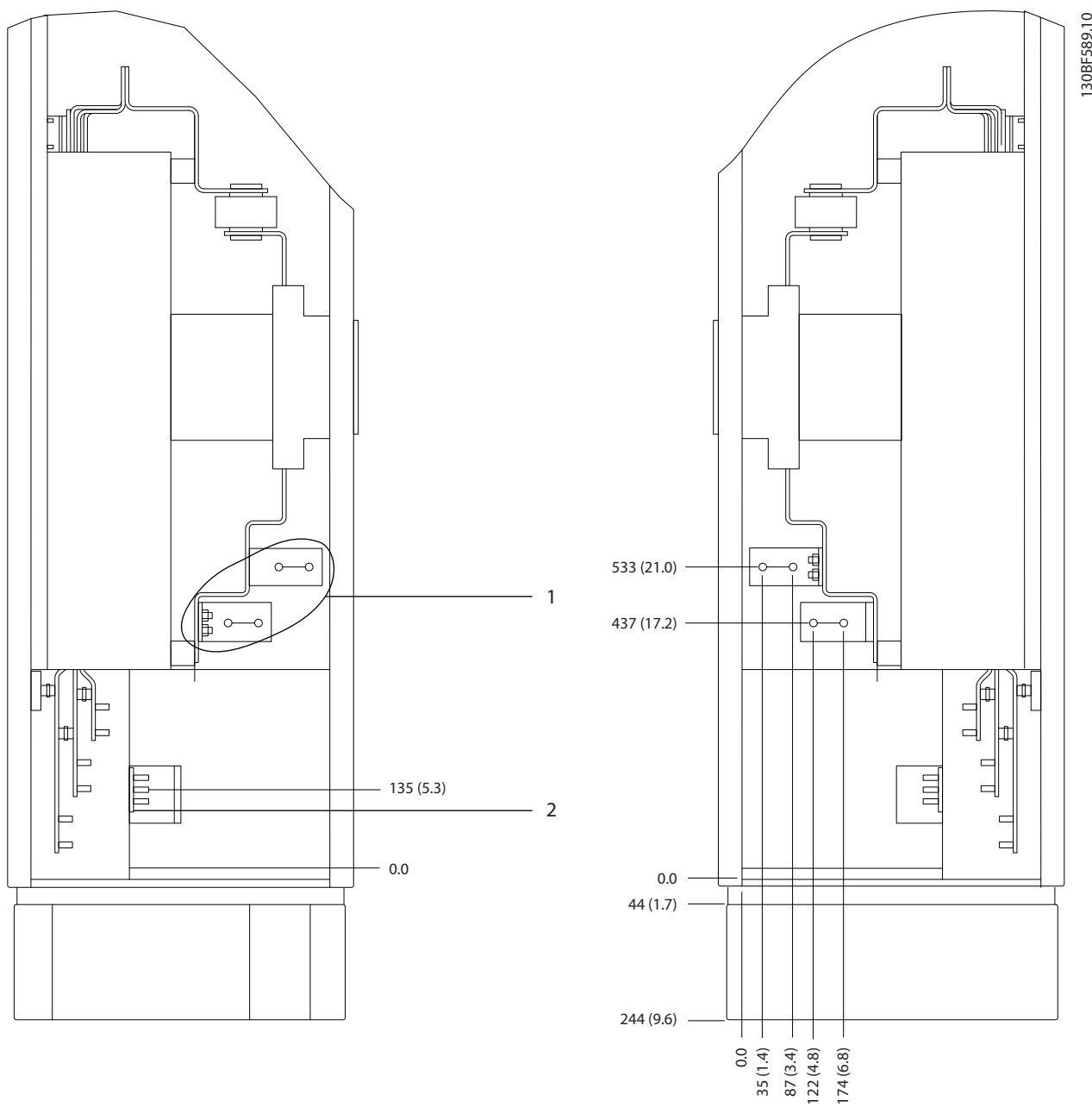
Disegno 8.36 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F3-F4, vista laterale



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.37 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F3-F4 con interruttore/interruttore incapsulato, vista frontale



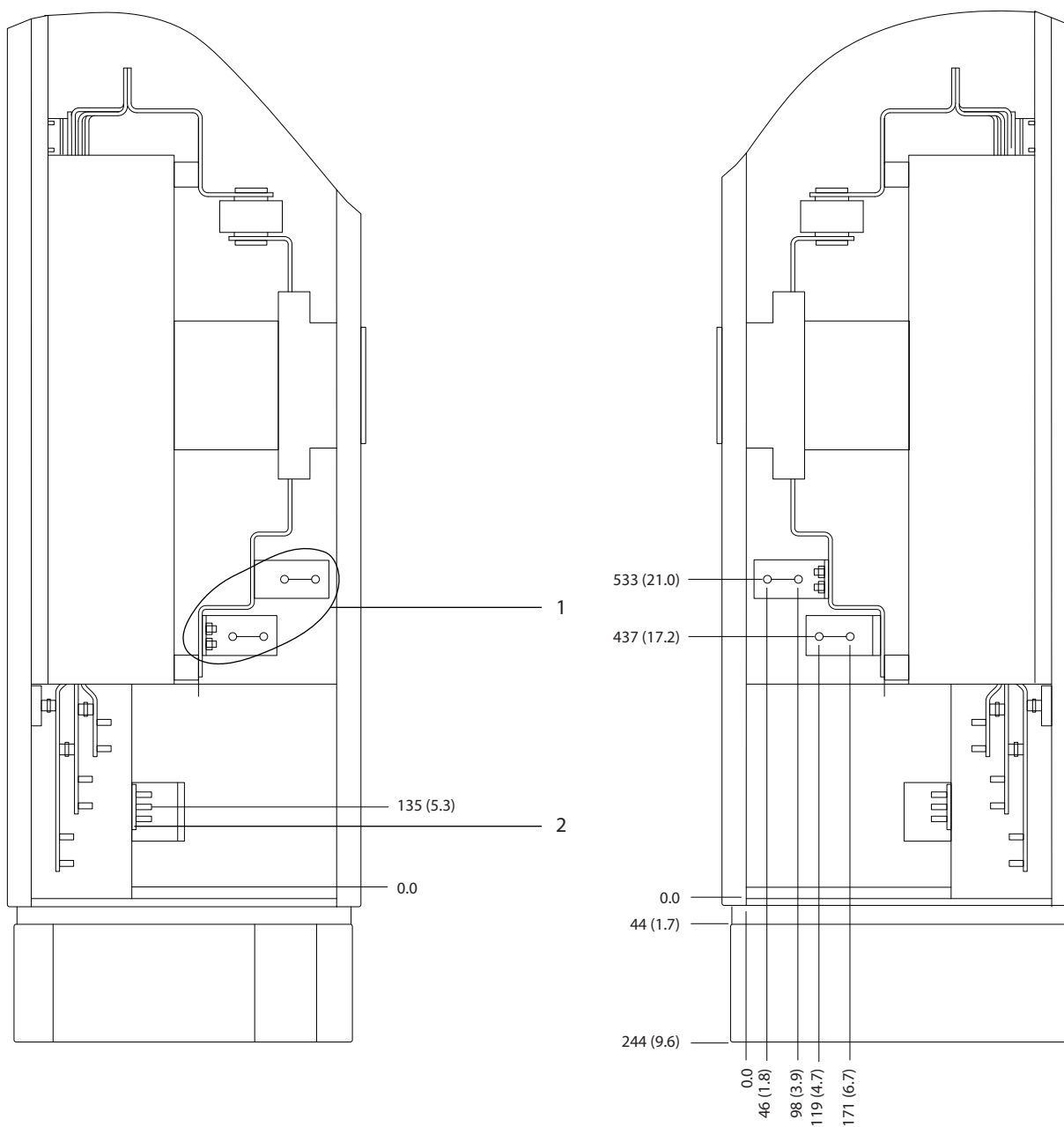


8

1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.38 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F3-F4 con interruttore/interruttore incapsulato (modelli 380-480/500 V: P450; modelli 525-690 V: P630-P710), vista laterale

8

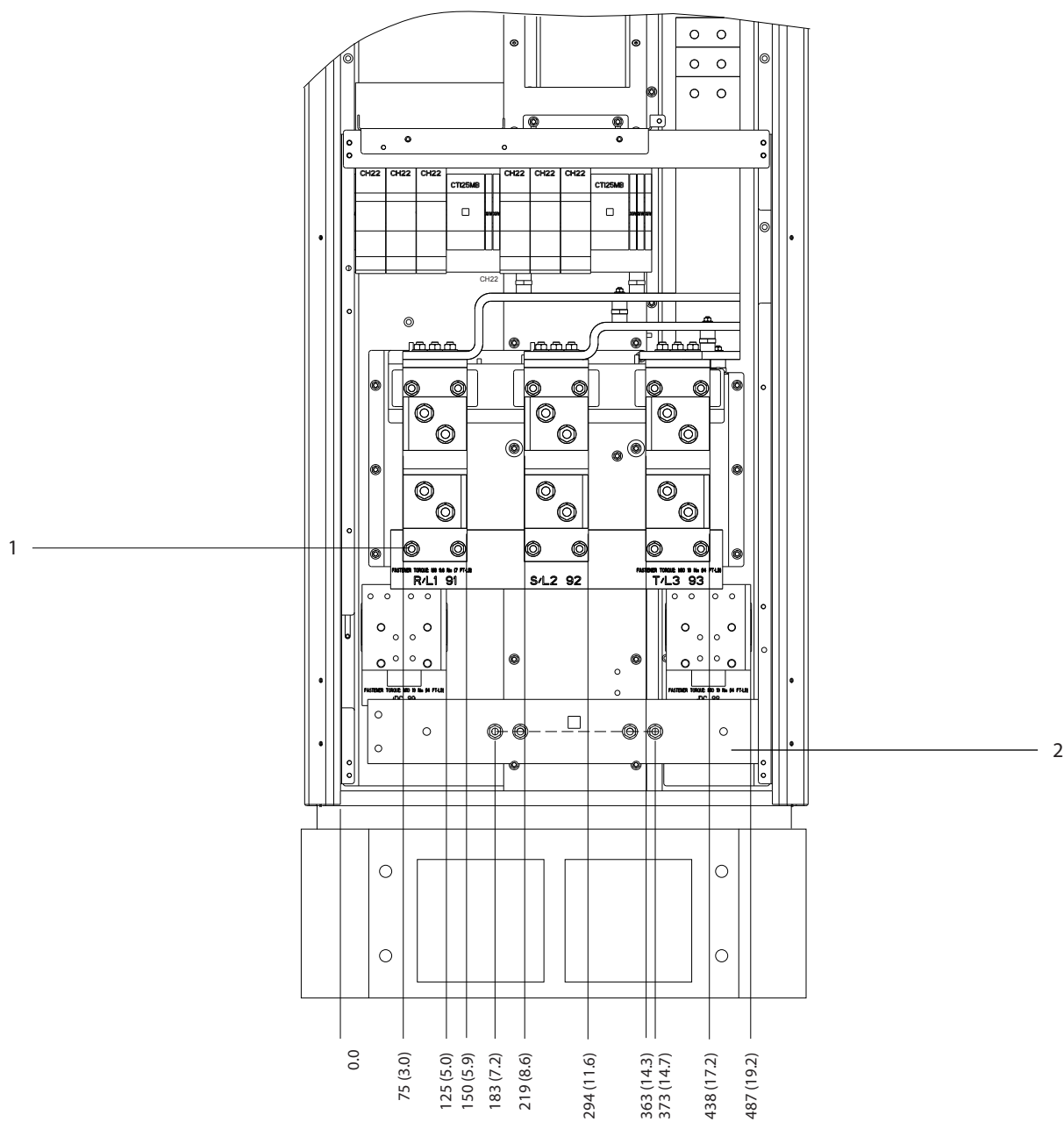


130BF644.10

1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.39 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F3-F4 con interruttore/interruttore incapsulato (modelli 380-480/500 V: P500-P630; modelli 525-690 V: P800), vista laterale

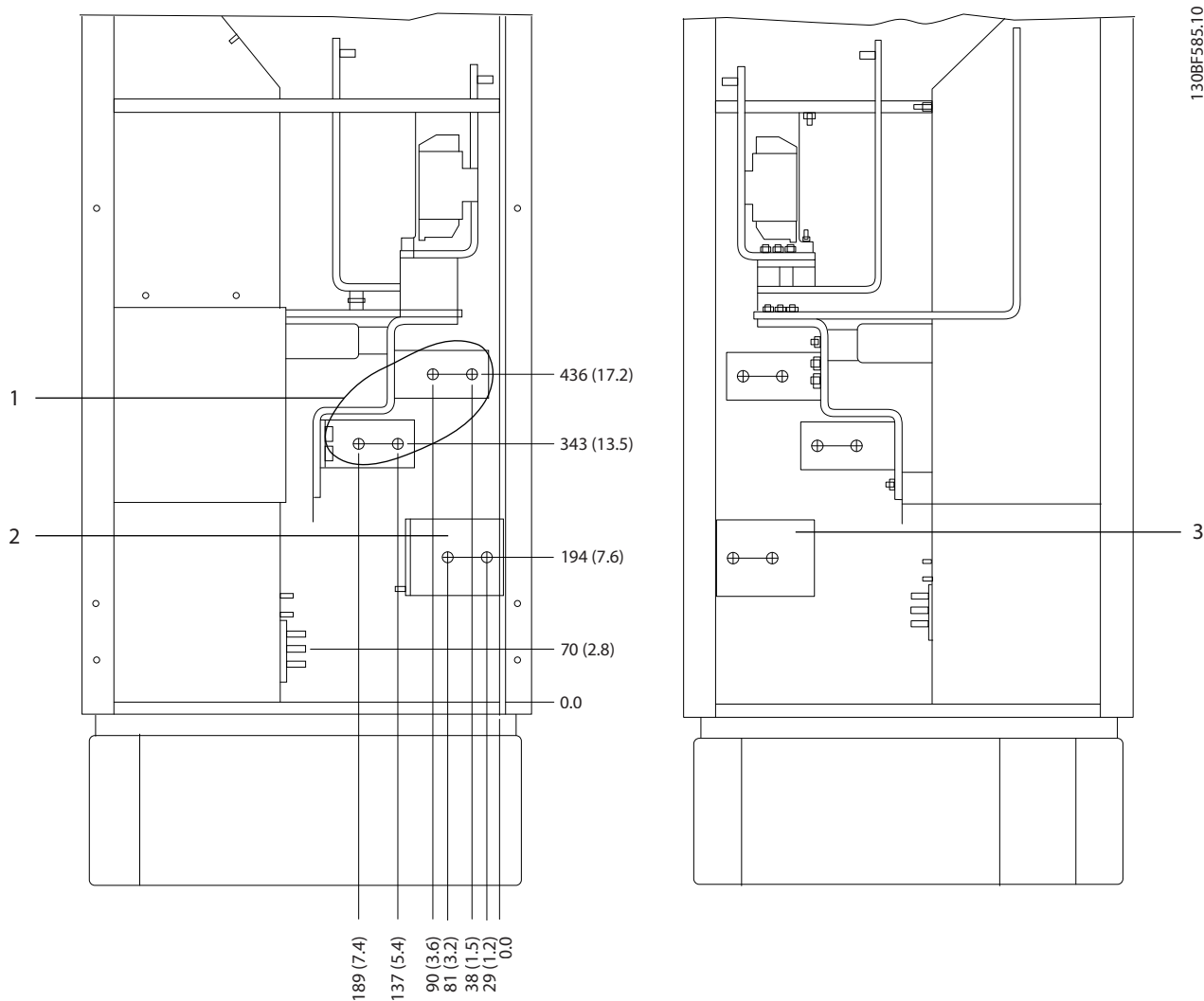
130BF583.10



8

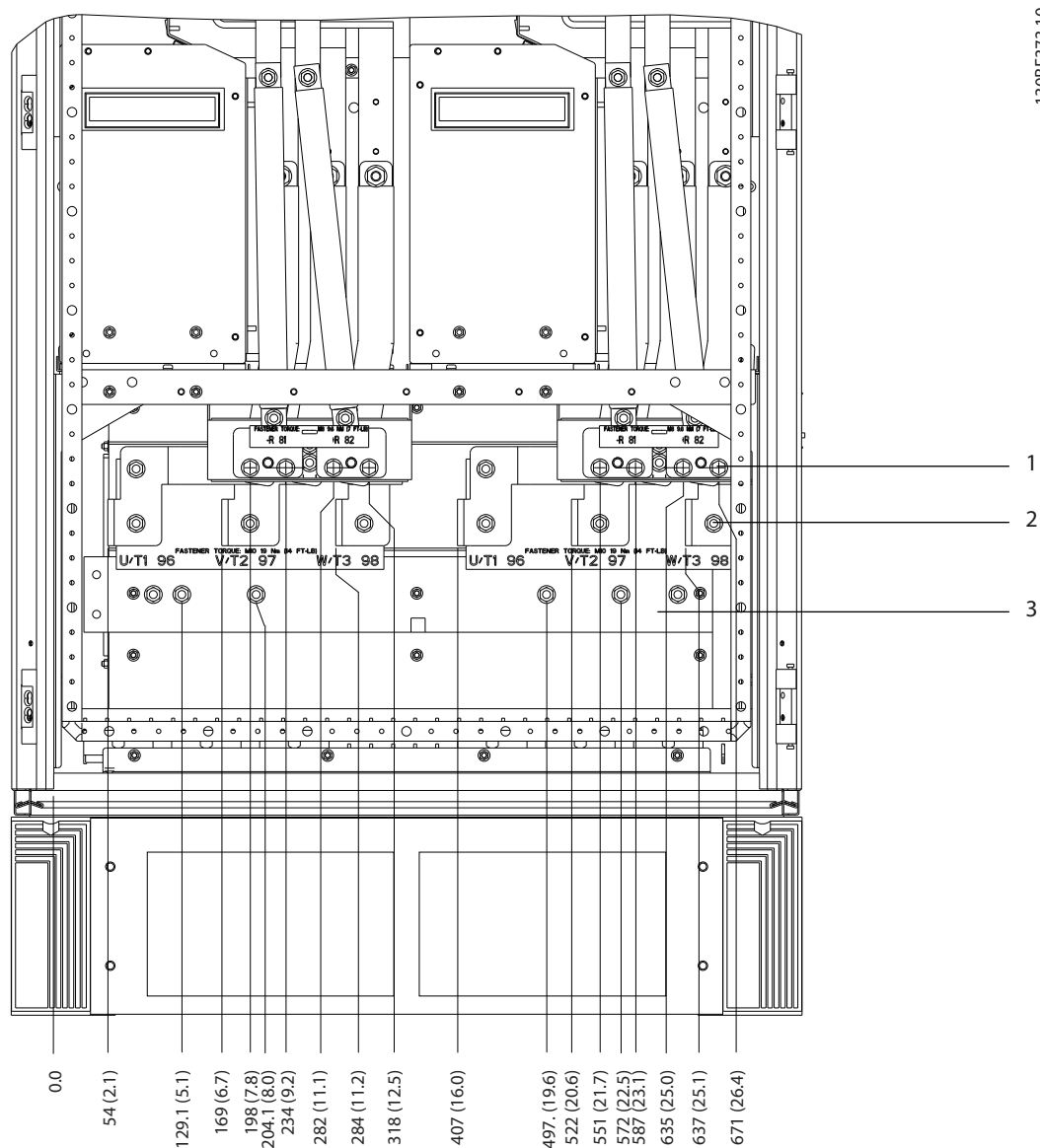
1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.40 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F1-F4, vista frontale



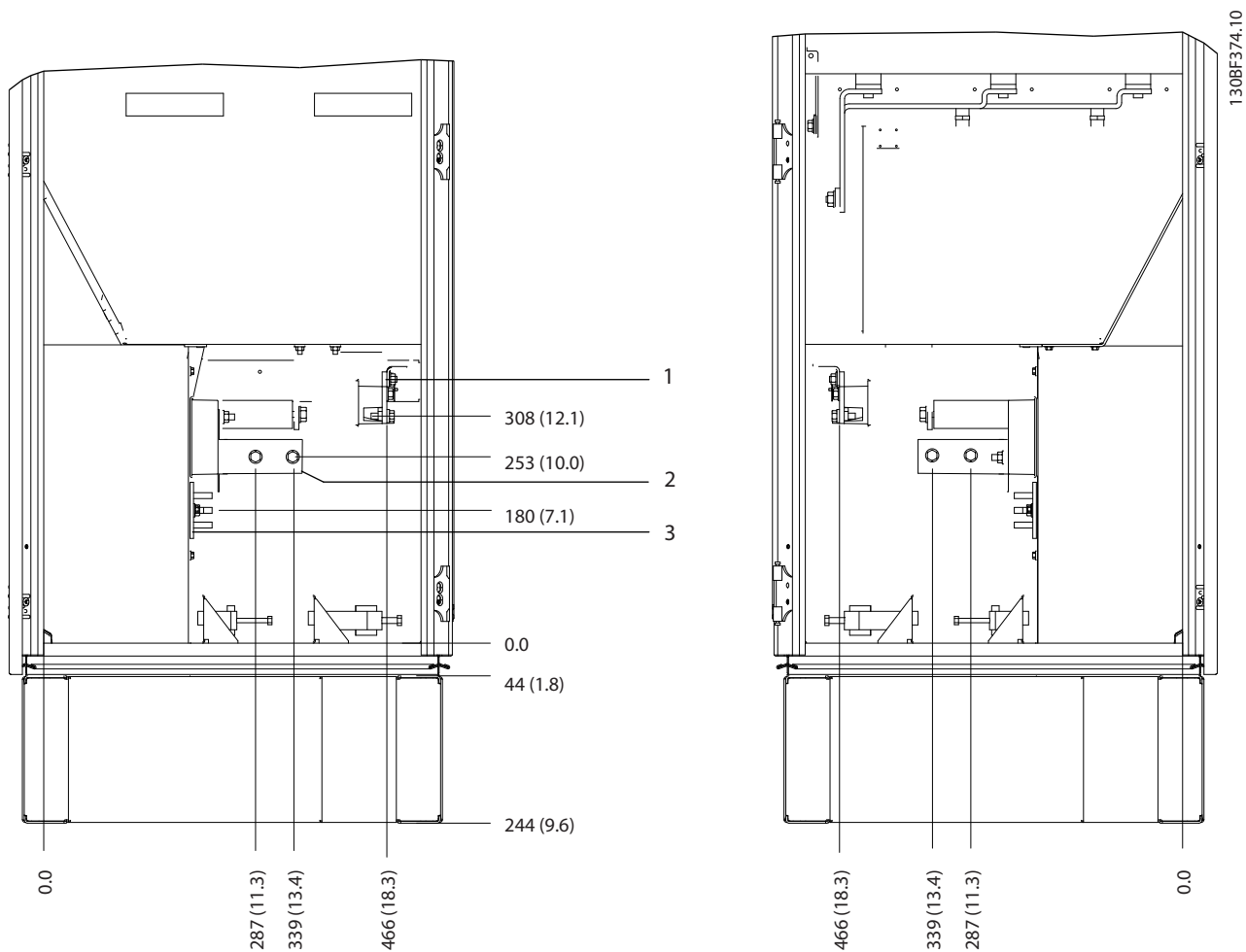
1	Morsetti di rete	3	Morsetti di condivisione del carico (-)
2	Morsetti di condivisione del carico (+)	-	-

Disegno 8.41 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F3-F4, vista laterale



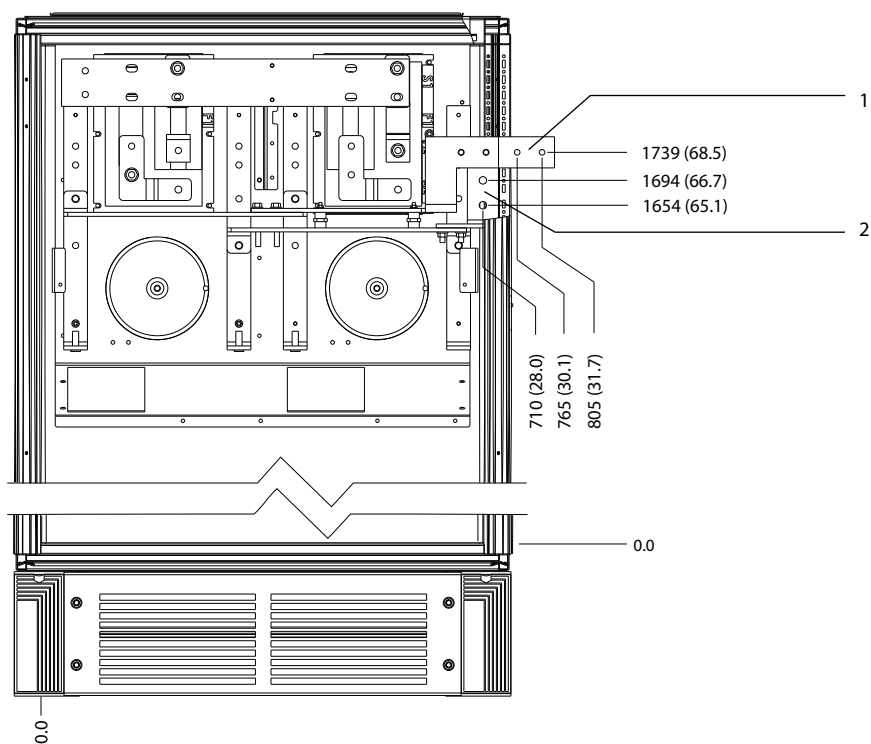
1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.42 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F1/F3, vista frontale



1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.43 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F1/F3, vista laterale



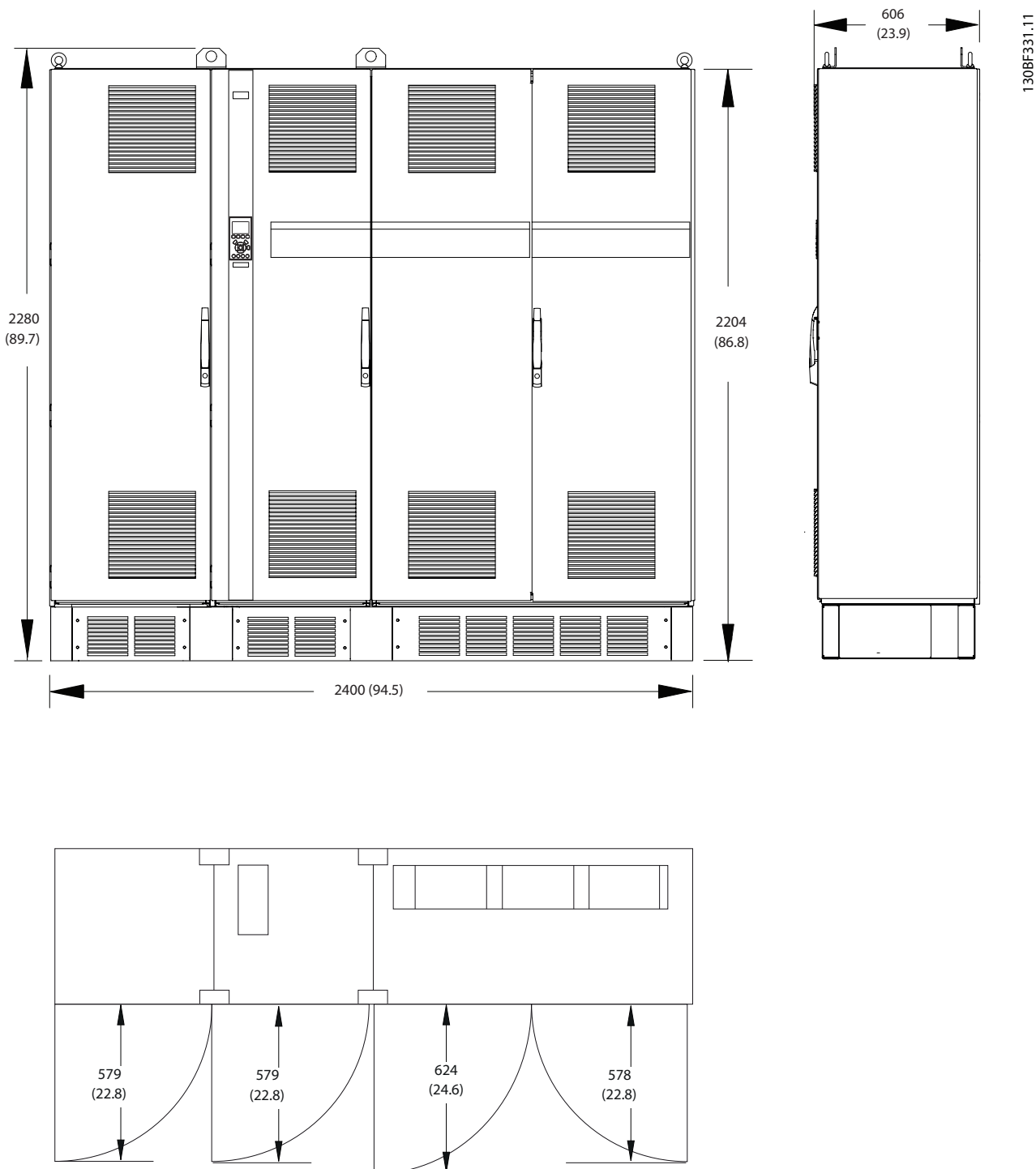
1	CC -	2	CC +
---	------	---	------

Disegno 8.44 Dimensioni dei morsetti per morsetti di rigenerazione F1/F3, vista frontale

8.6 Dimensioni esterne F4 e dei morsetti

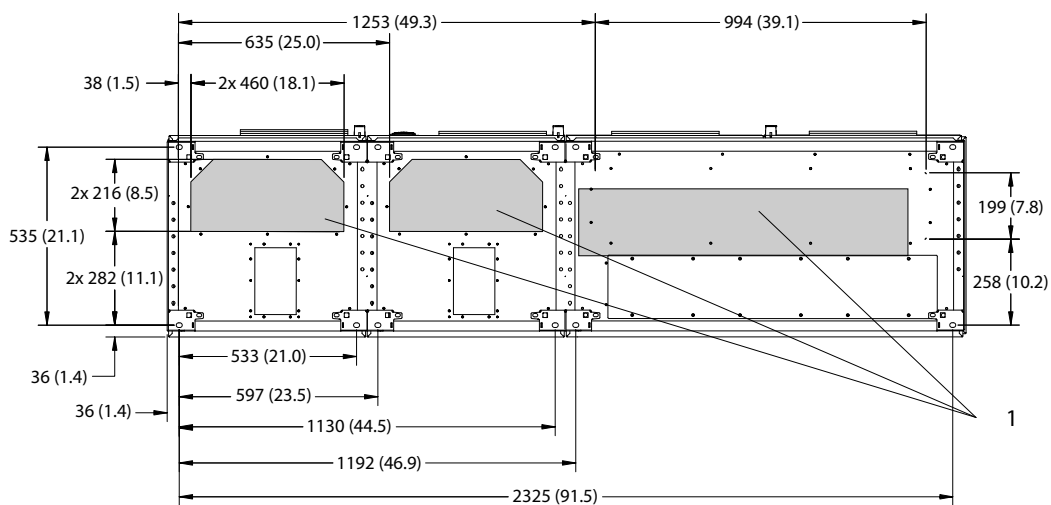
8.6.1 Dimensioni esterne F4

8



Disegno 8.45 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per F4





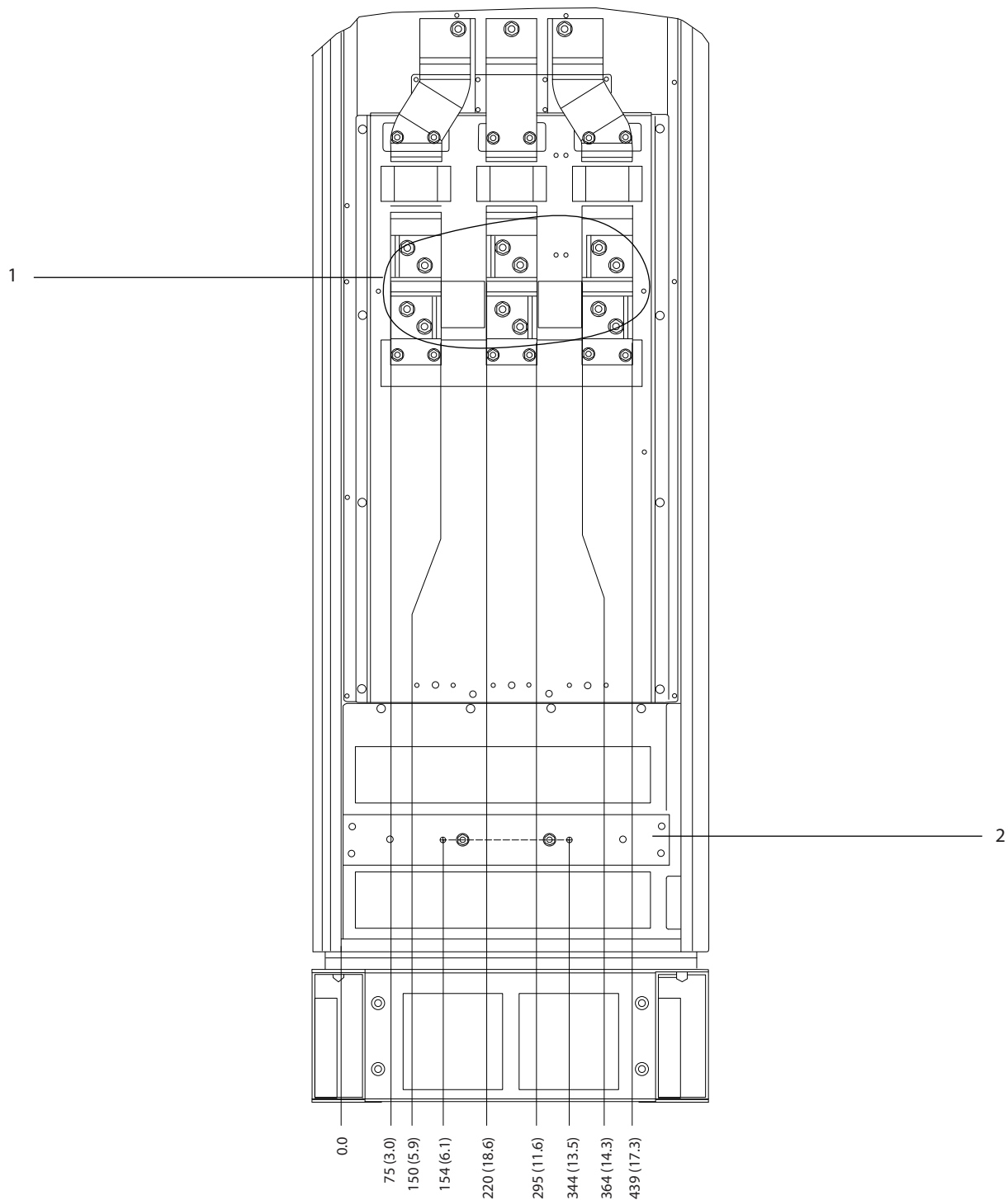
1.30BF615.10

1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

Disegno 8.46 Dimensioni della piastra passacavi per F4

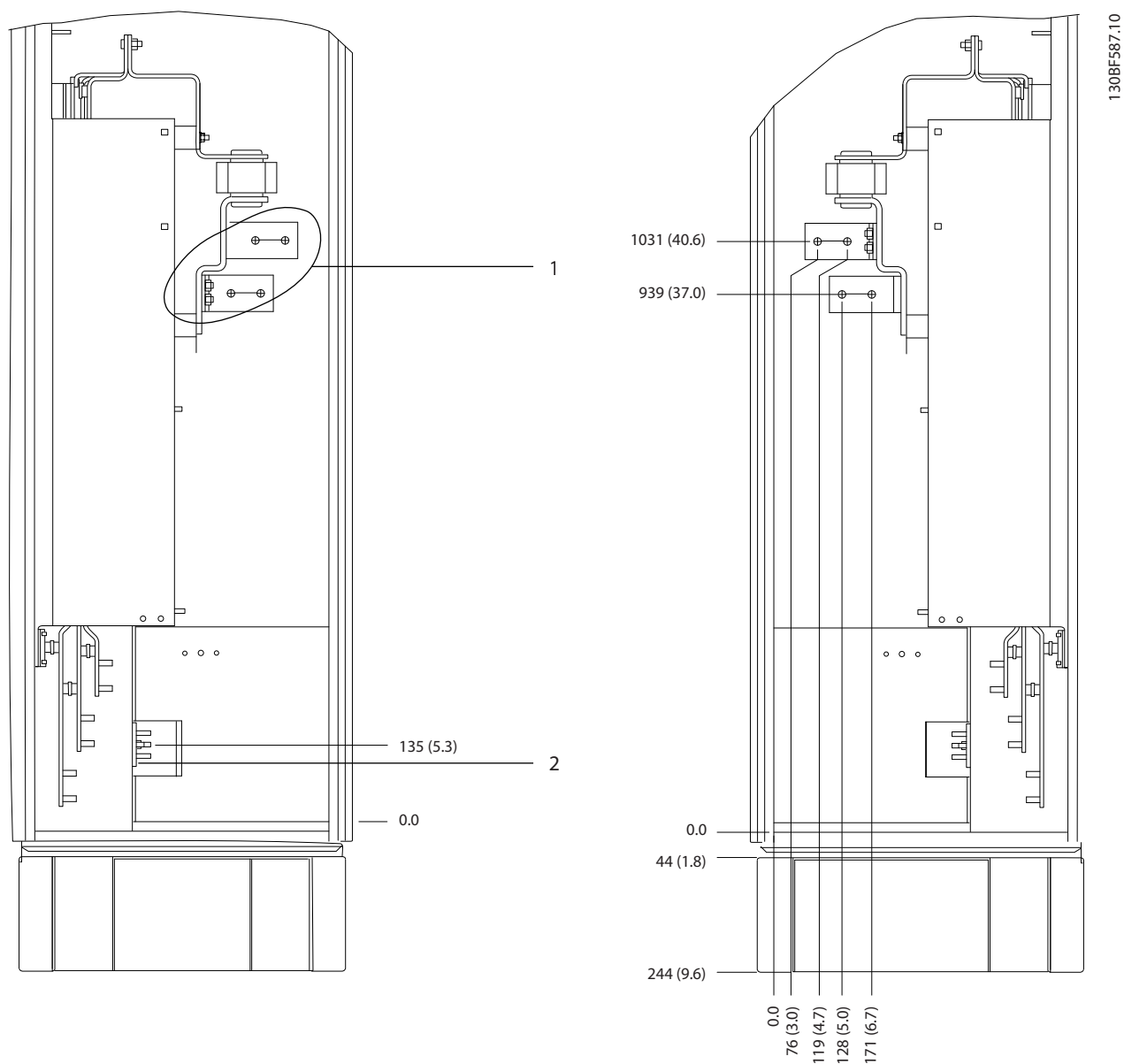
### 8.6.2 Dimensioni del morsetto F4

I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettiera standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

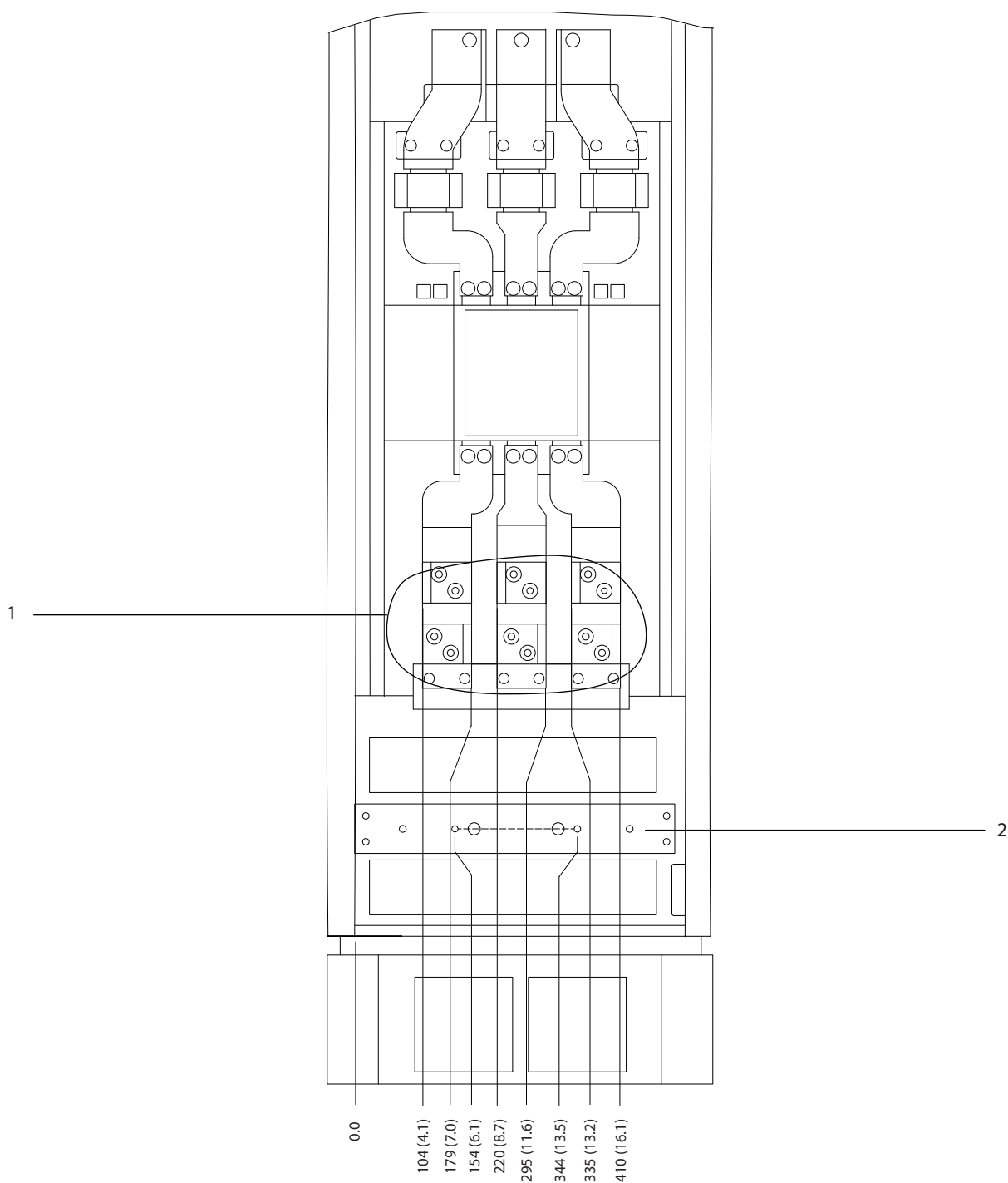
Disegno 8.47 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F3-F4, vista frontale



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

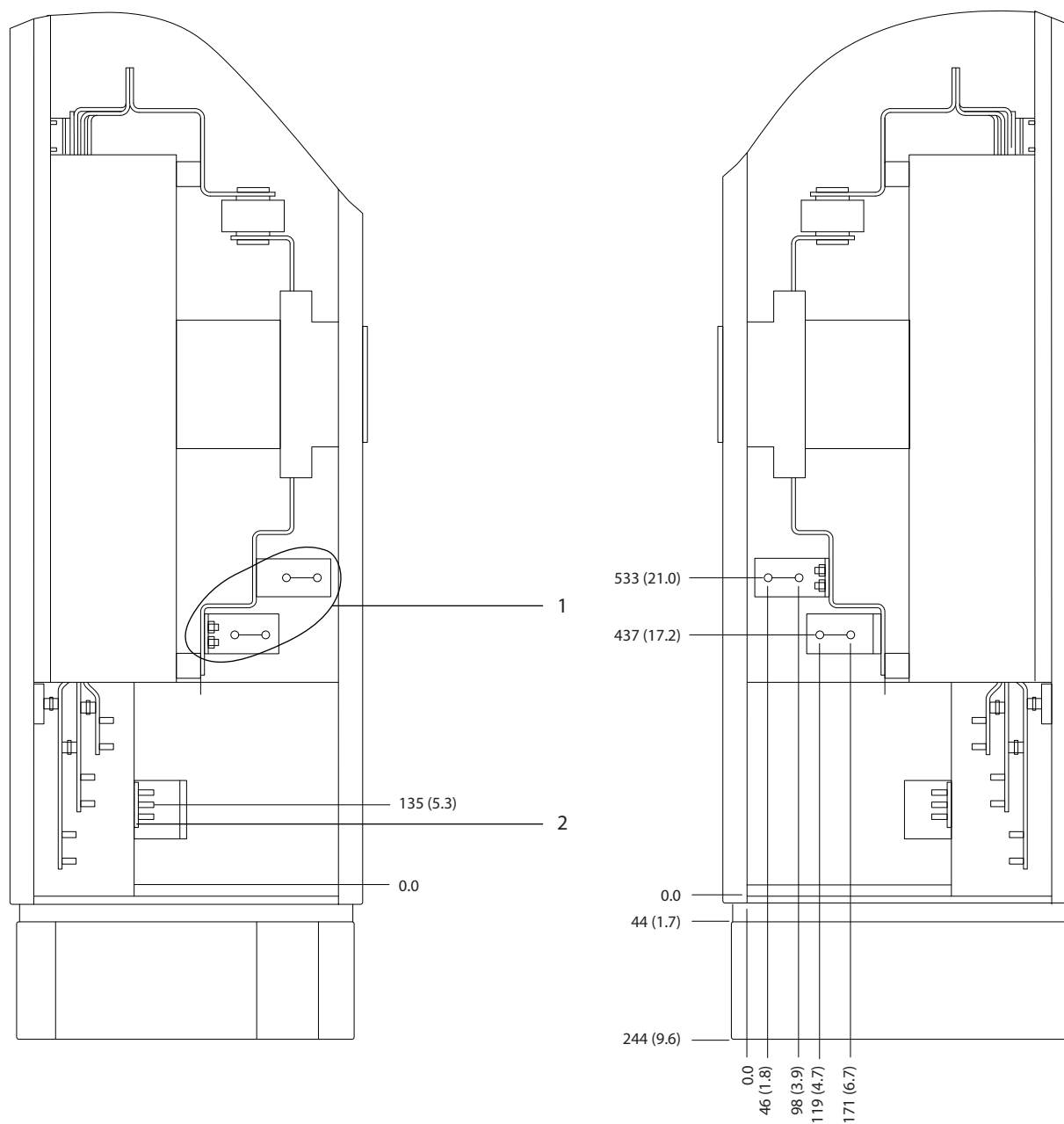
Disegno 8.48 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F3-F4, vista laterale

8



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.49 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F3-F4 con interruttore/interruttore incapsulato, vista frontale

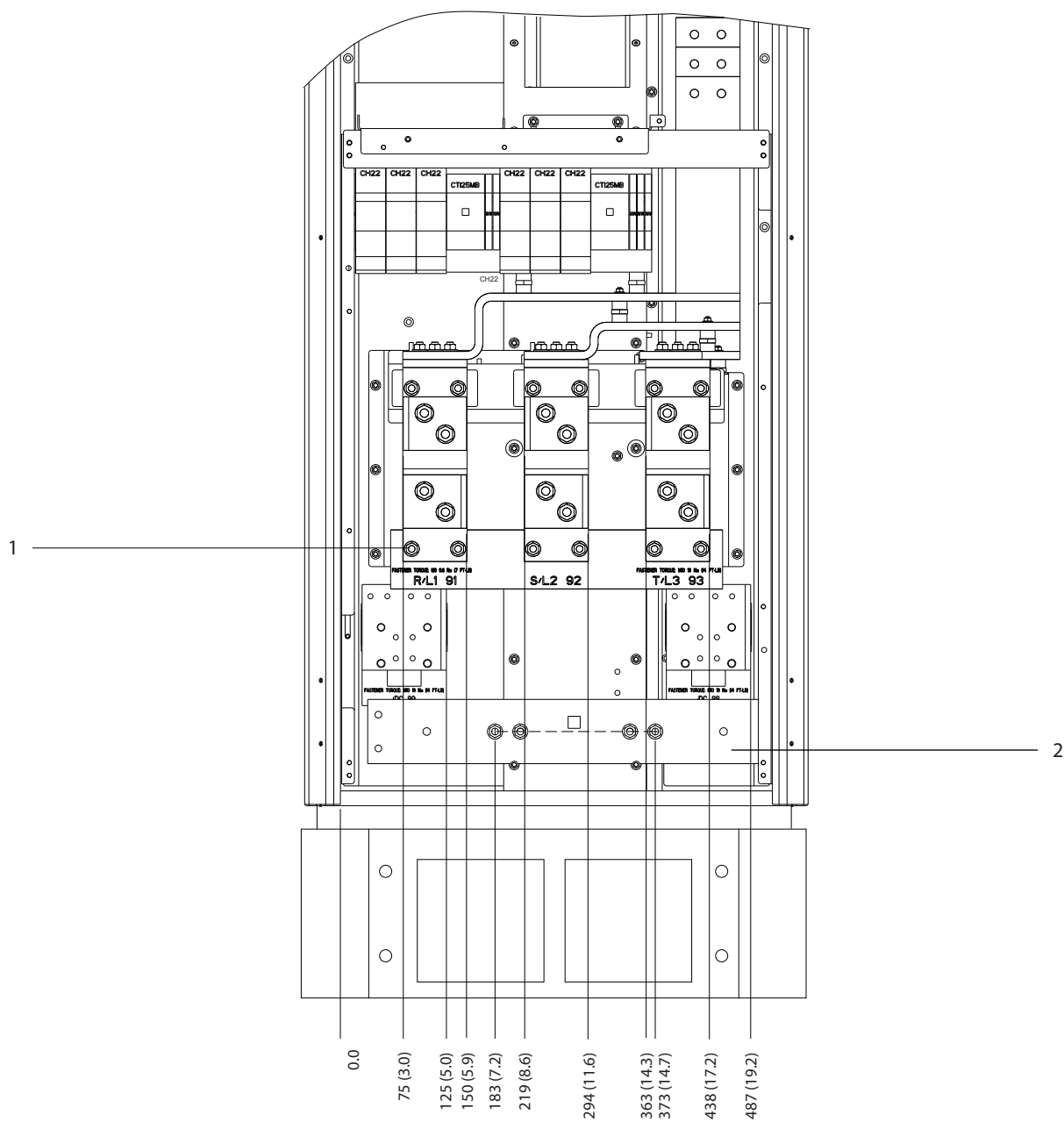


8

1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

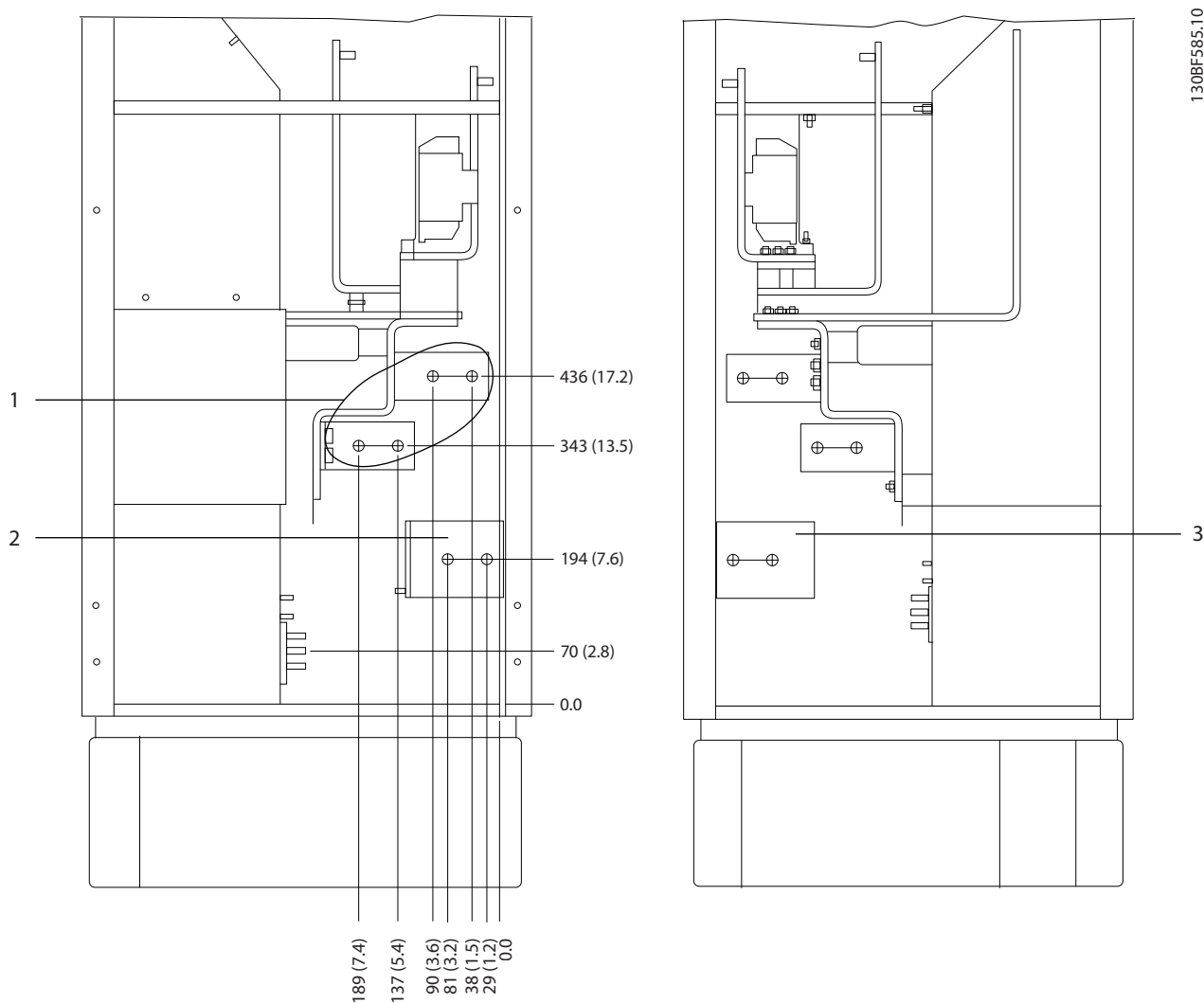
Disegno 8.50 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F3-F4 con interruttore/interruttore incapsulato, vista laterale

8



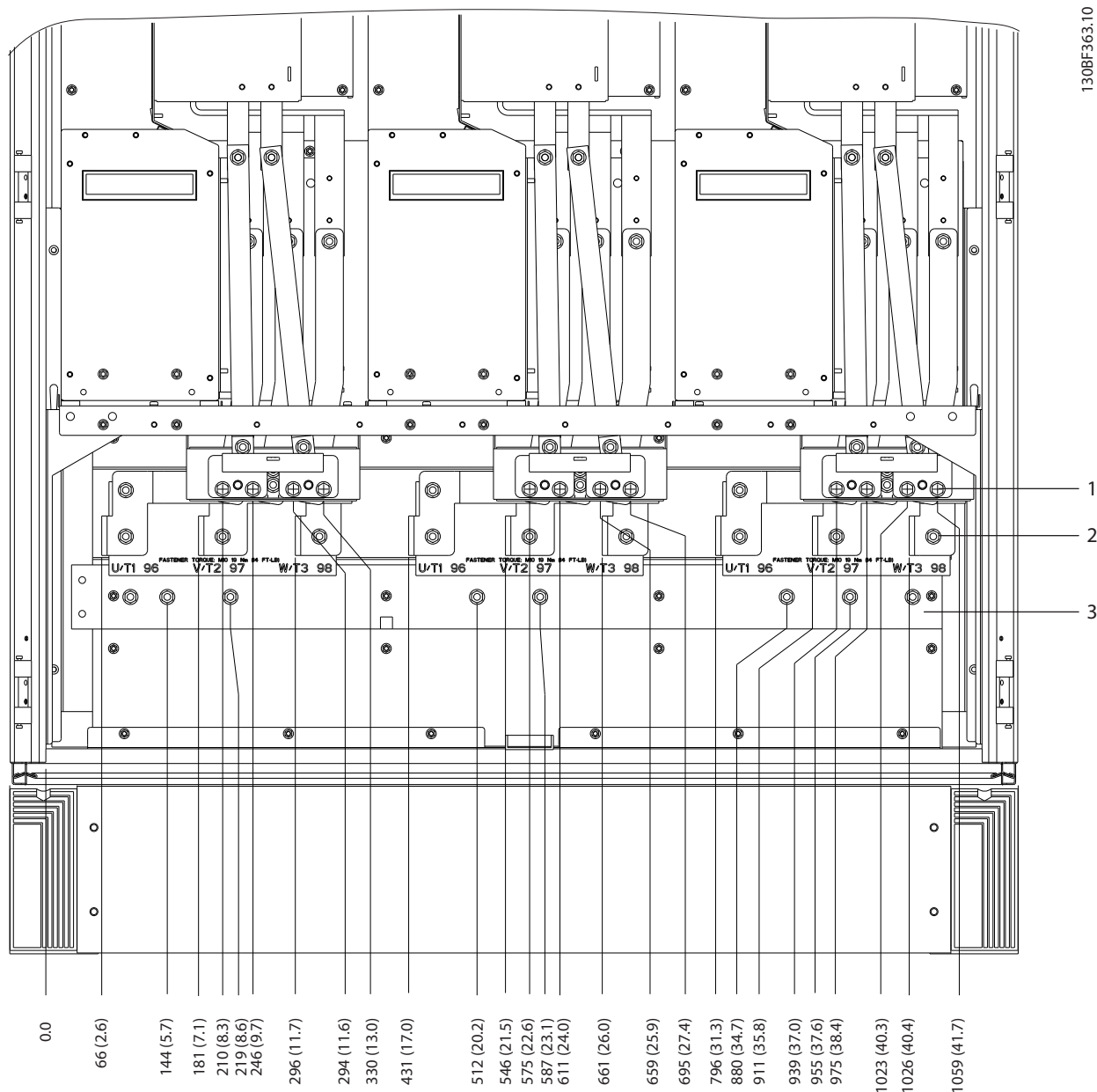
1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.51 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F1-F4, vista frontale



1	Morsetti di rete	3	Morsetti di condivisione del carico (-)
2	Morsetti di condivisione del carico (+)	-	-

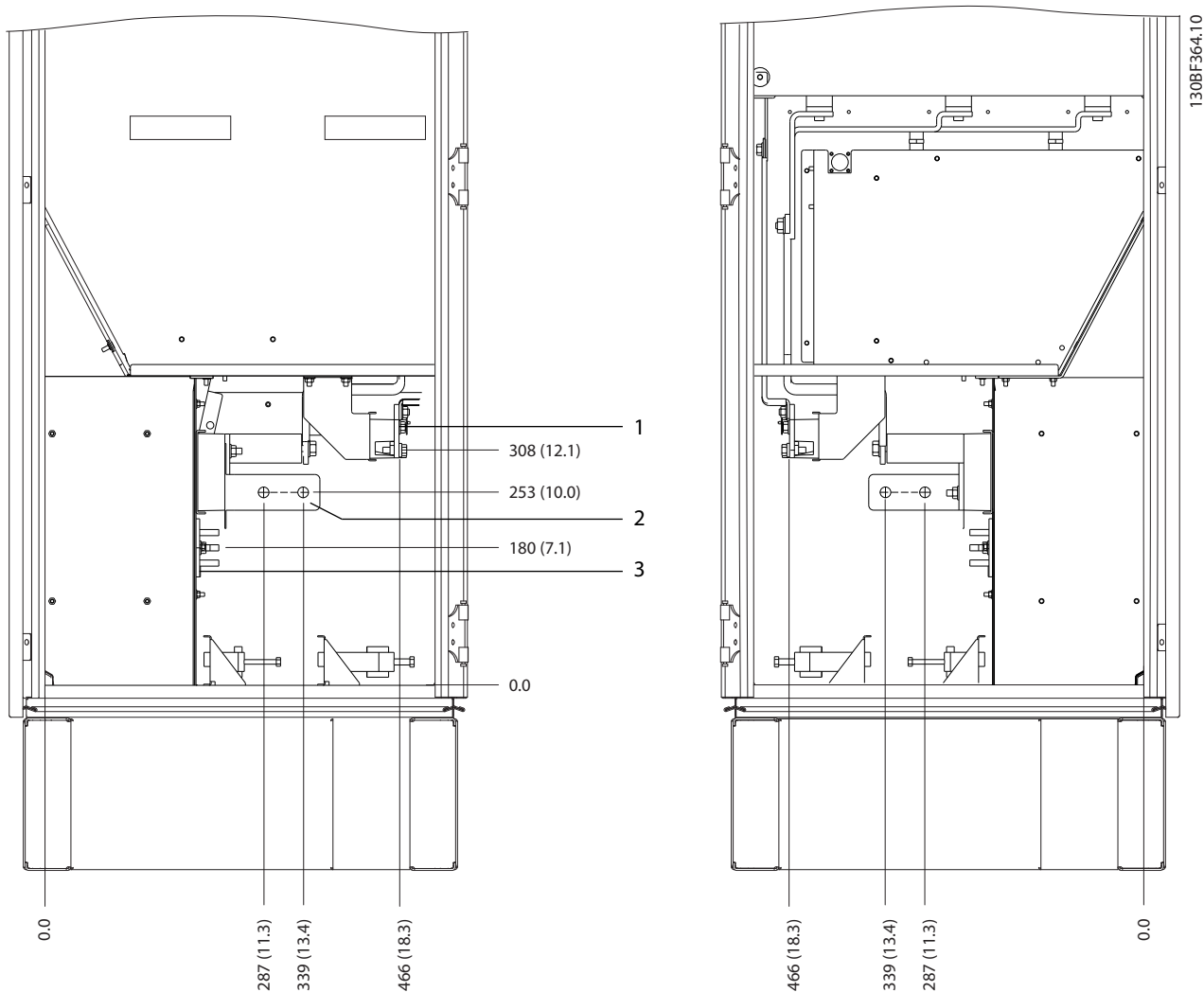
Disegno 8.52 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F3-F4, vista laterale



1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.53 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F2/F4, vista frontale

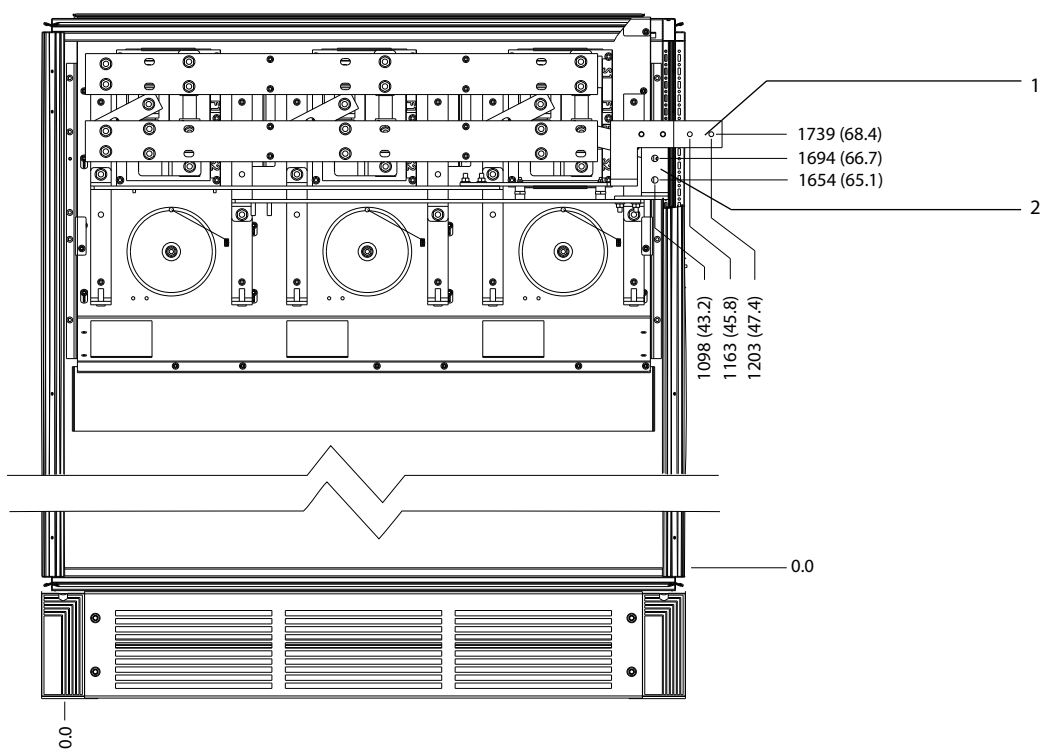




8

1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.54 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F2/F4, vista laterale

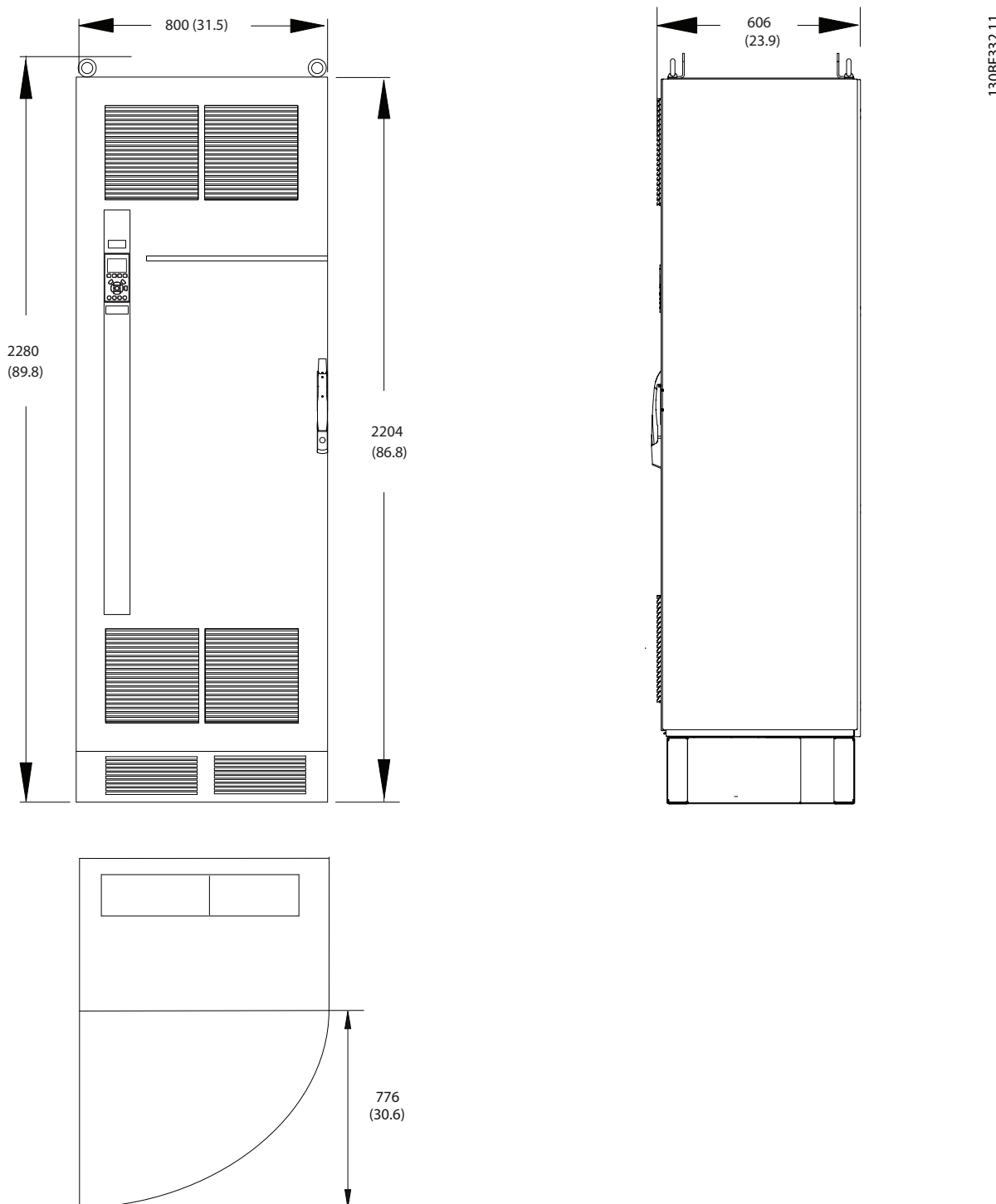


1	CC -	2	CC +
---	------	---	------

Disegno 8.55 Dimensioni dei morsetti per morsetti di rigenerazione F2/F4, vista frontale

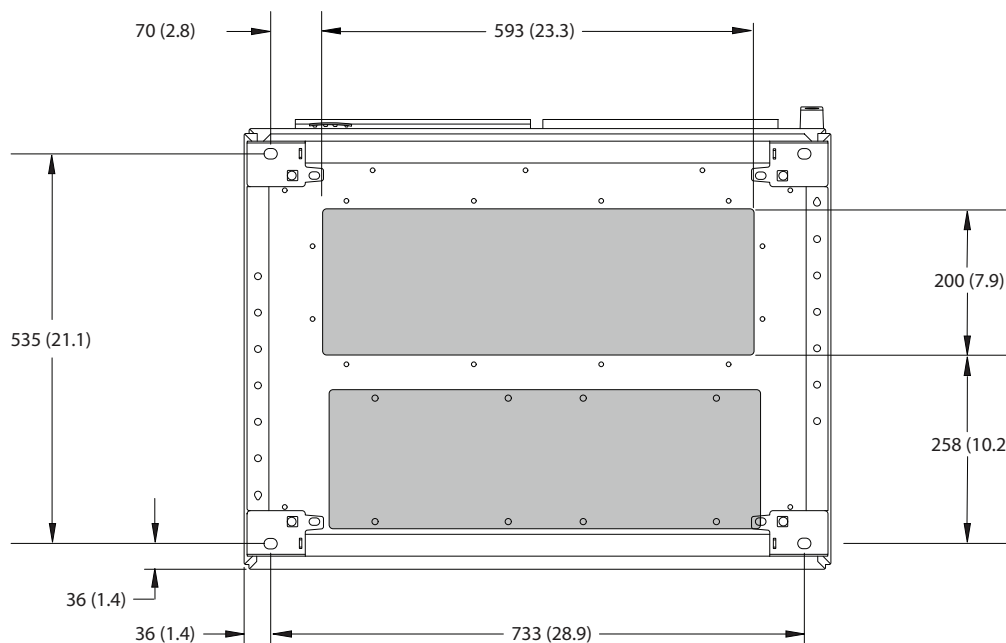
8.7 Dimensioni esterne F8 e dei morsetti

8.7.1 Dimensioni esterne F8



8

Disegno 8.56 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per F8



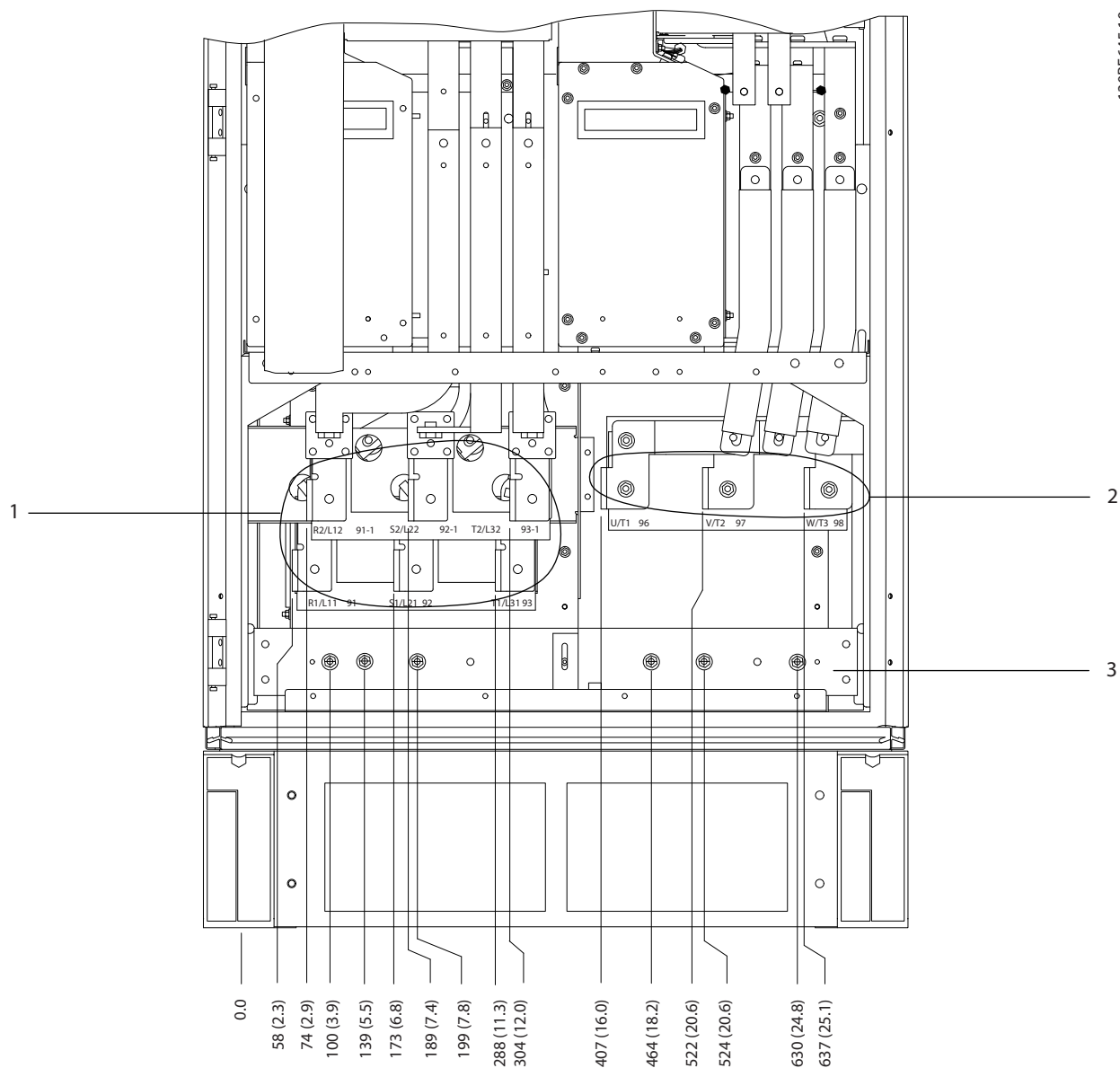
8

1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

Disegno 8.57 Dimensioni della piastra passacavi per F8

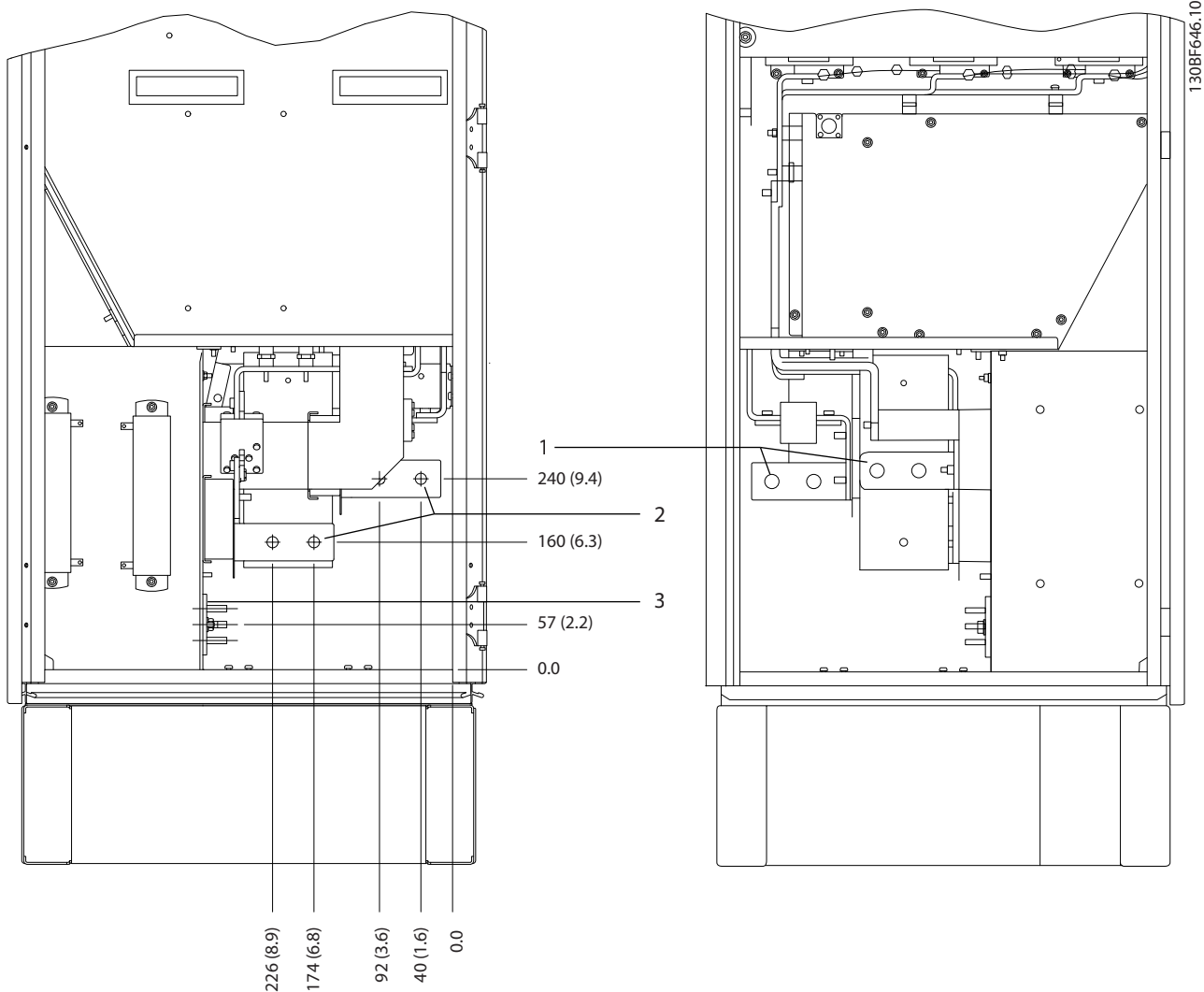
### 8.7.2 Dimensioni del morsetto F8

I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettieria standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.



1	Morsetti di rete	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.58 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore/inverter F8-F9, vista frontale

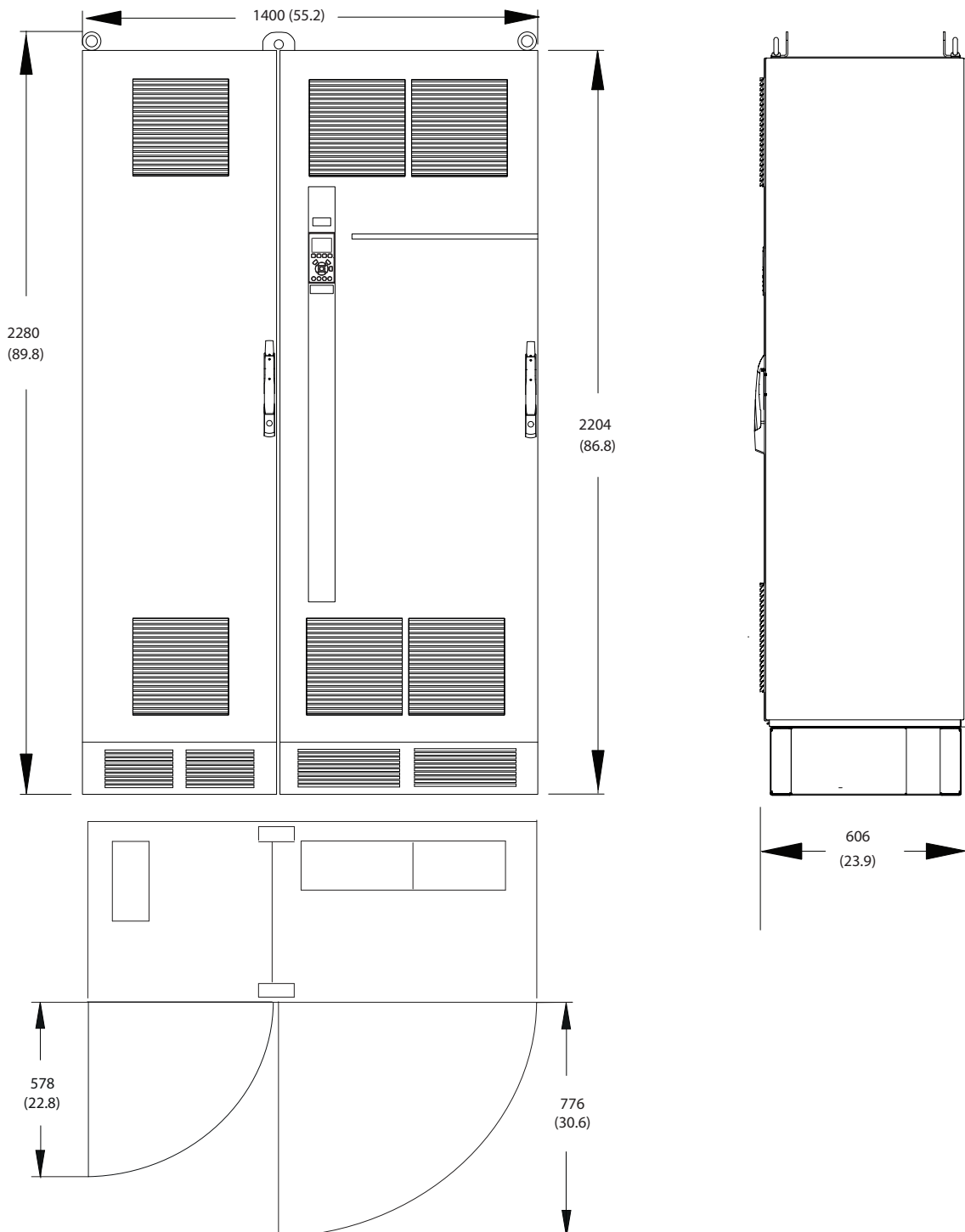


1	Morsetti di rete	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.59 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore/inverter F8-F9, vista laterale

8.8 Dimensioni esterne F9 e dei morsetti

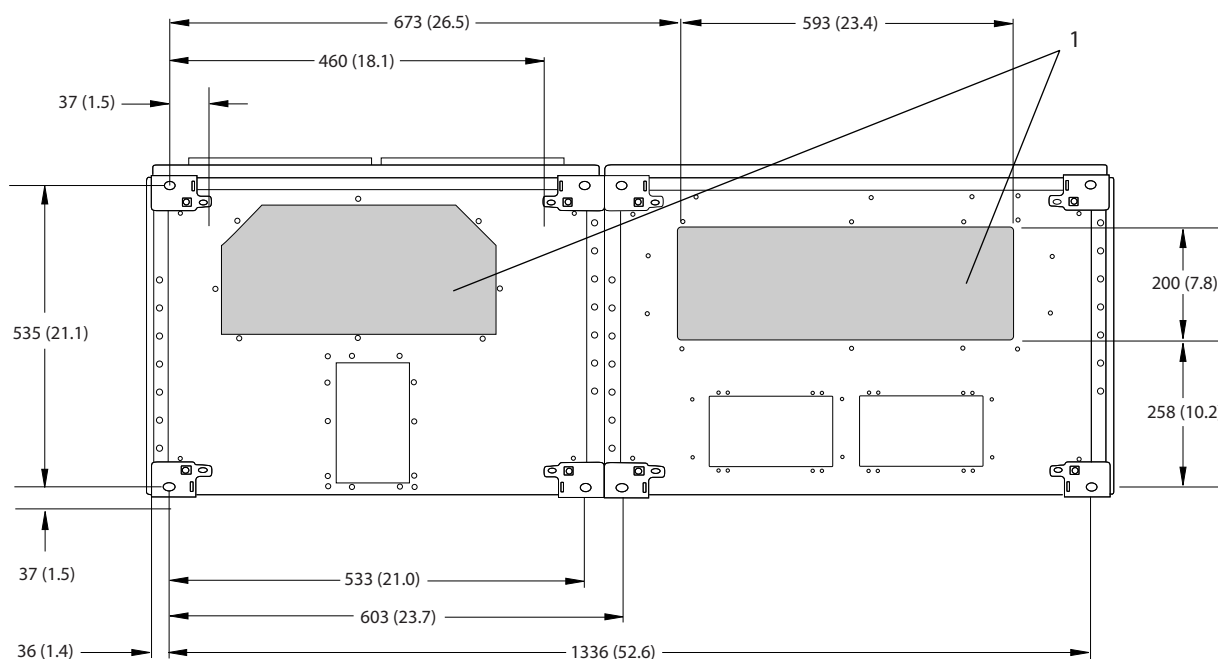
8.8.1 Dimensioni esterne F9



130BF333.10

8

Disegno 8.60 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per F9



1308 (51.5)

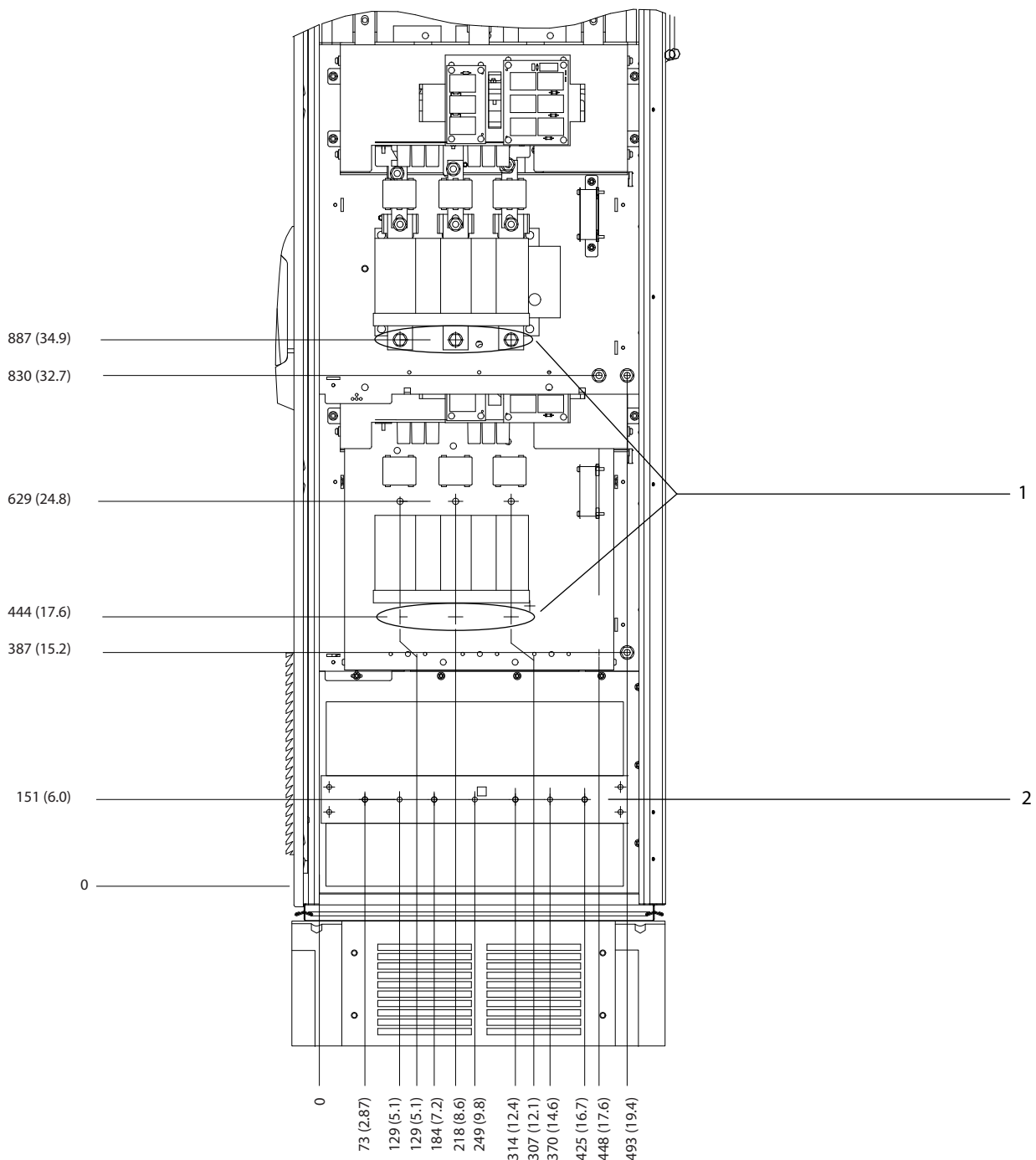
1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

Disegno 8.61 Dimensioni della piastra passacavi per F9



### 8.8.2 Dimensioni del morsetto F9

I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettiere standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.

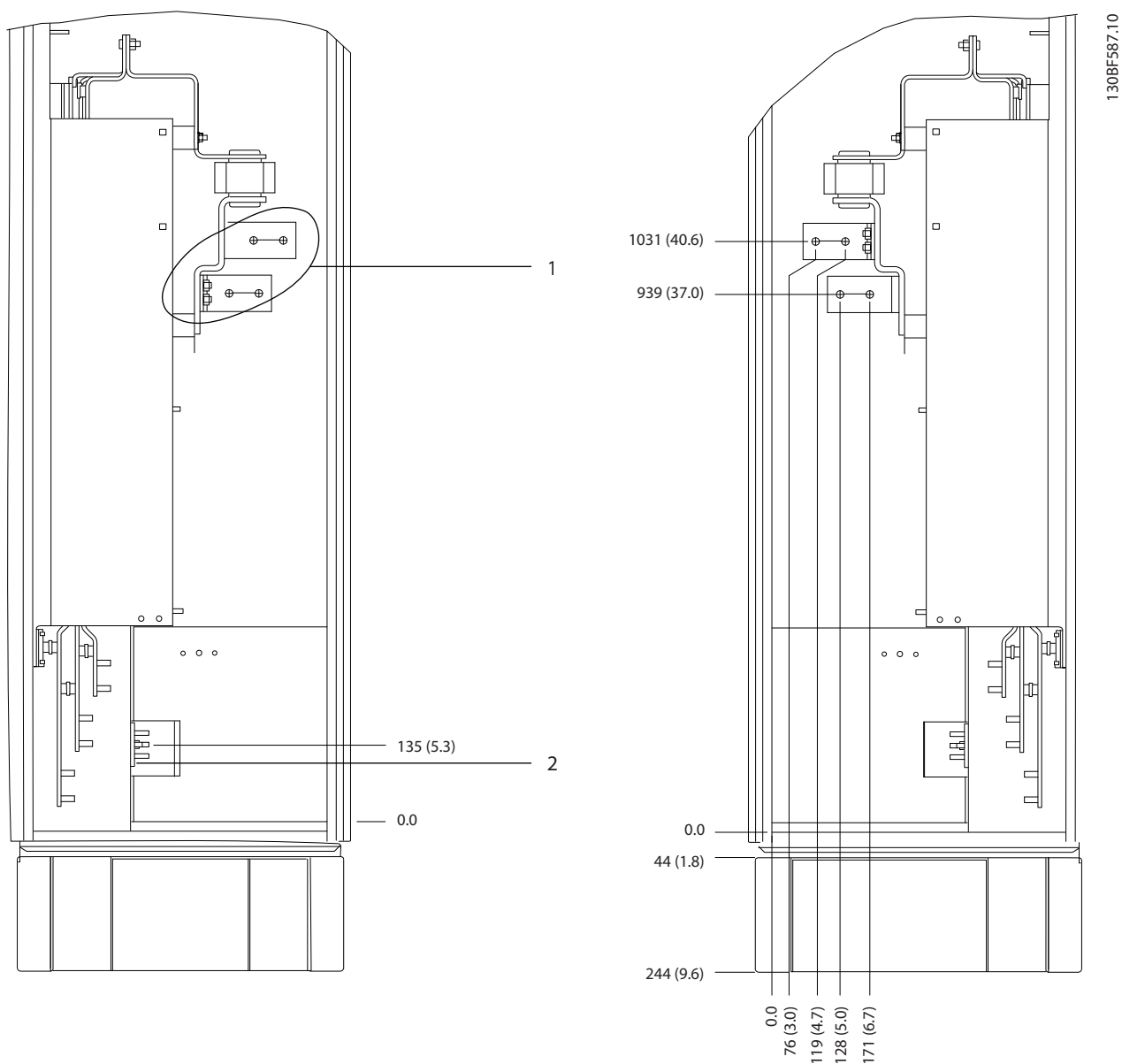


1 30BF579.10

1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

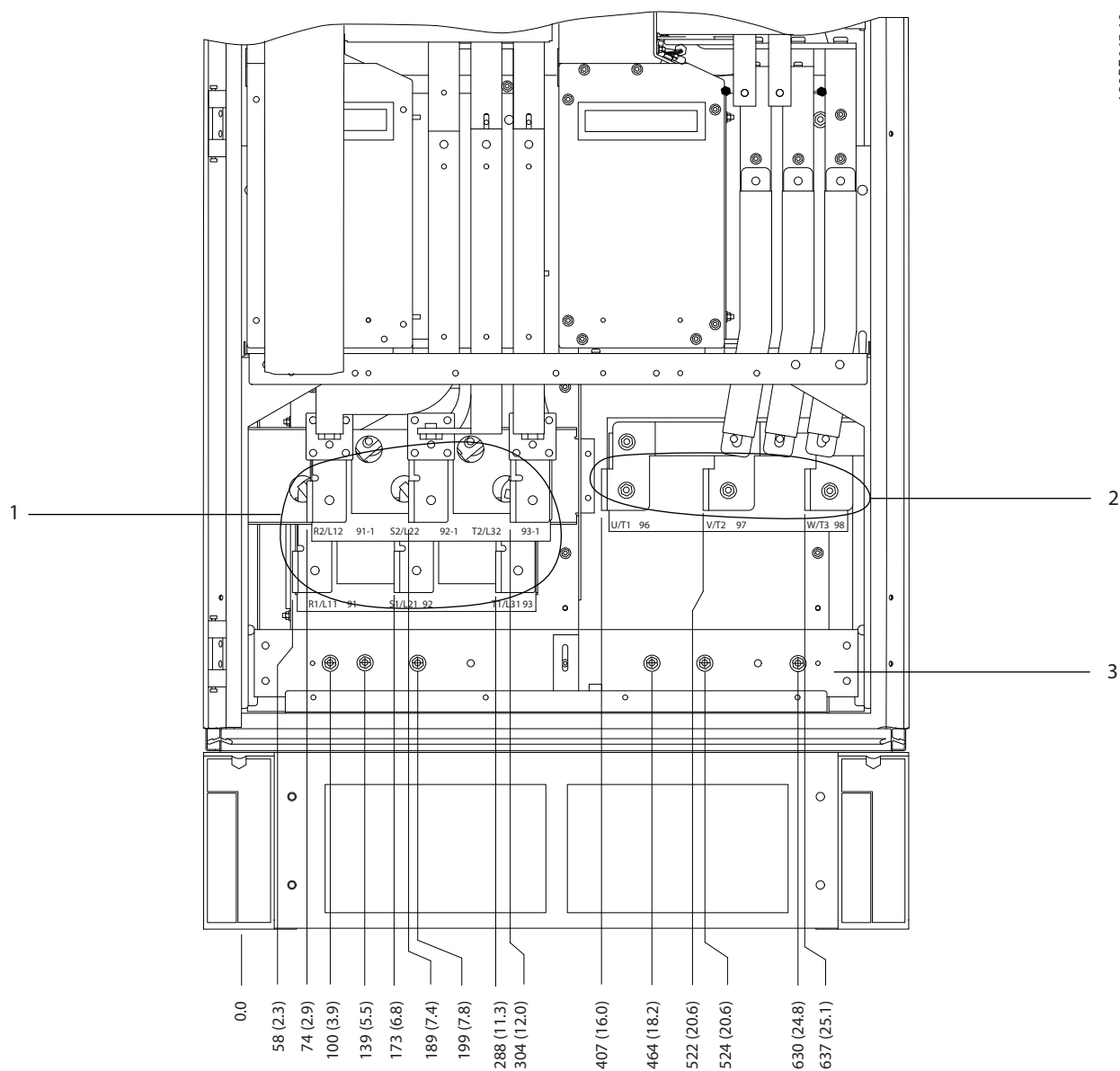
Disegno 8.62 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F9, vista frontale

8



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.63 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F9, vista laterale

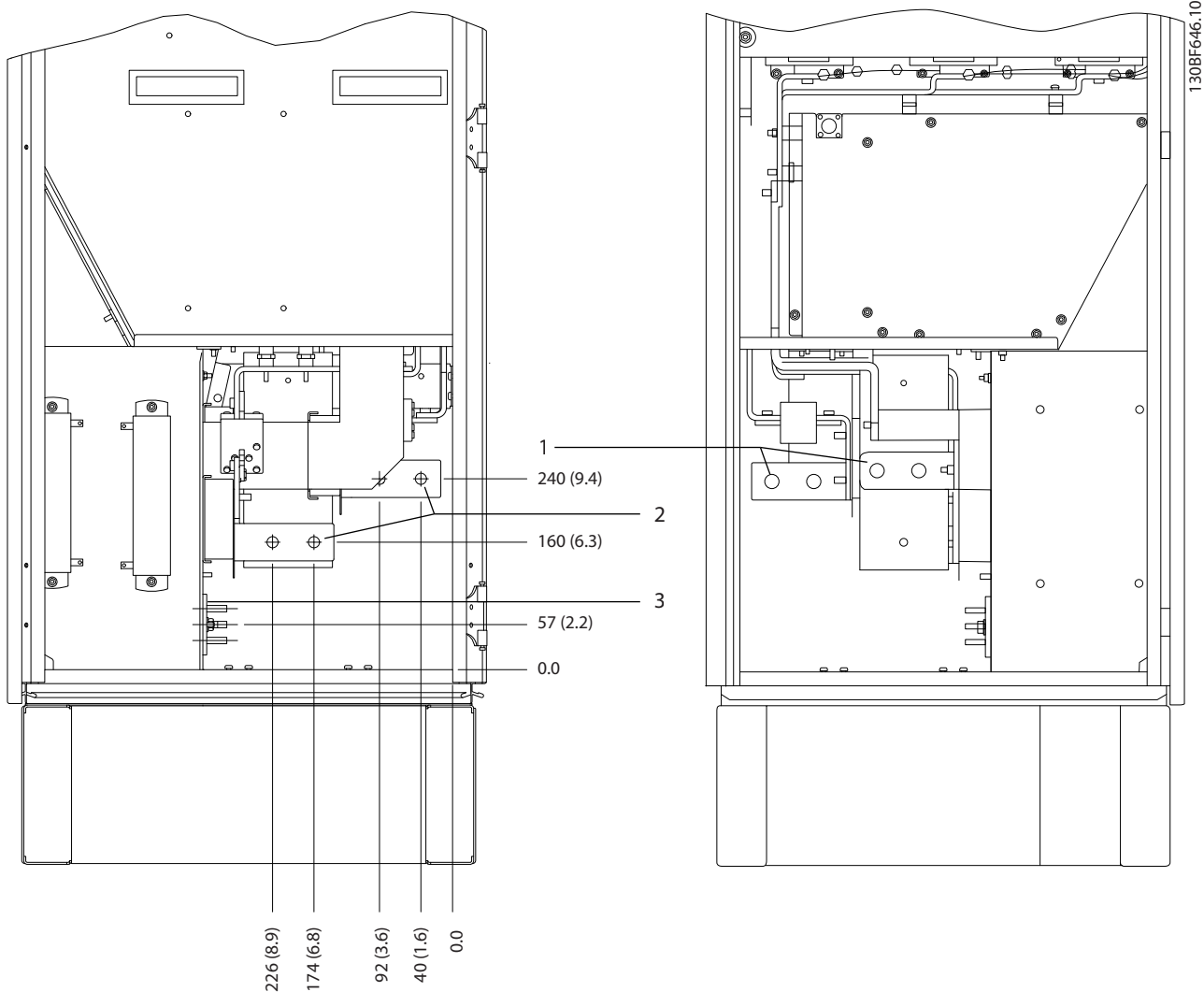


8

1	Morsetti di rete	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.64 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore/inverter F8-F9, vista frontale

8

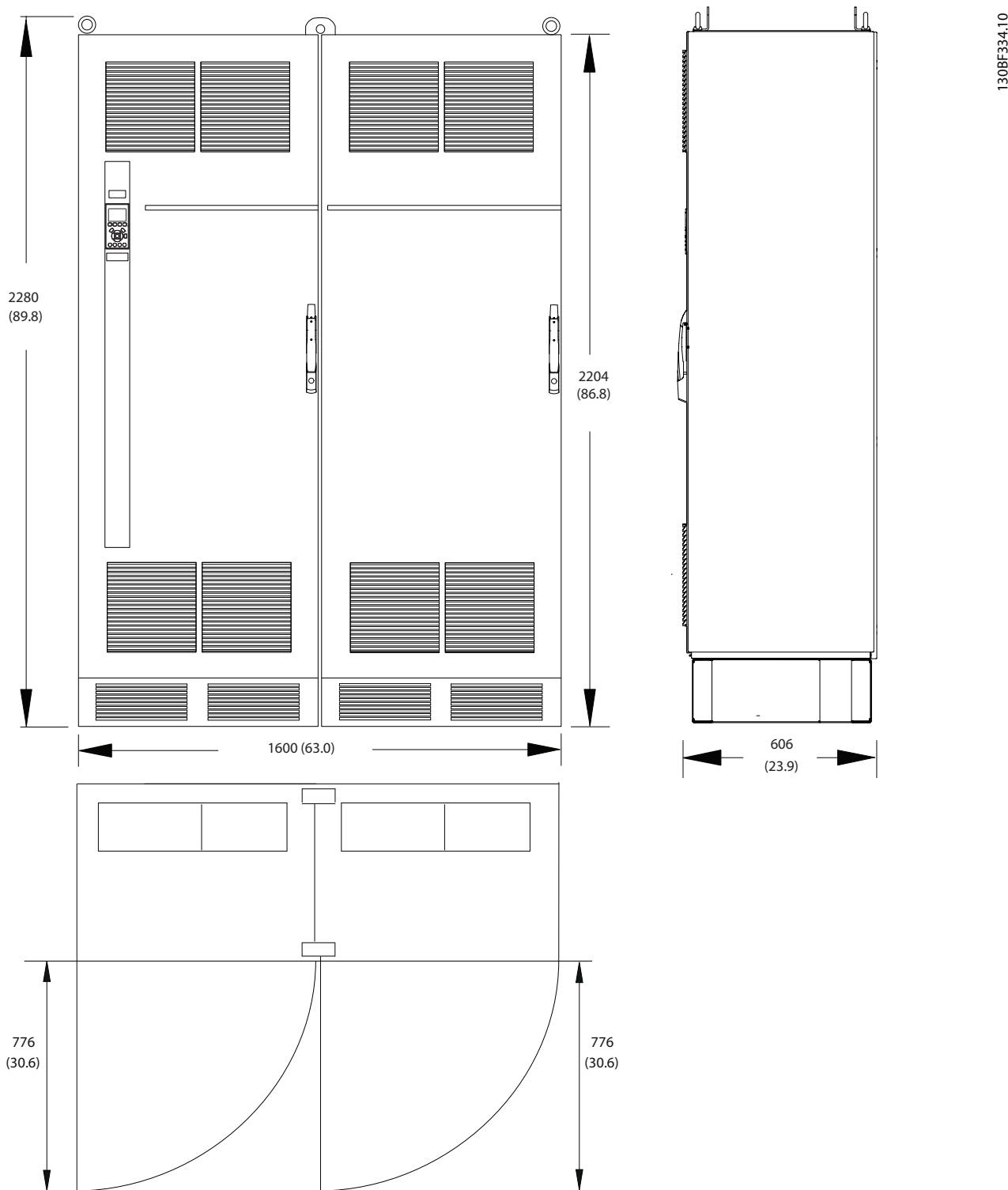


1	Morsetti di rete	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.65 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore/inverter F8-F9, vista laterale

## 8.9 Dimensioni esterne F10 e dei morsetti

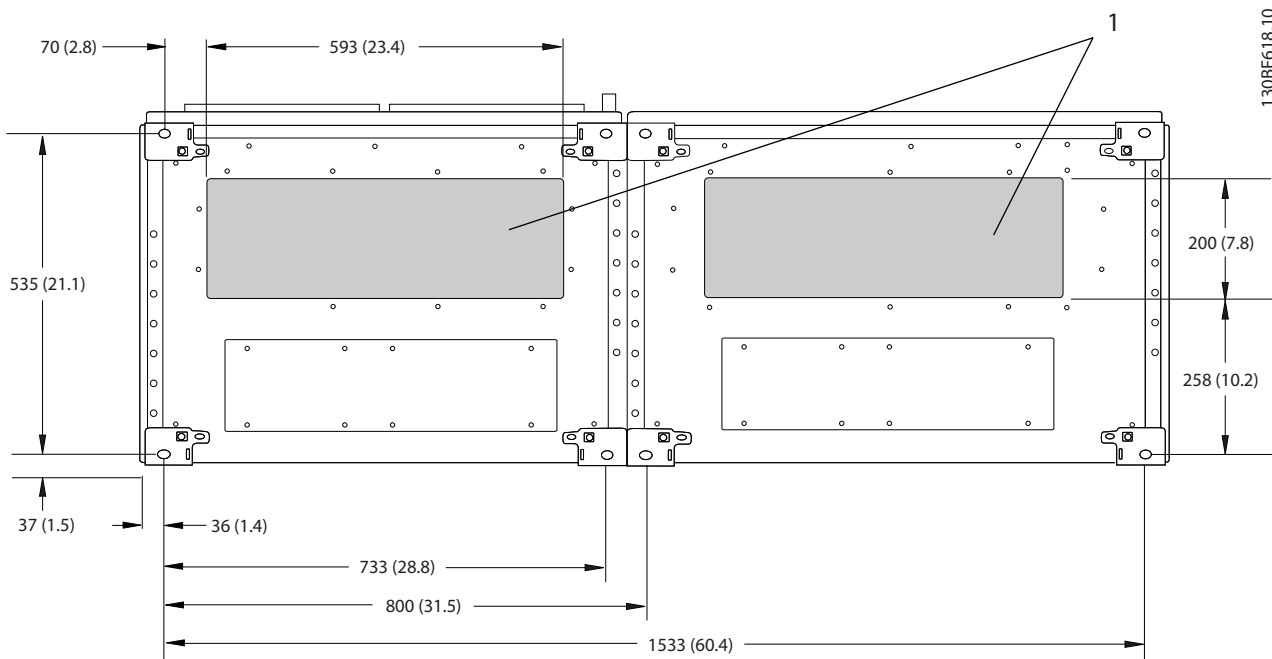
### 8.9.1 Dimensioni esterne F10



130BF334.10

8

Disegno 8.66 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per F10

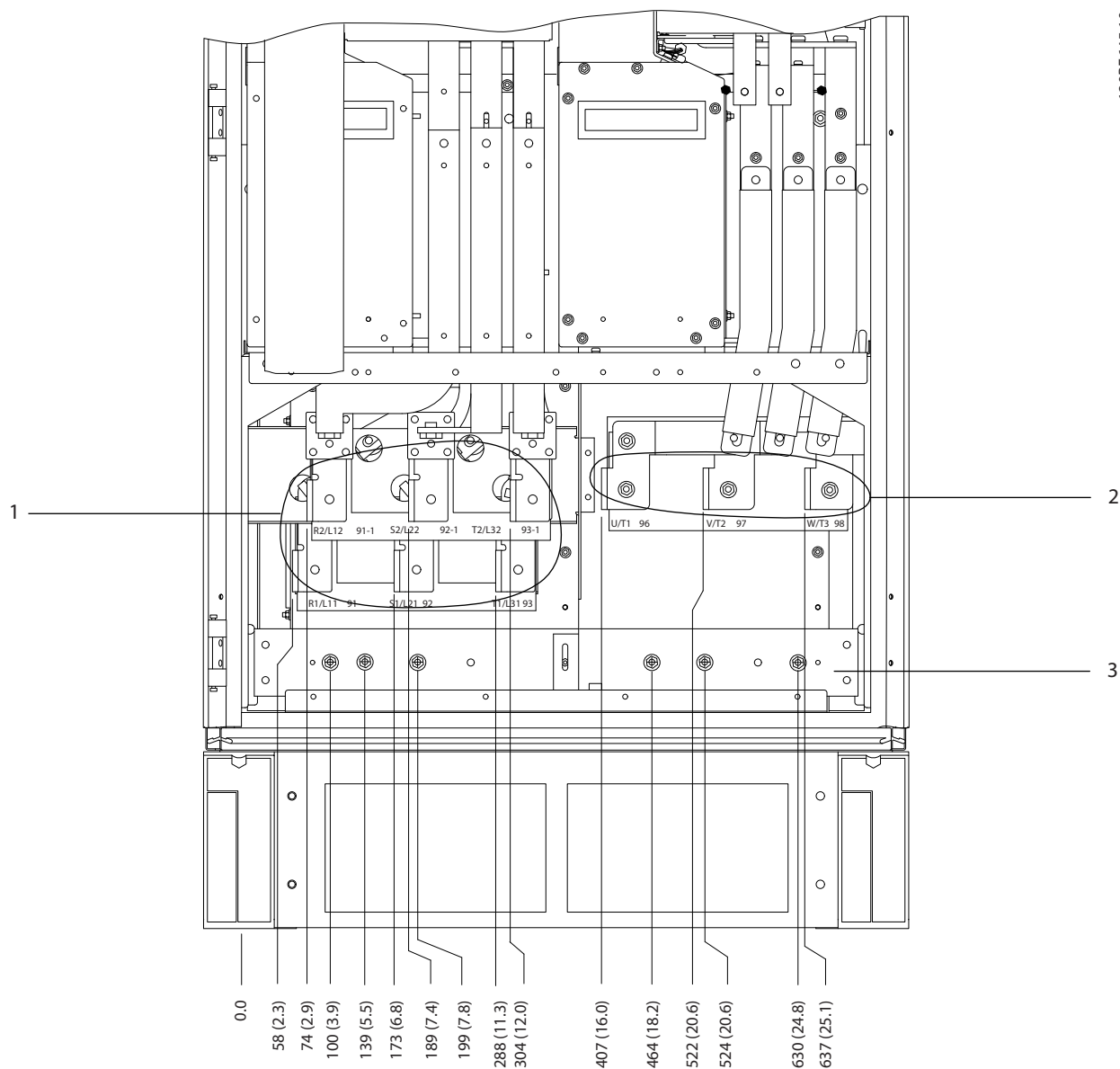


1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

Disegno 8.67 Dimensioni della piastra passacavi per F10

### 8.9.2 Dimensioni del morsetto F10

I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettieria standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.

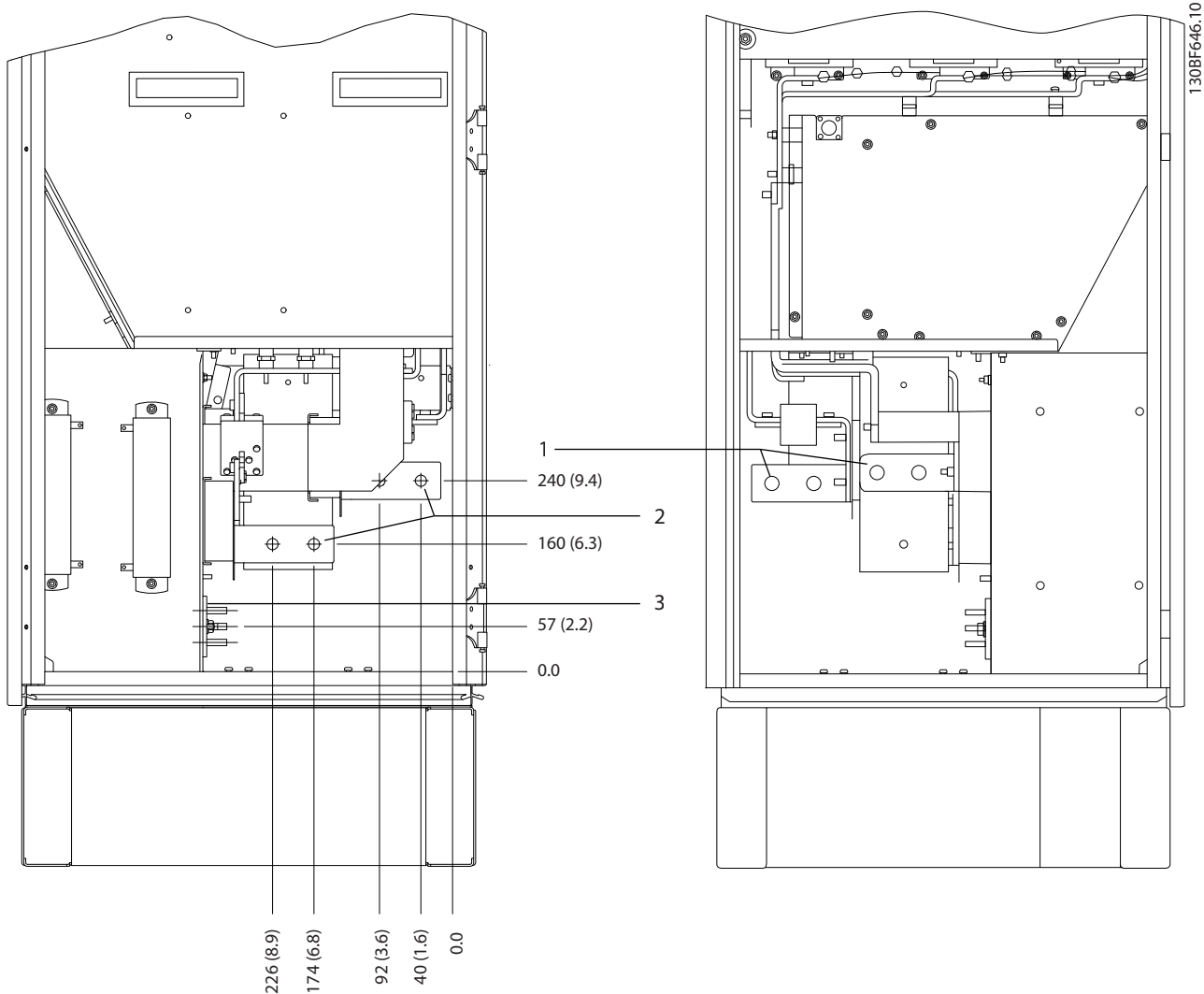


1308F645.10

8

1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

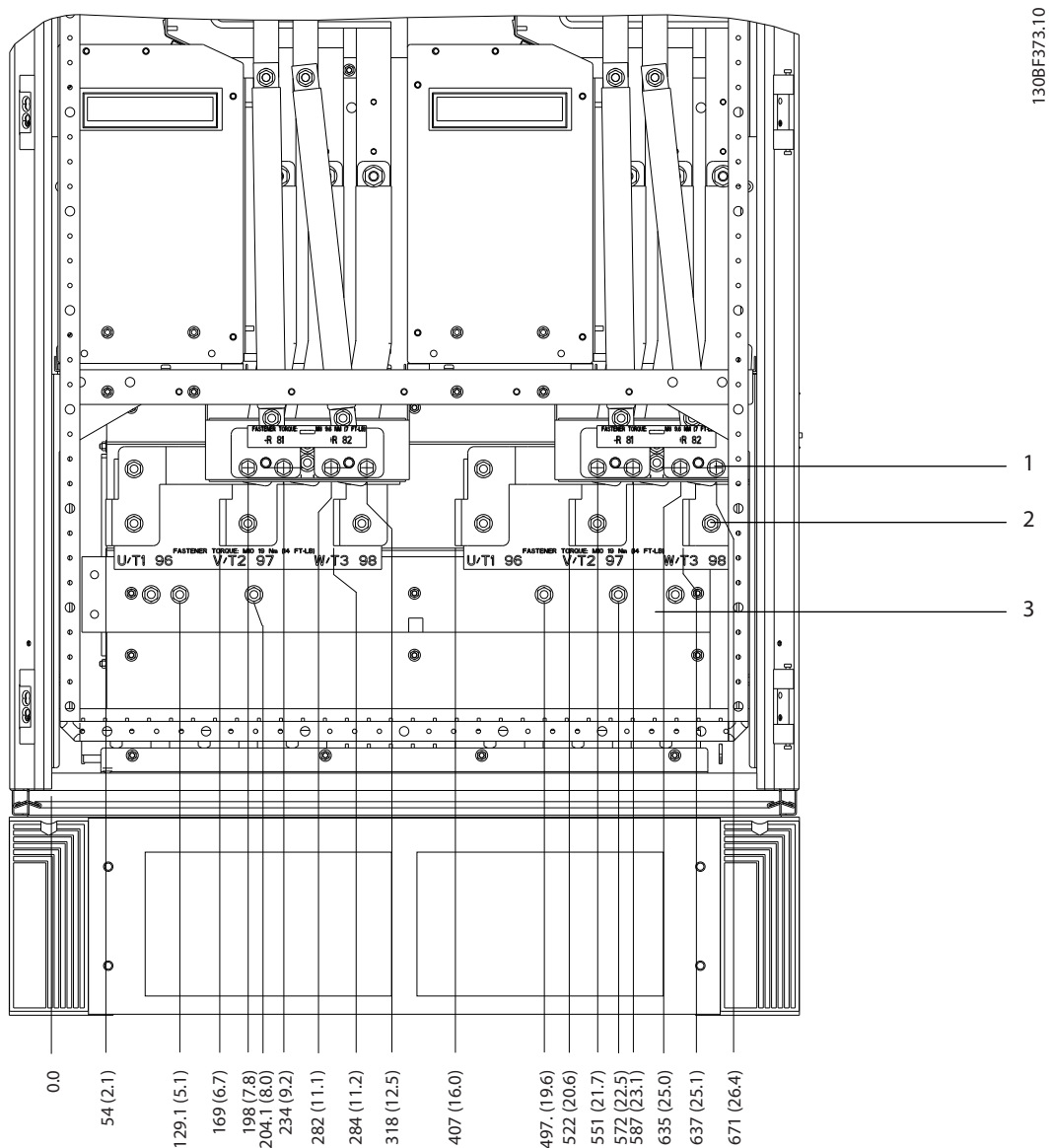
Disegno 8.68 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F10-F13, vista frontale



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

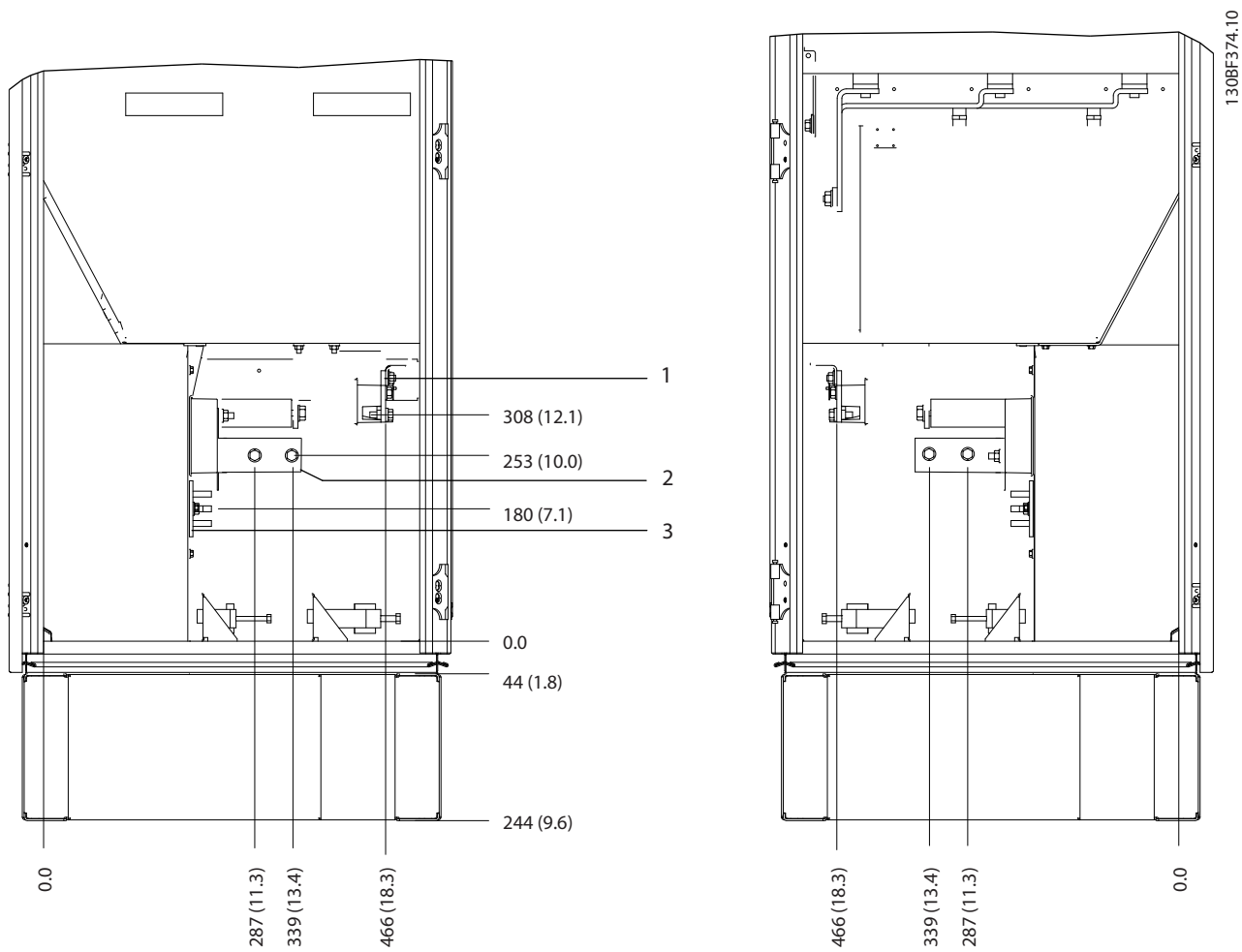
Disegno 8.69 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F10-F13, vista laterale





1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.70 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F10-F11, vista frontale

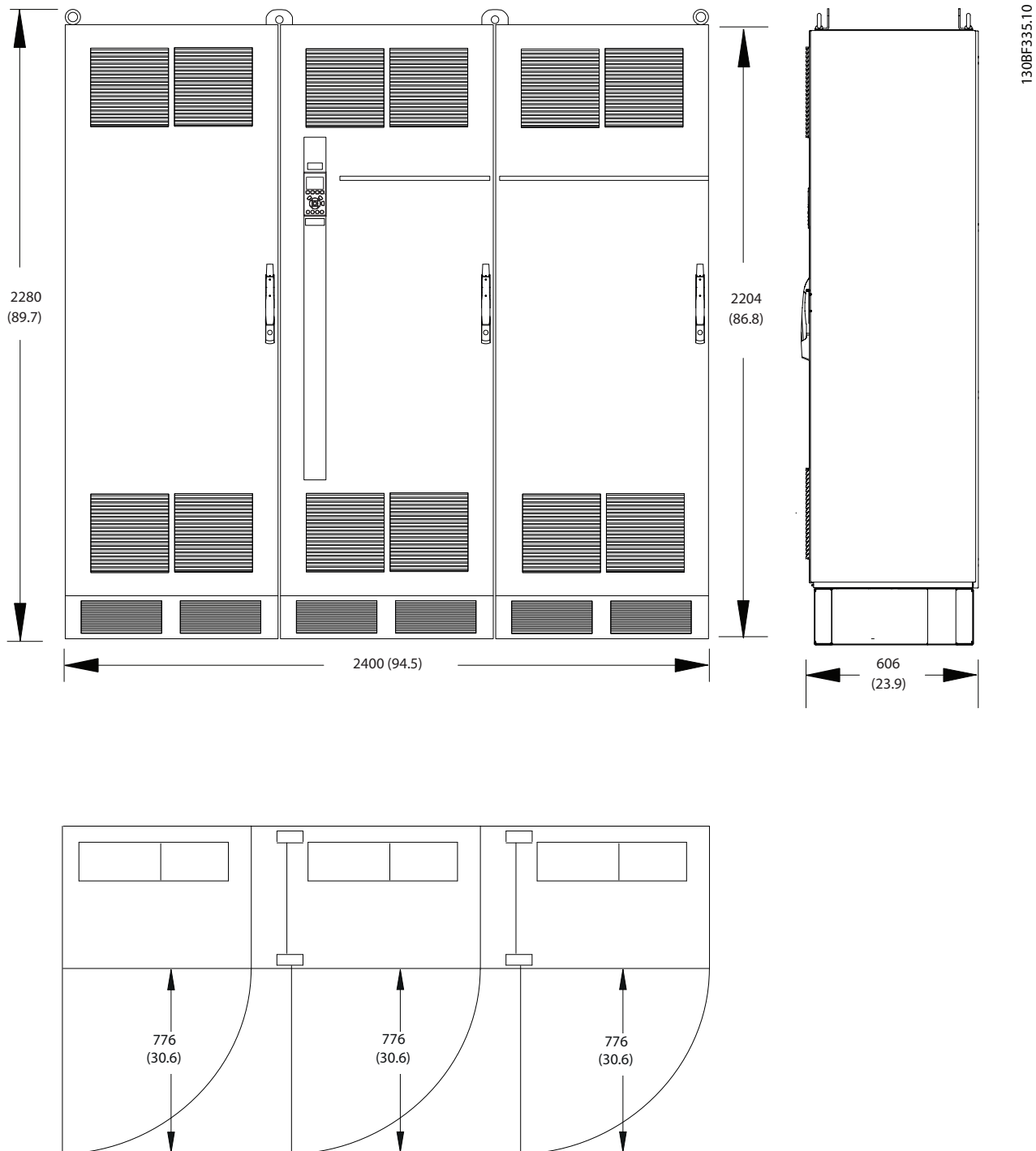


1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.71 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F10-F11, vista laterale

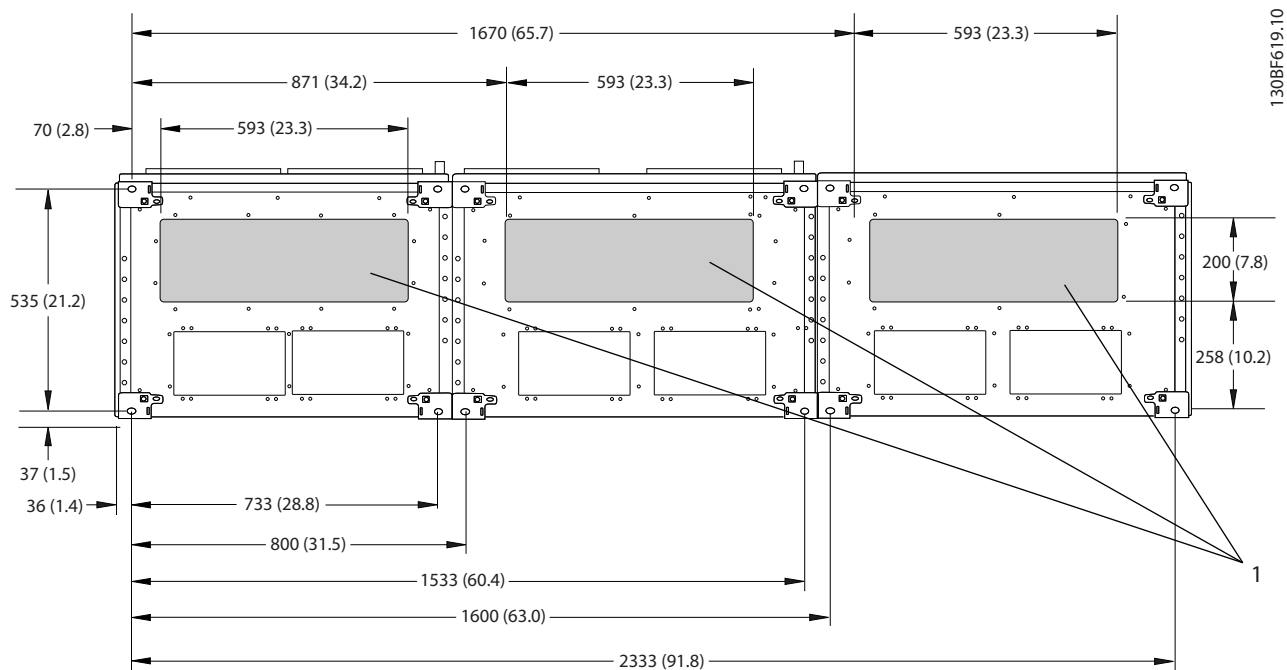
8.10 Dimensioni esterne F11 e dei morsetti

8.10.1 Dimensioni esterne F11



8

Disegno 8.72 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per F11



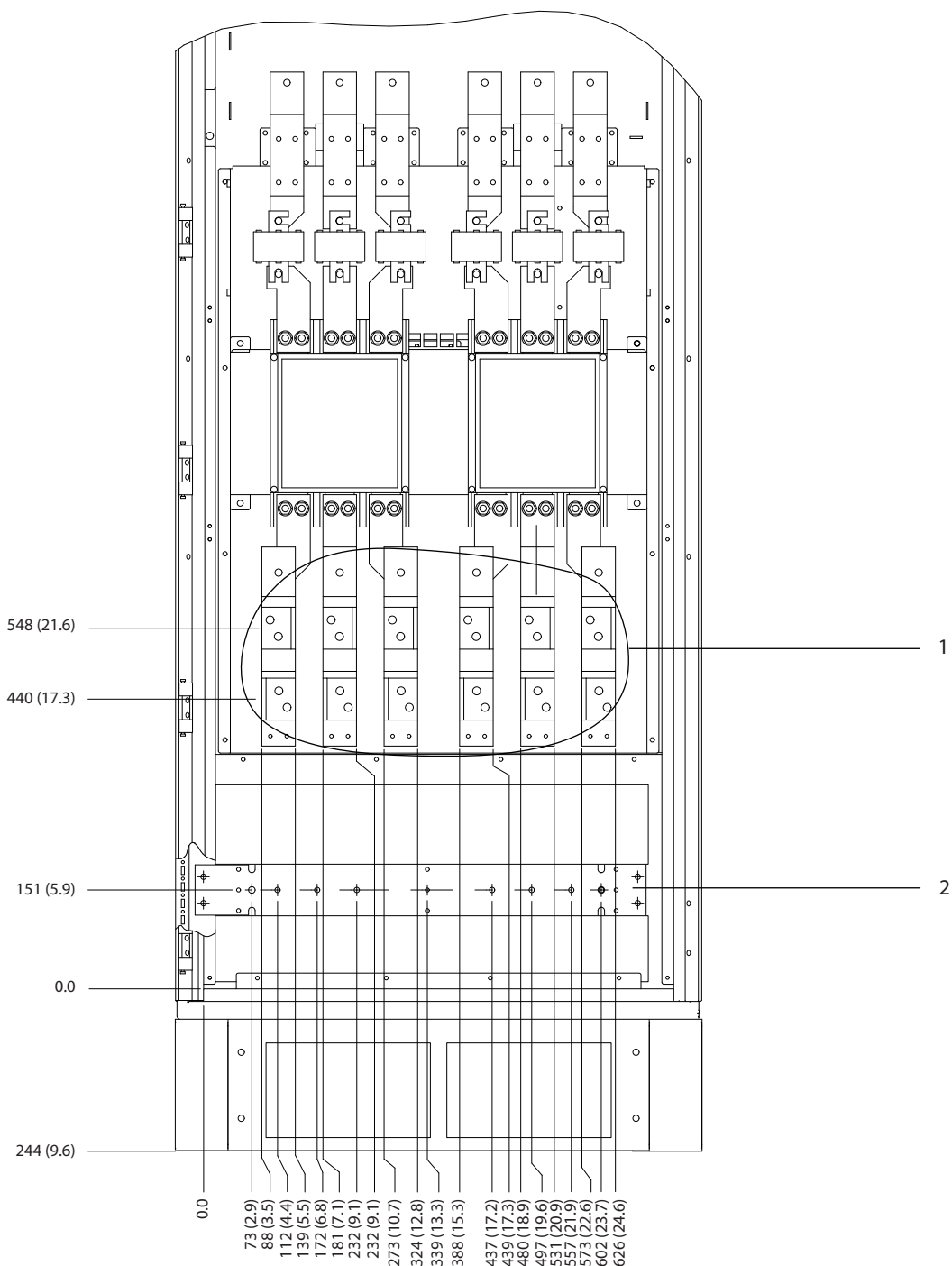
1308F619.10

1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

Disegno 8.73 Dimensioni della piastra passacavi per F11

### 8.10.2 Dimensioni del morsetto F11

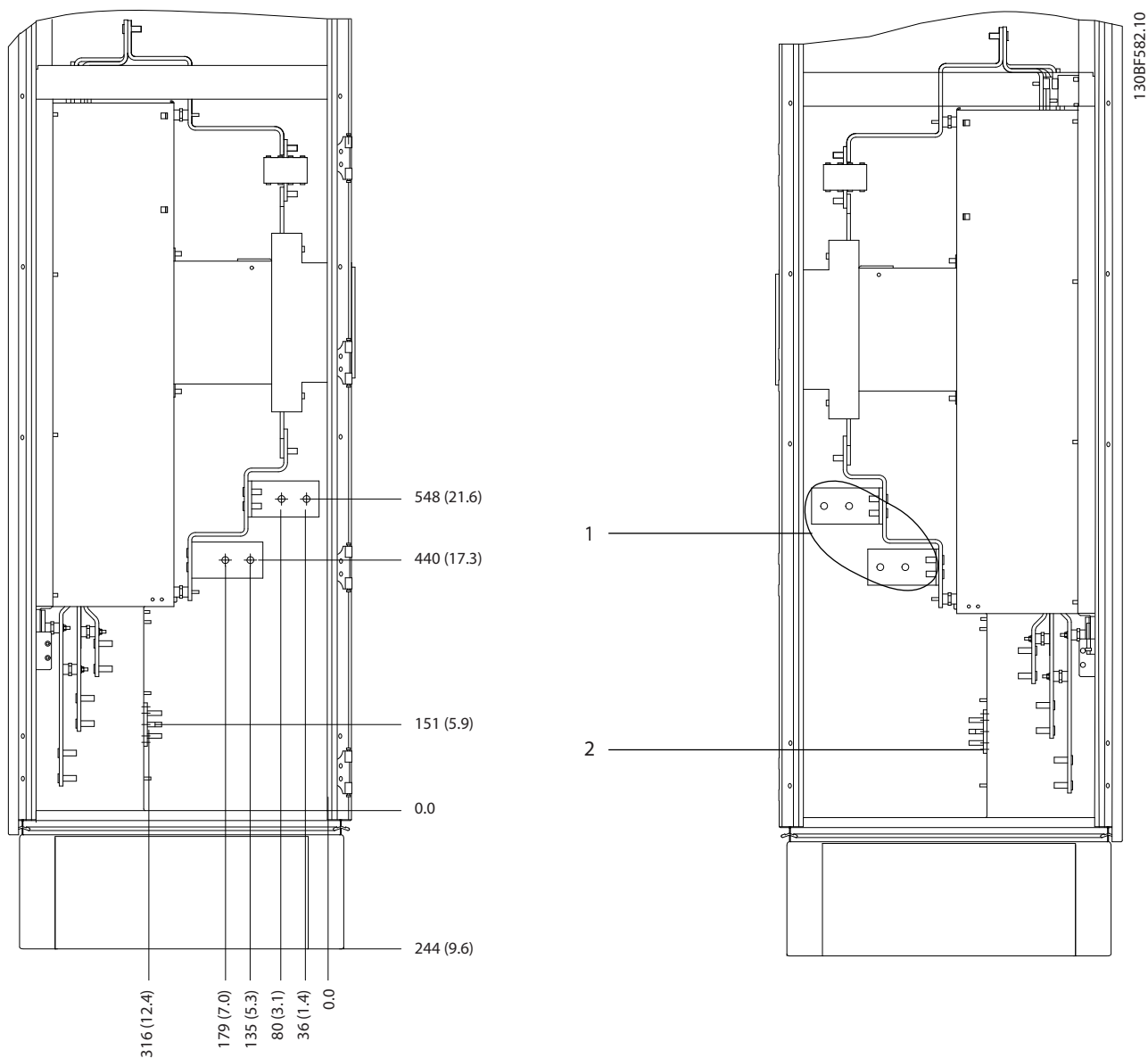
I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettiera standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

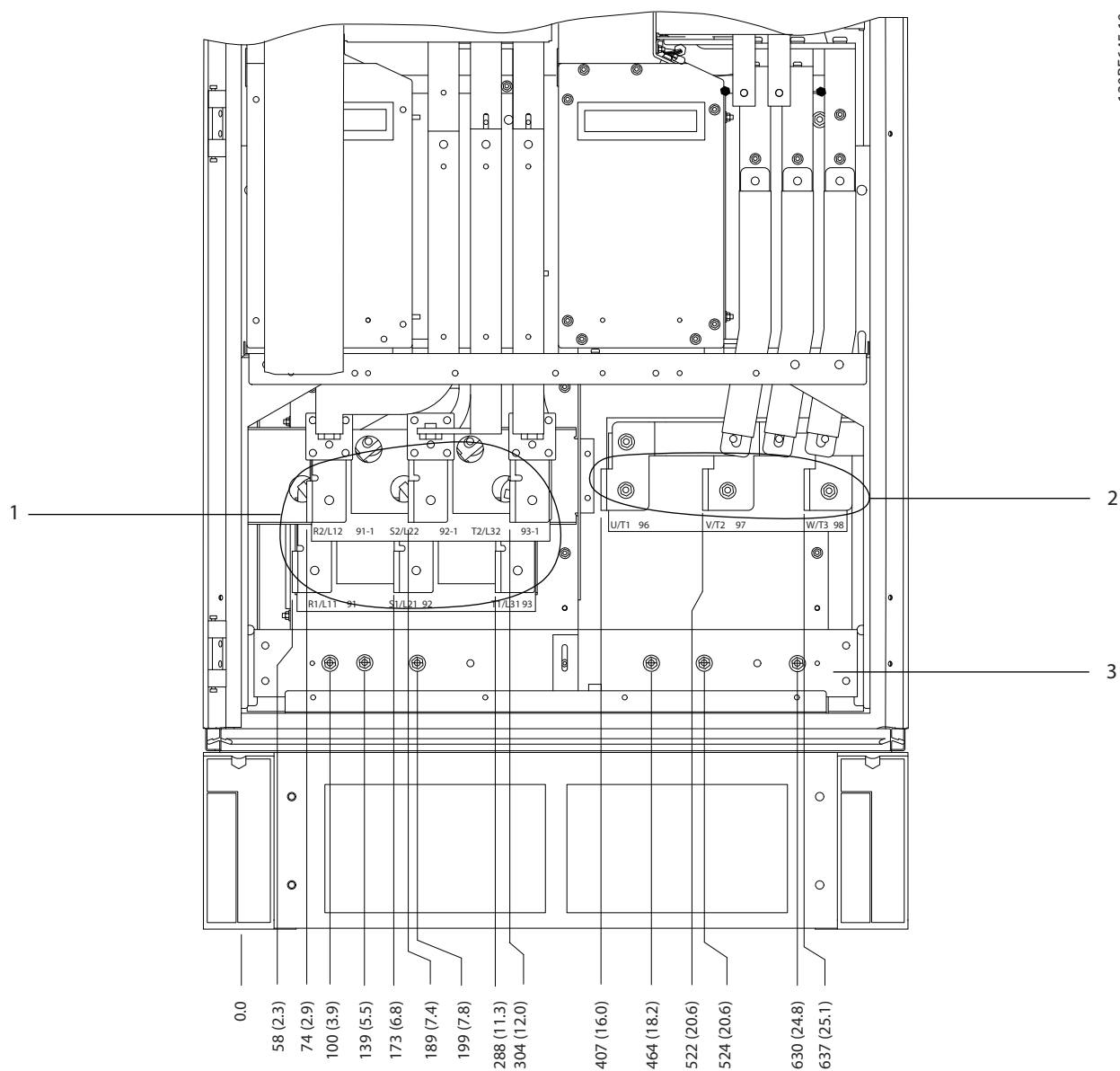
Disegno 8.74 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F11/F13, vista frontale

8



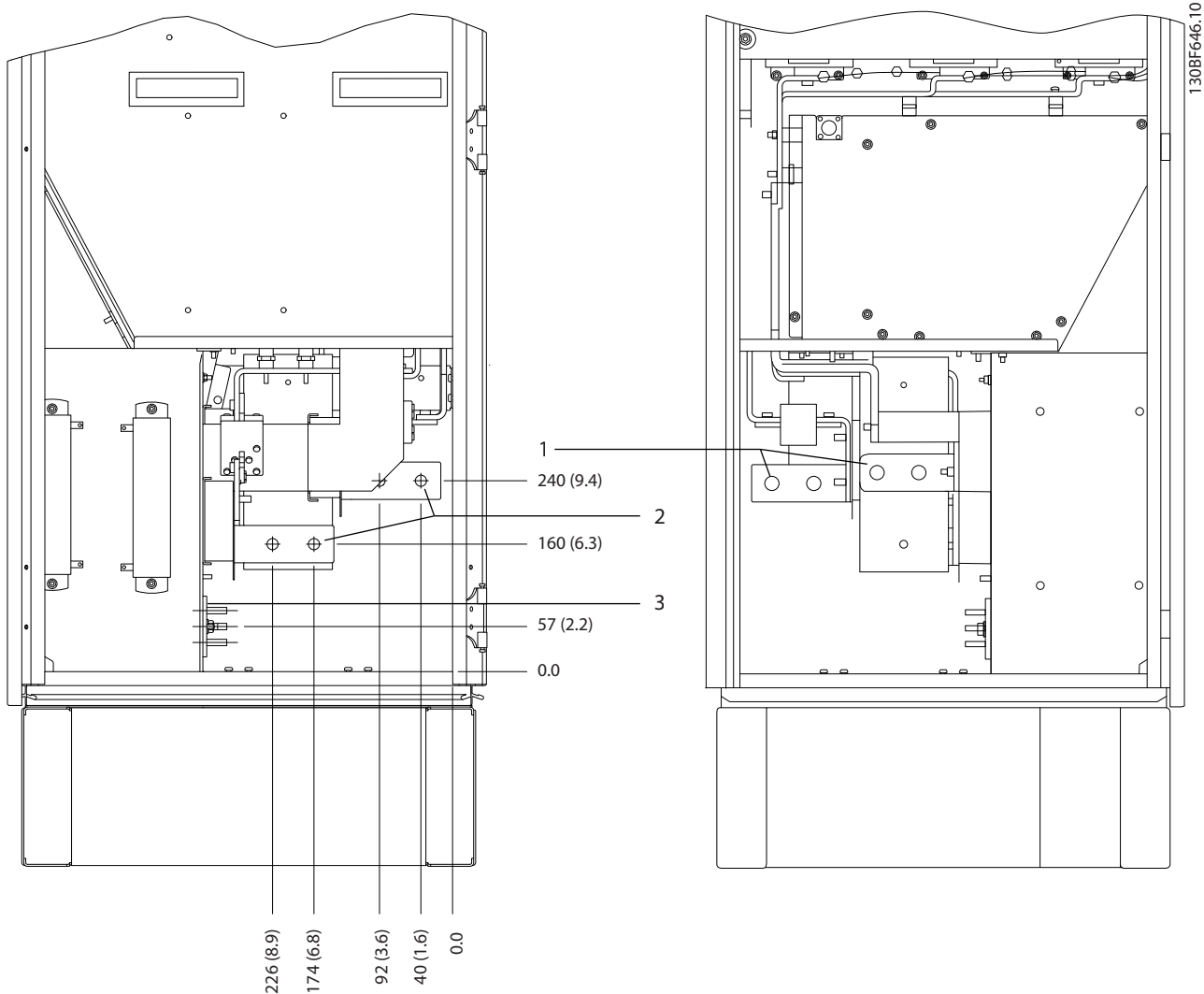
1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.75 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F11/F13, vista laterale



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

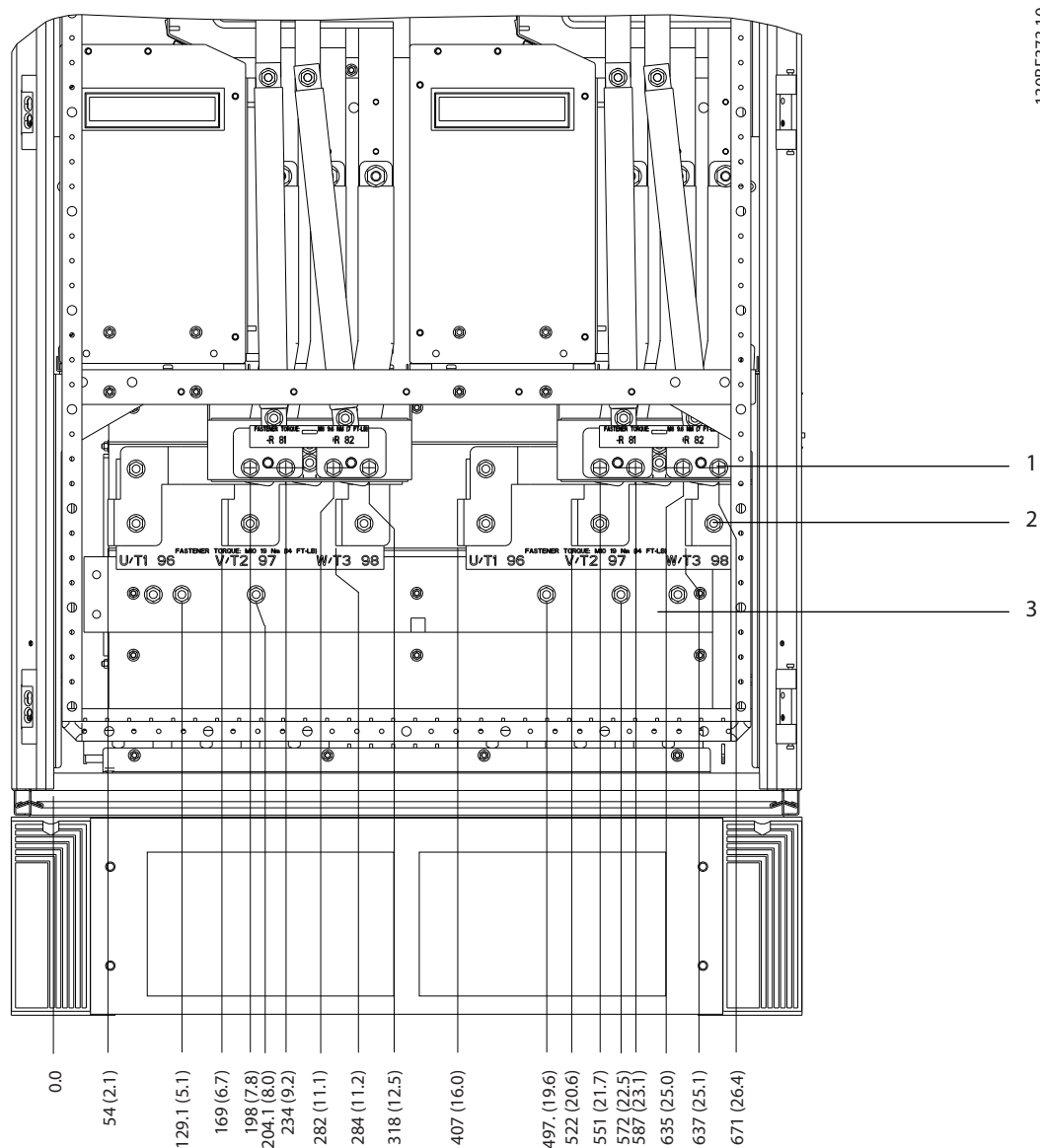
Disegno 8.76 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F10-F13, vista frontale



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.77 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F10-F13, vista laterale

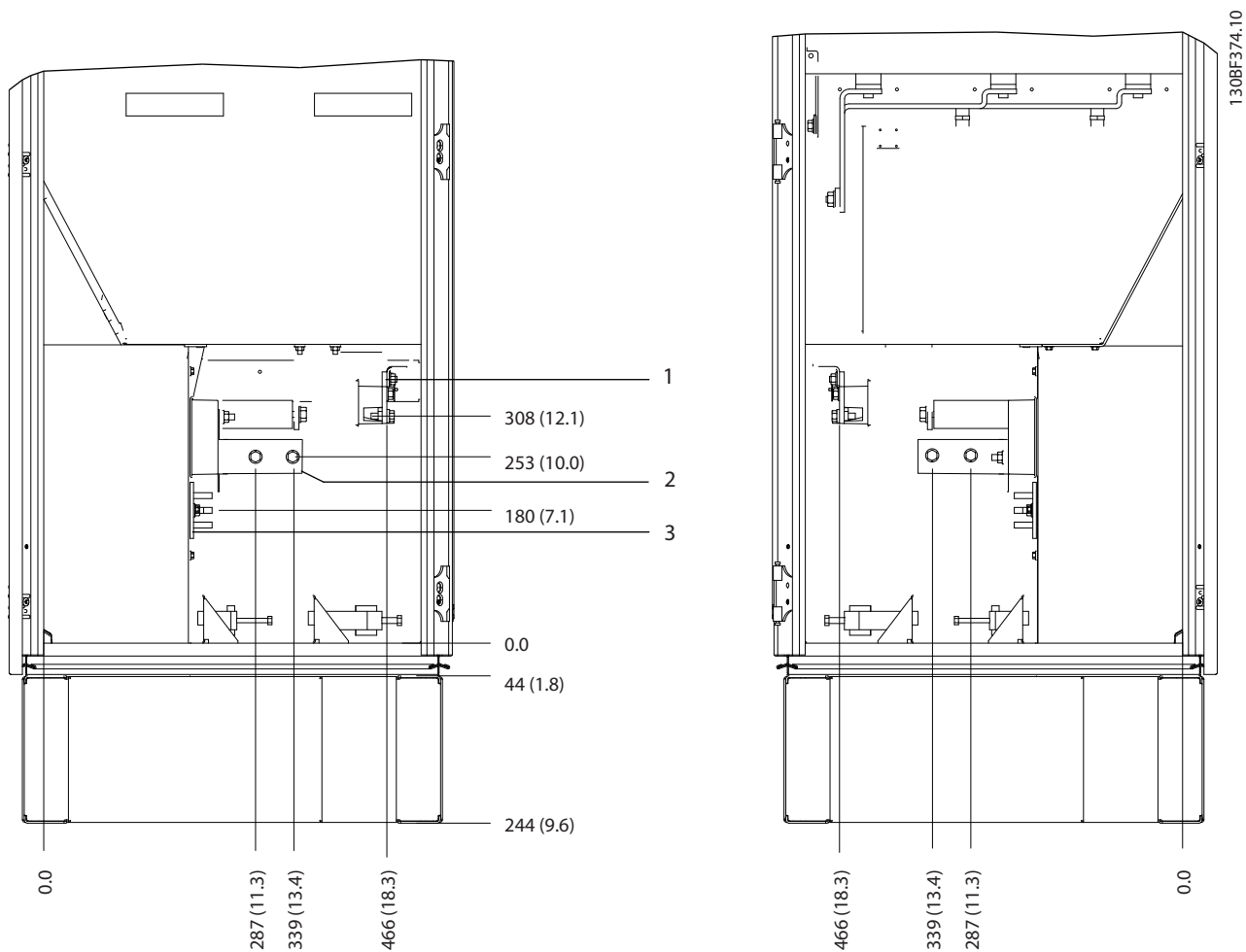




8

1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.78 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F10-F11, vista frontale

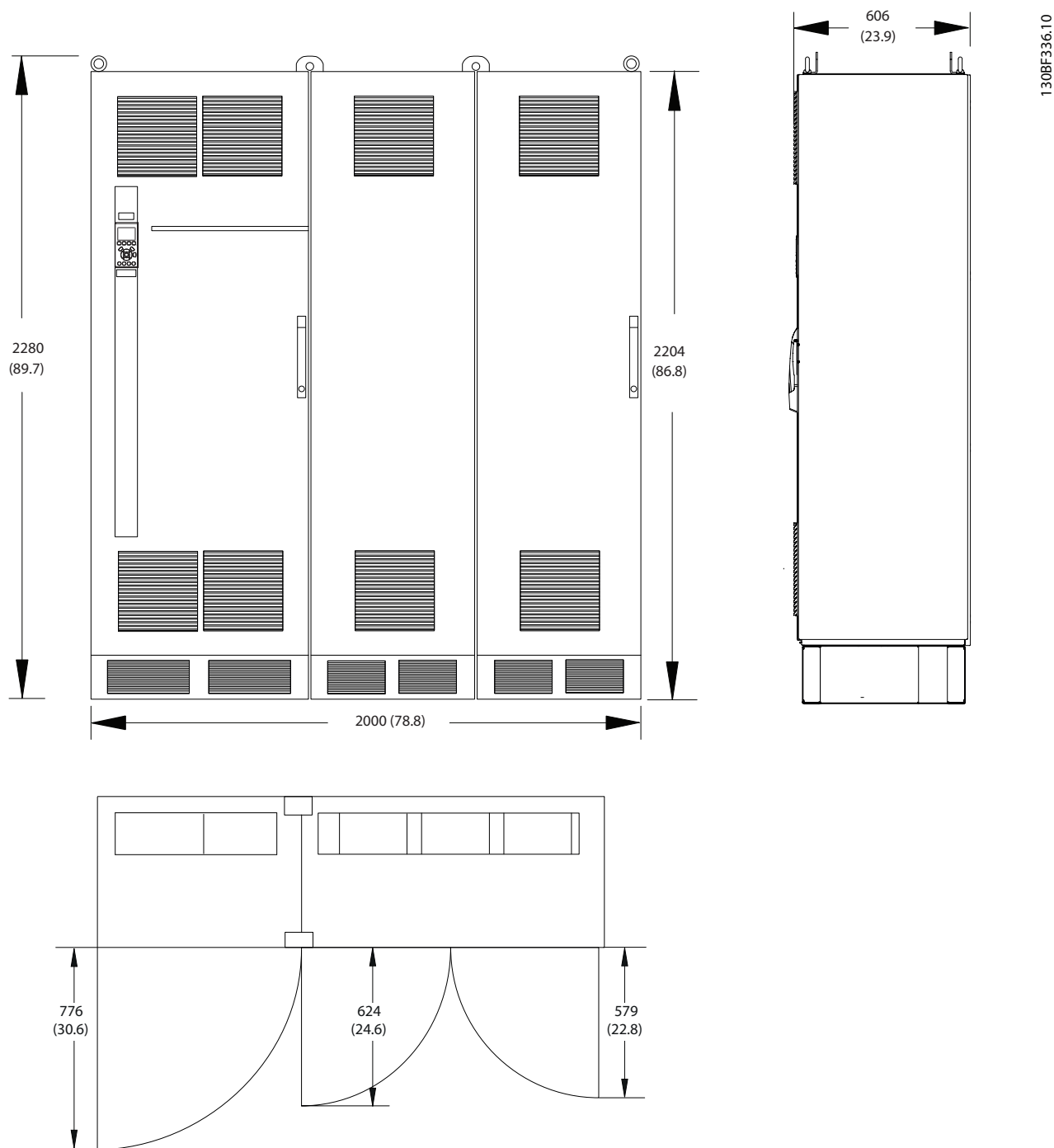


1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.79 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F10-F11, vista laterale

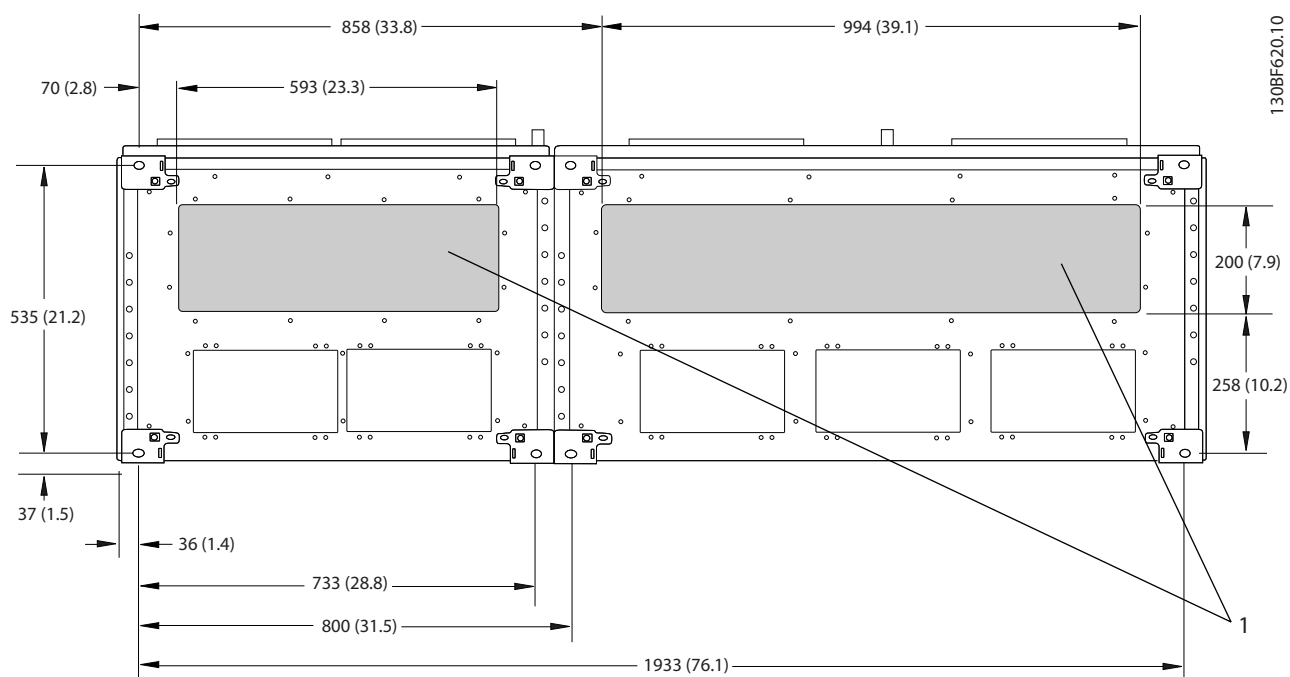
8.11 Dimensioni esterne F12 e dei morsetti

8.11.1 Dimensioni esterne F12



8

Disegno 8.80 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per F12

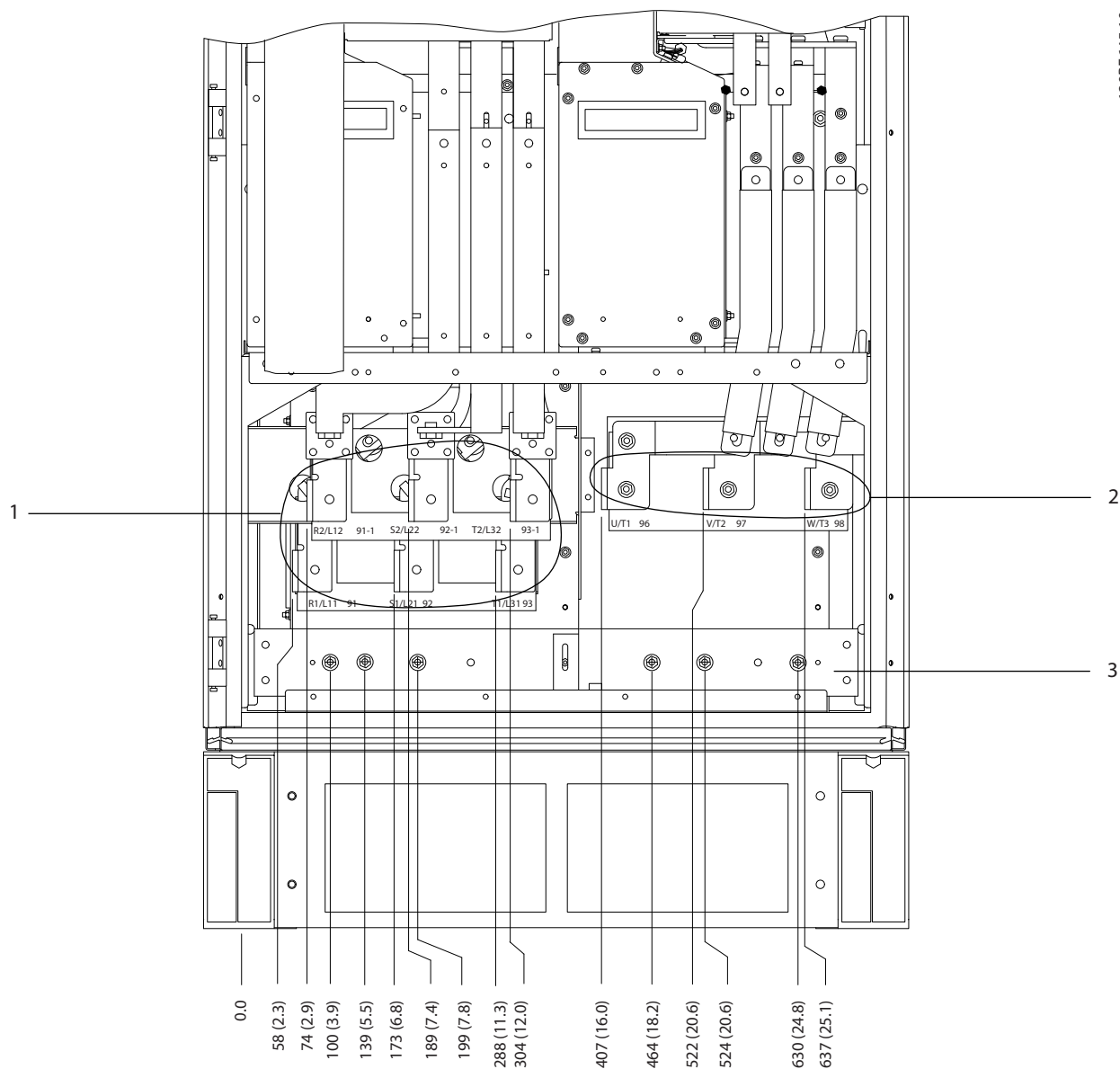


1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

Disegno 8.81 Dimensioni della piastra passacavi per F12

### 8.11.2 Dimensioni del morsetto F12

I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettiera standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.



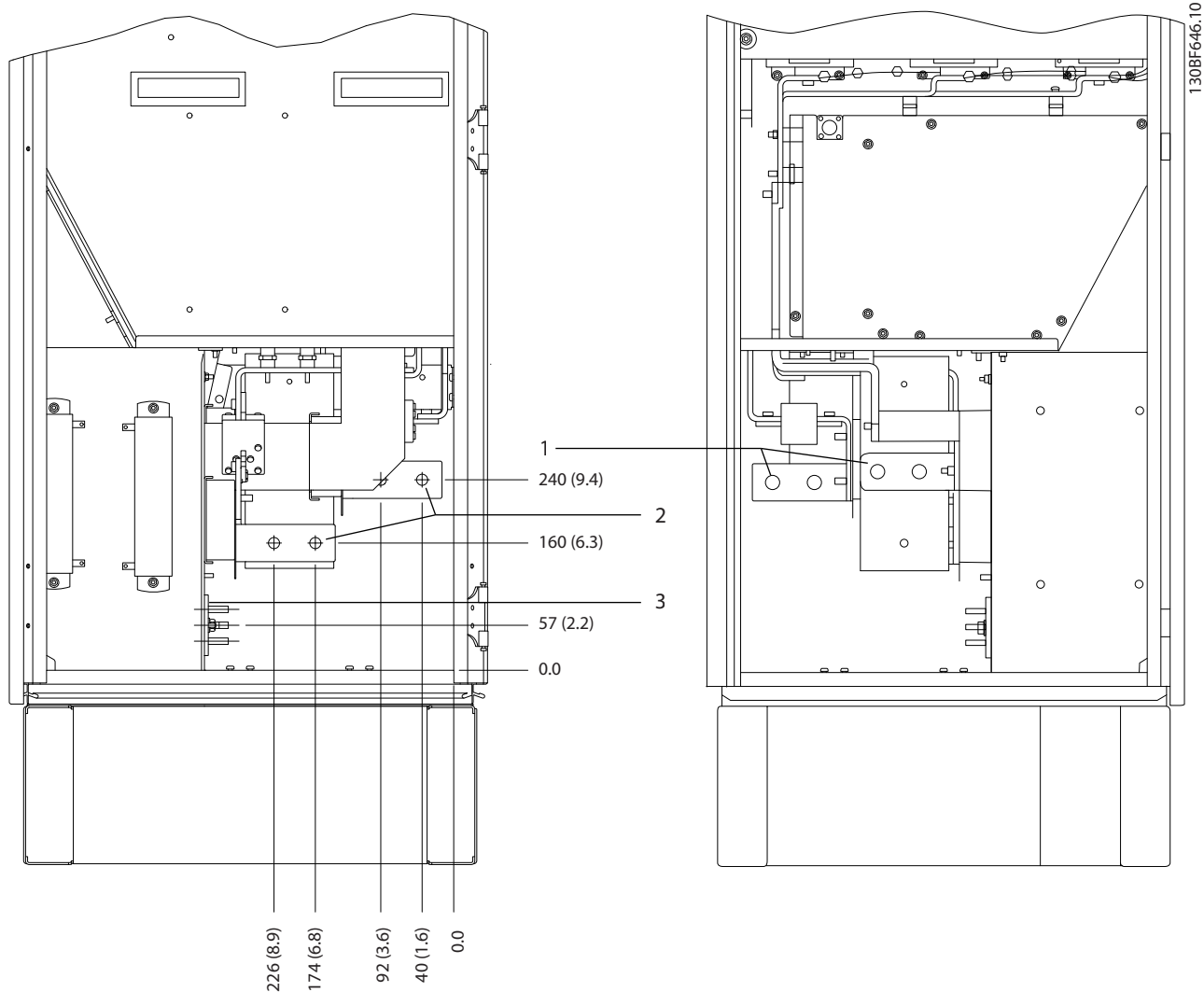
1308F645.10

8

1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

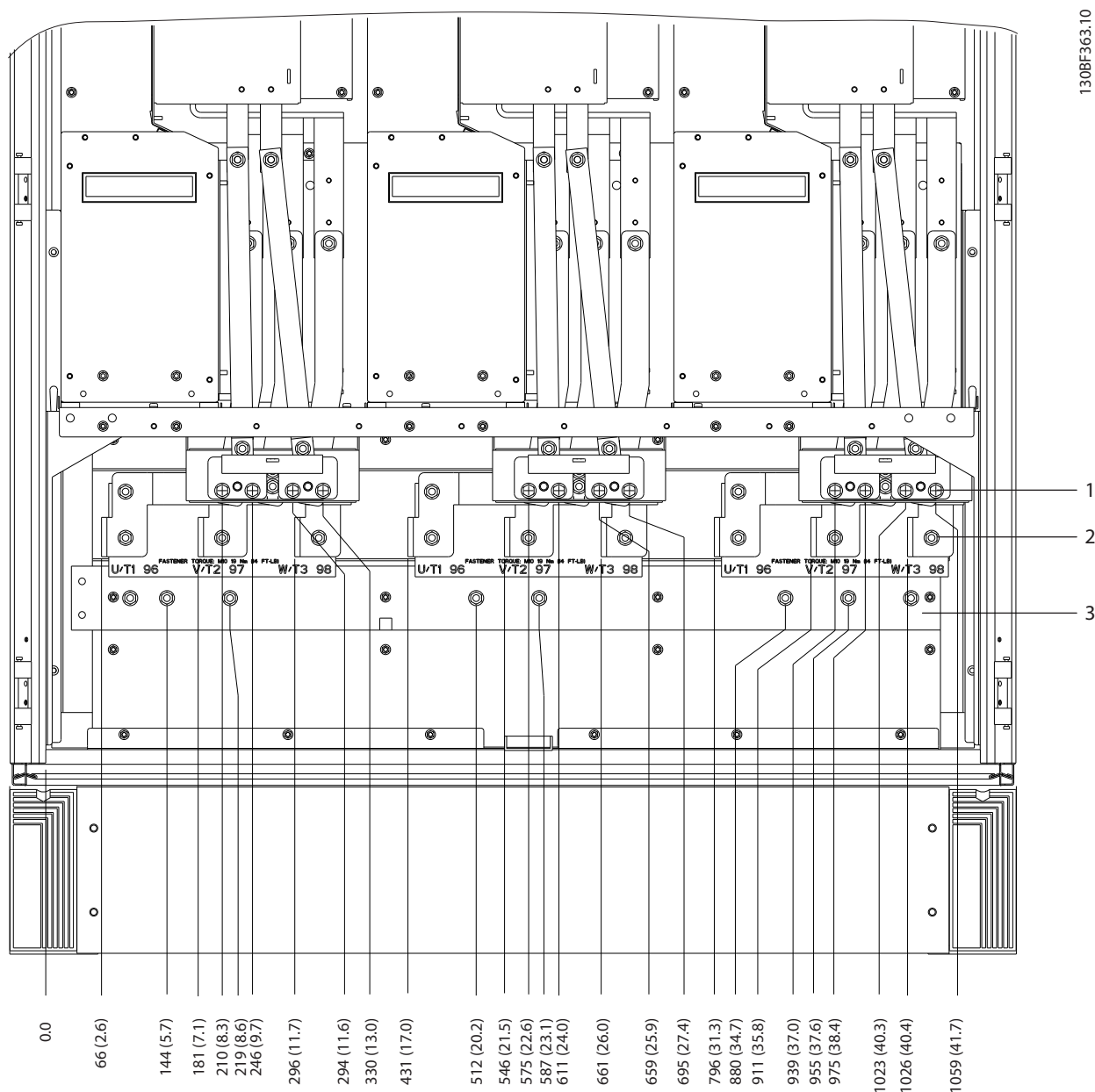
Disegno 8.82 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F10-F13, vista frontale

8



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.83 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F10-F13, vista laterale

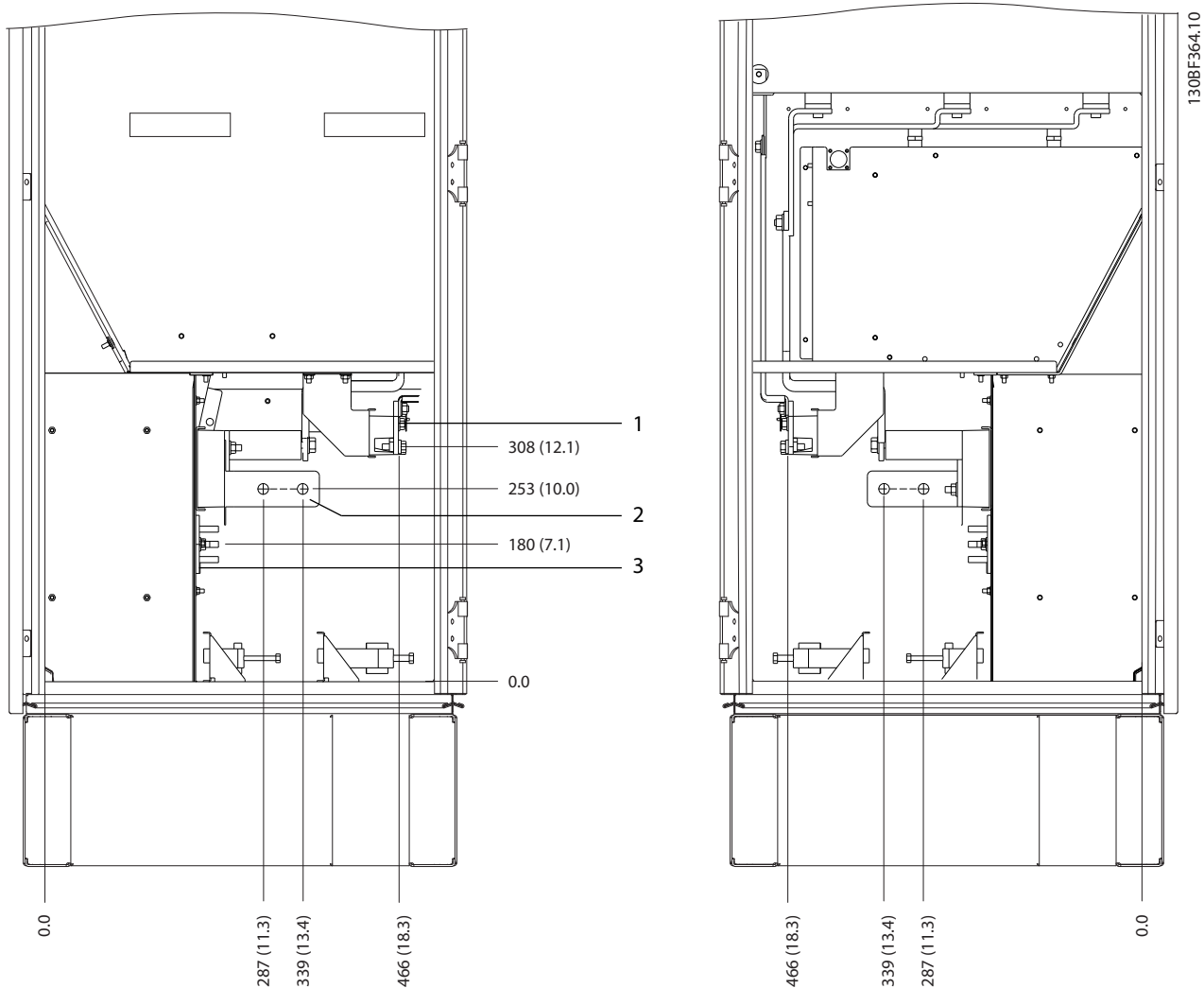


8

1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.84 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F12-F13, vista frontale

8



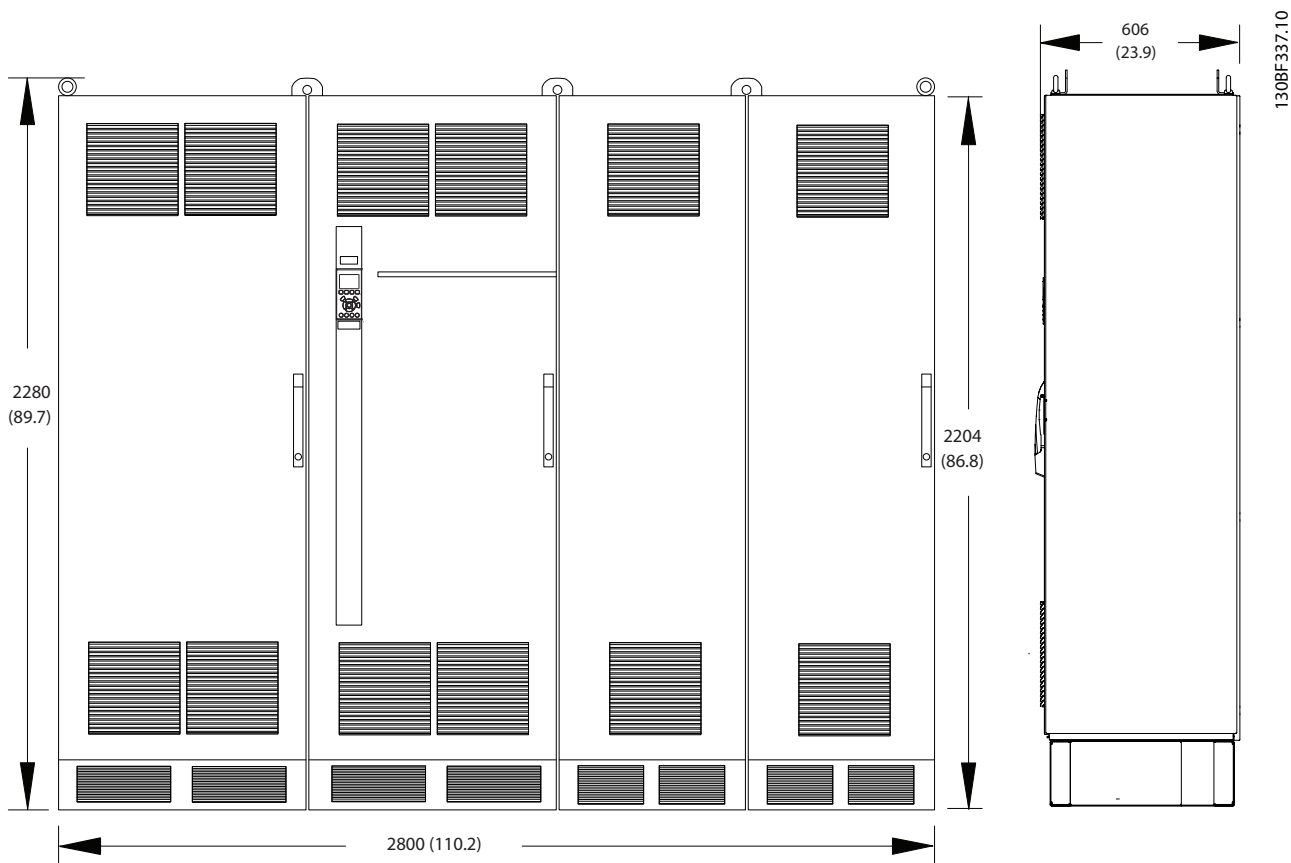
1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.85 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F12-F13, vista laterale

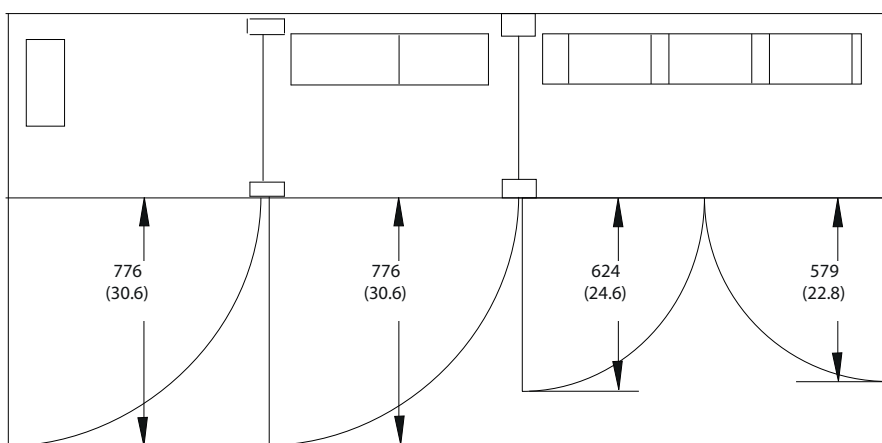


8.12 Dimensioni esterne F13 e dei morsetti

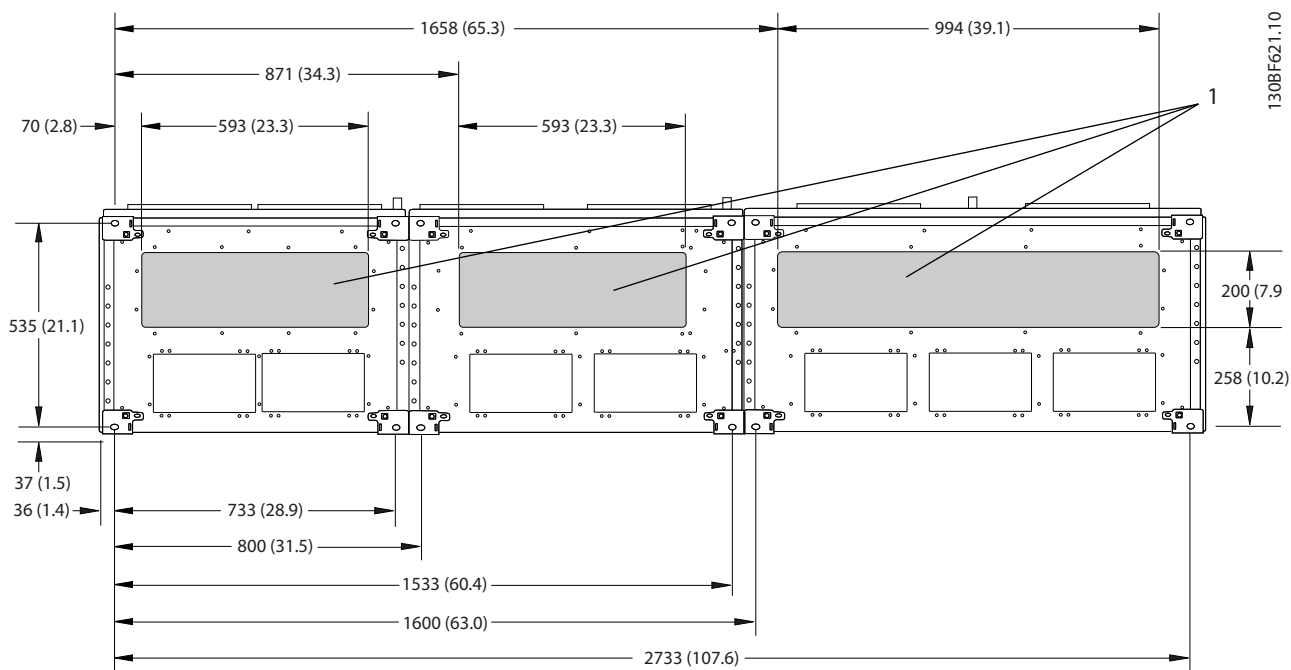
8.12.1 Dimensioni esterne F13



8



Disegno 8.86 Dimensioni anteriore, laterale e dello spazio per la porta per F13

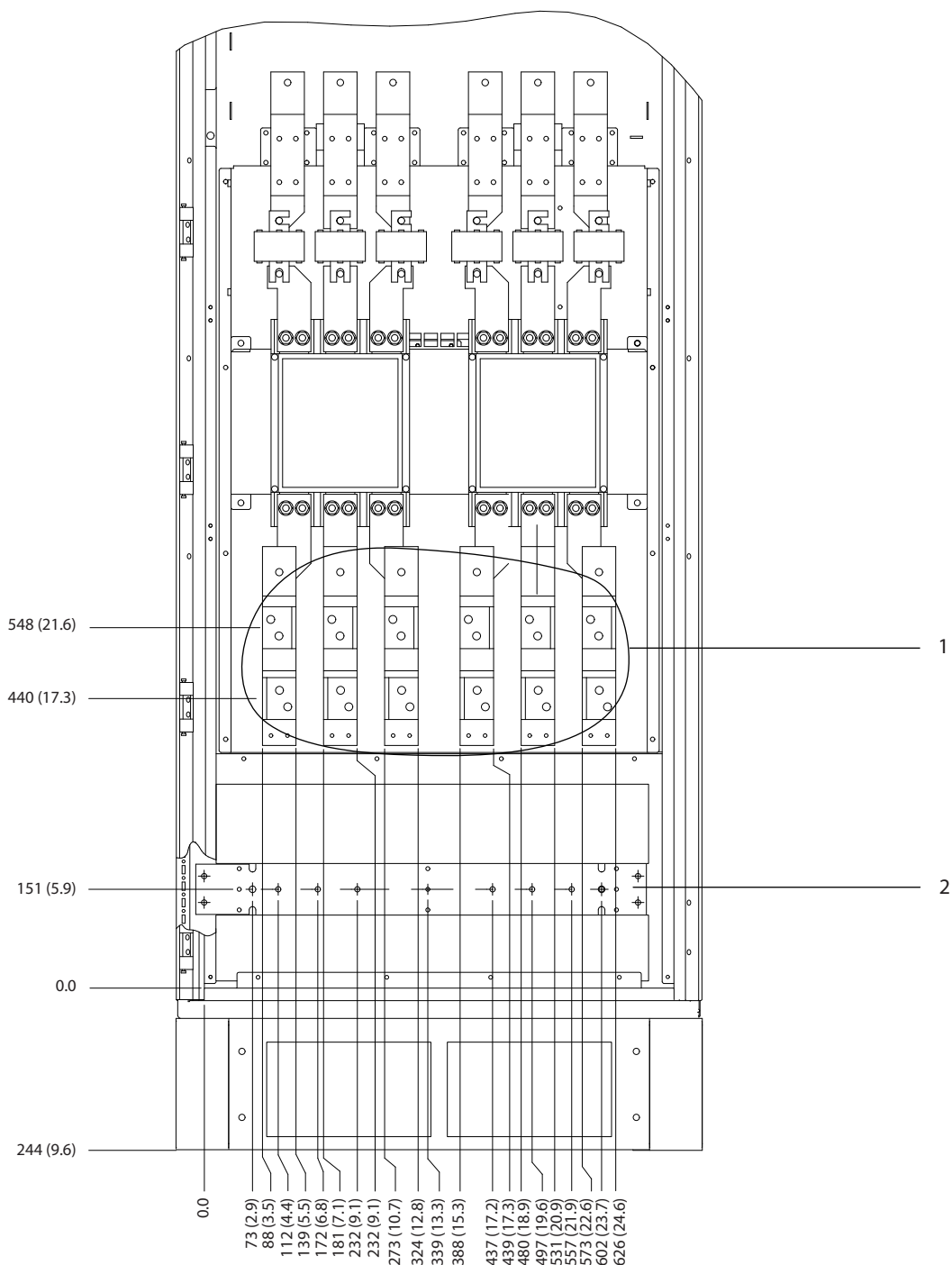


1	Lato rete	2	Lato motore
---	-----------	---	-------------

Disegno 8.87 Dimensioni della piastra passacavi per F13

### 8.12.2 Dimensioni del morsetto F13

I cavi di potenza sono pesanti e difficili da piegare. Per facilitare l'installazione dei cavi valutare la posizione migliore per il convertitore di frequenza. Ciascun morsetto consente di utilizzare fino a quattro cavi con capicorda o una morsettiera standard. La terra è collegata al punto di terminazione attinente nel convertitore di frequenza.

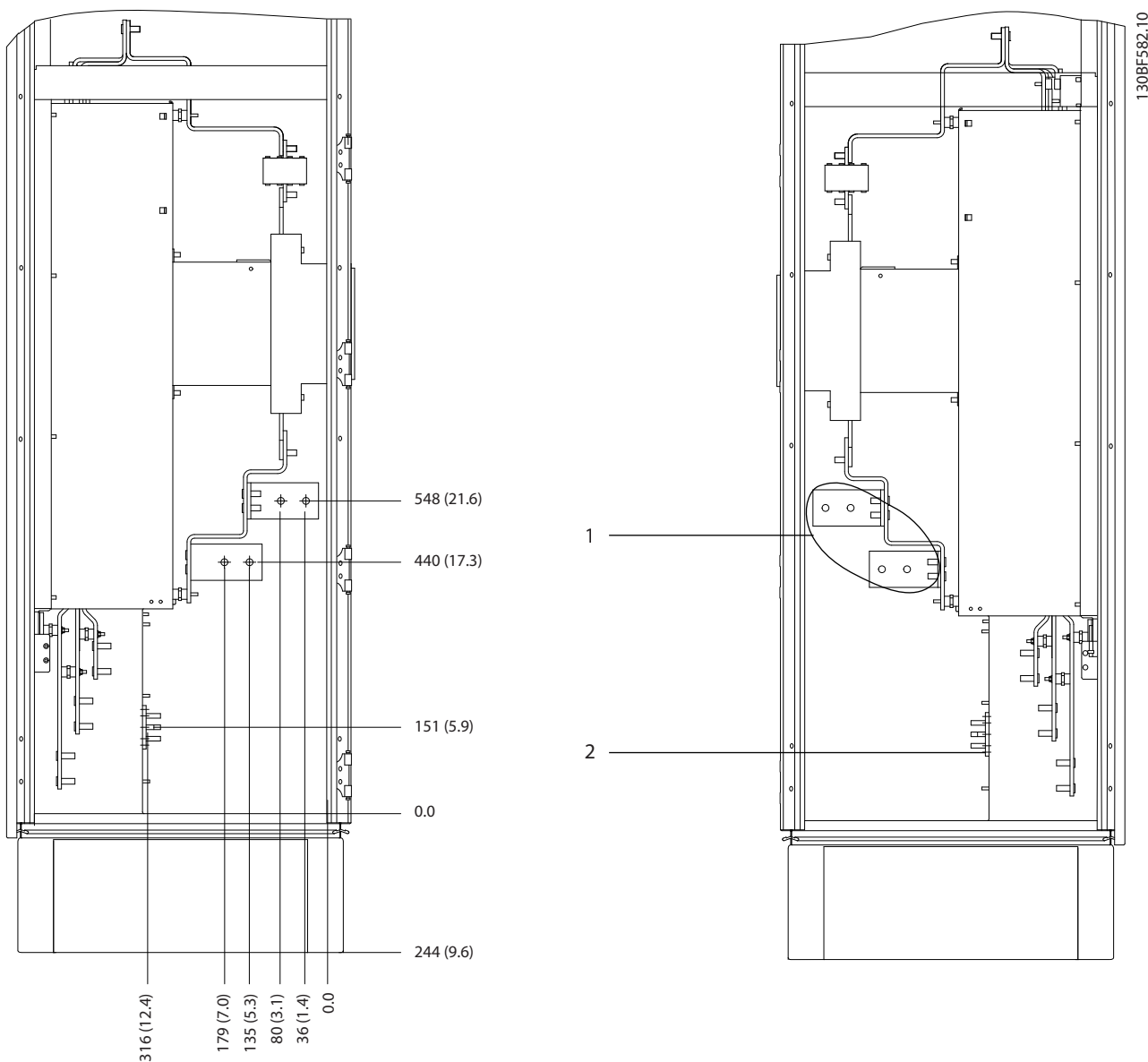


130BF581.10

1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

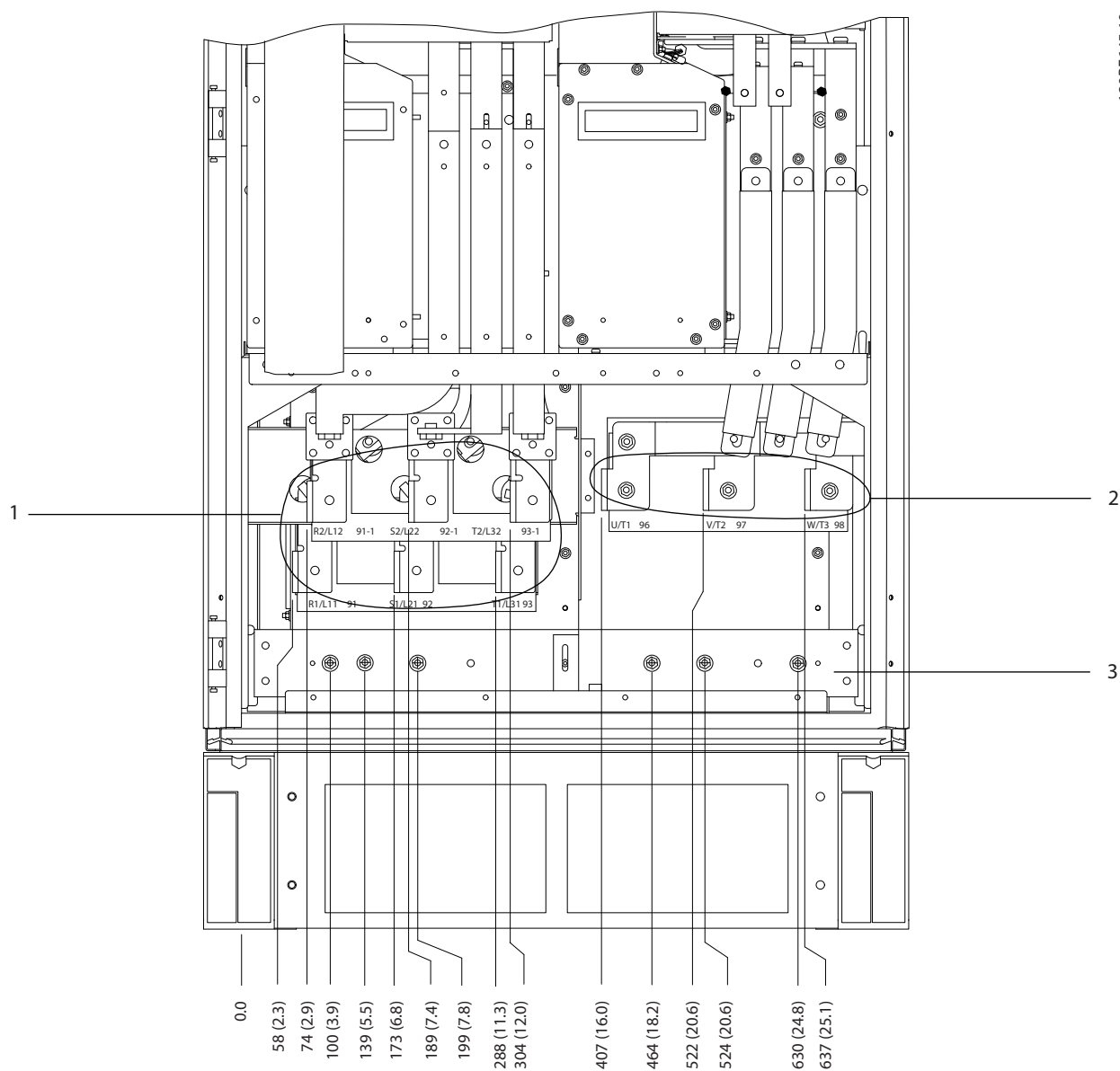
Disegno 8.88 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F11/F13, vista frontale

8



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

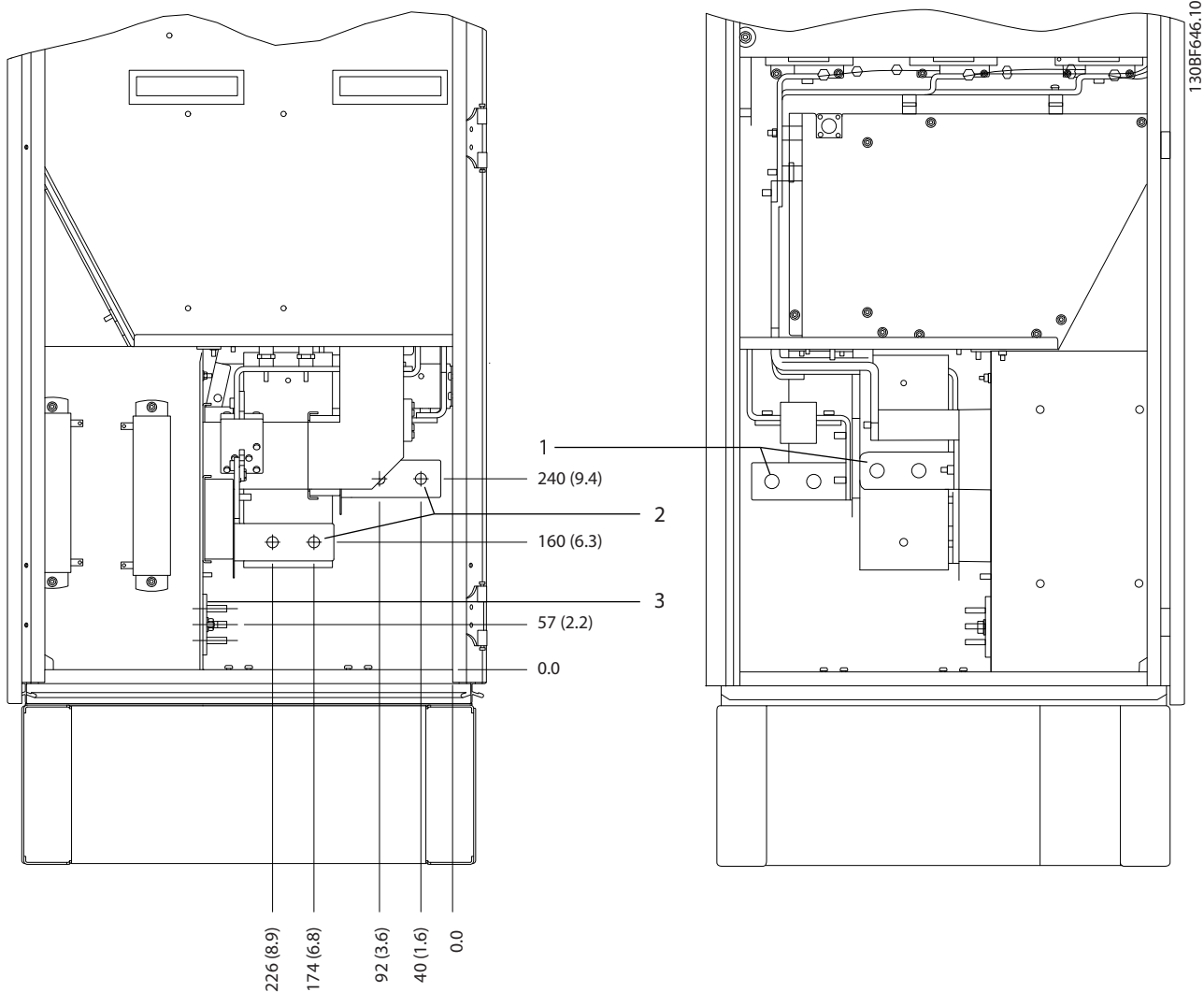
Disegno 8.89 Dimensioni dei morsetti per armadio opzionale F11/F13, vista laterale



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

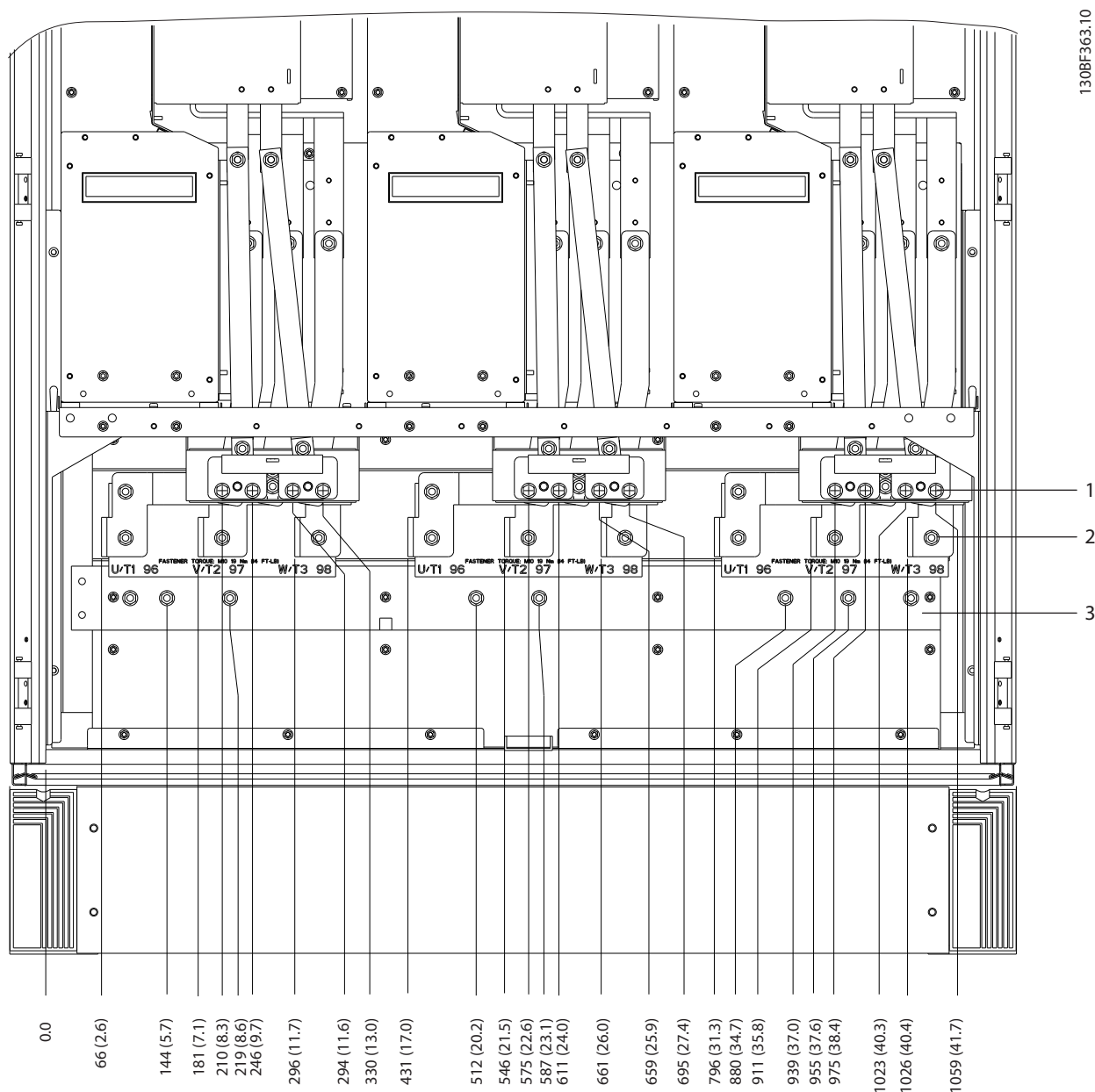
Disegno 8.90 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F10-F13, vista frontale

8



1	Morsetti di rete	2	Sbarra di terra
---	------------------	---	-----------------

Disegno 8.91 Dimensioni dei morsetti per armadio raddrizzatore F10-F13, vista laterale

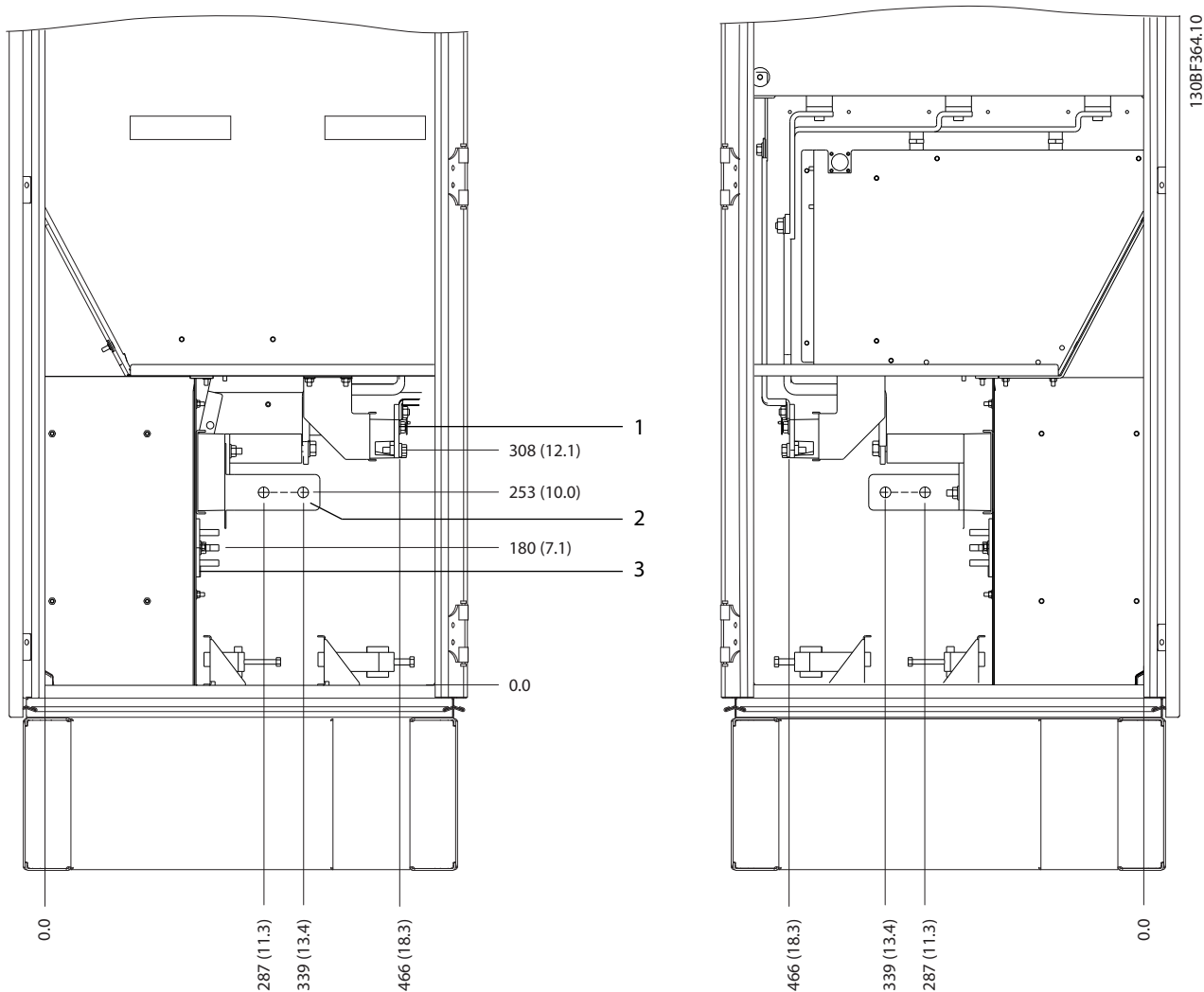


8

1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.92 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F12-F13, vista frontale

8



1	Morsetti freno	3	Sbarra di terra
2	Morsetti del motore	-	-

Disegno 8.93 Dimensioni dei morsetti per armadio inverter F12-F13, vista laterale



## 9 Considerazioni sull'installazione meccanica

### 9.1 Immagazzinamento

Stoccare il convertitore in un luogo asciutto. Mantenere l'apparecchiatura sigillata nella sua confezione fino all'installazione. Fare riferimento al *capitolo 7.5.1 Condizioni ambientali* per la temperatura ambiente raccomandata.

Non è necessaria una formatura (carica del condensatore) periodica durante l'immagazzinamento, a meno che il tempo di immagazzinamento non superi i 12 mesi.

### 9.2 Sollevamento dell'unità

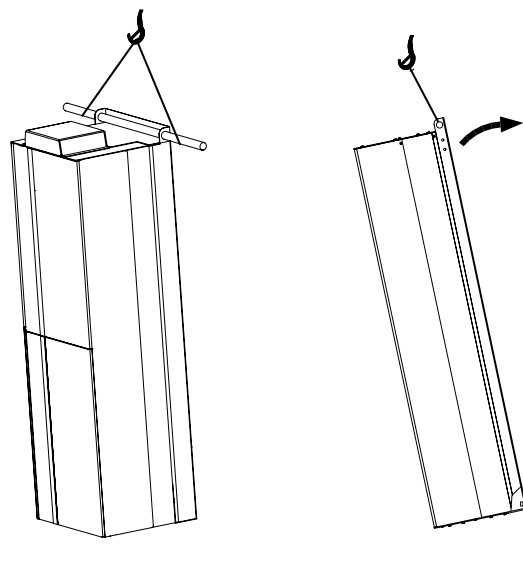
Sollevare il convertitore di frequenza utilizzando sempre gli occhielli di sollevamento appositi. Utilizzare una barra per evitare di piegare i fori di sollevamento.

#### **AVVISO**

#### **RISCHIO DI LESIONI O MORTE**

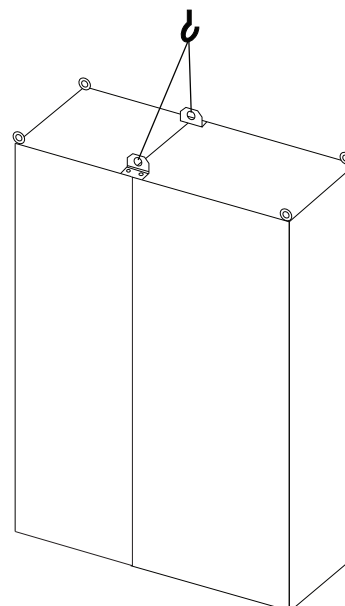
Attenersi alle norme di sicurezza locali per il sollevamento di carichi pesanti. L'inosservanza delle raccomandazioni e delle norme di sicurezza locali può causare lesioni mortali o gravi.

- Assicurarsi che l'apparecchiatura di sollevamento sia in buone condizioni operative.
- Vedere il *capitolo 4 Panoramica dei prodotti* per conoscere il peso dei frame di diverse dimensioni.
- Diametro massimo della sbarra: 20 mm (0,8 pollici).
- Angolo tra la parte superiore del convertitore di frequenza e il cavo di sollevamento: 60° o maggiore.



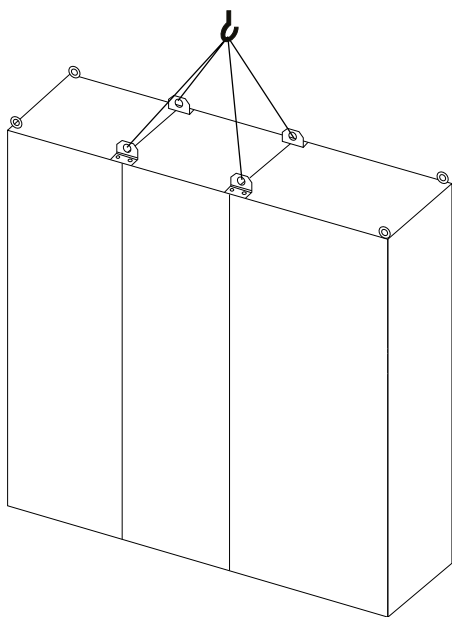
130BF990.10

Disegno 9.1 Metodi di sollevamento consigliati per frame E1-E2



130BF991.10

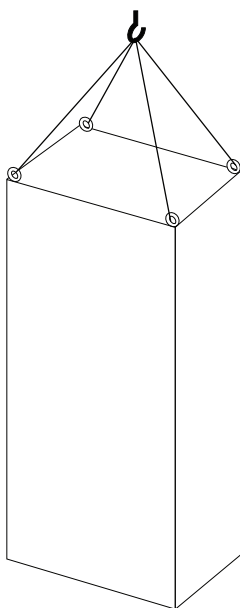
Disegno 9.2 Metodi di sollevamento consigliati per frame F1/F2/F9/F10



130BF992.10

Disegno 9.3 Metodi di sollevamento consigliati per frame F3/F4/F11/F12/F13

9



130BF993.10

Disegno 9.4 Metodi di sollevamento consigliati per frame F8

## 9.3 Ambiente di esercizio

In ambienti con liquidi, particelle o gas corrosivi trasportati dall'aria, assicurarsi che il grado IP e il tipo di apparecchiatura corrispondano all'ambiente di installazione. Per specifiche relative alle condizioni ambiente vedere il capitolo 7.5 Condizioni ambientali.

### **AVVISO!**

#### CONDENSA

L'umidità può condensare sui componenti elettronici e provocare cortocircuiti. Evitare l'installazione in aree soggette a gelate. Quando il convertitore è più freddo dell'aria ambiente installare un riscaldatore opzionale. Il funzionamento in modalità stand-by riduce il rischio di condensa, purché la dissipazione di potenza mantenga il circuito privo di umidità.

### **AVVISO!**

#### CONDIZIONI AMBIENTE ESTREME

Le temperature troppo basse o troppo elevate compromettono prestazioni e durata utile dell'unità.

- Non utilizzare in ambienti con temperatura ambiente superiore a 55 °C (131 °F).
- Il convertitore può essere utilizzato a temperature fino a -10 °C (14 °F). Tuttavia, il funzionamento corretto a carico nominale è garantito soltanto a temperature di 0 °C (32 °F) o superiori.
- Se la temperatura ambiente supera i limiti, può essere necessario un condizionamento dell'aria supplementare dell'armadio o del luogo di installazione.

### 9.3.1 Gas

I gas aggressivi, quali il solfuro di idrogeno, il cloro o l'ammoniaca, possono danneggiare i componenti elettrici e meccanici. L'unità si avvale di schede di circuito con rivestimento conforme per ridurre gli effetti dei gas aggressivi. Per le specifiche e i gradi della classe di rivestimento conforme vedere il capitolo 7.5 Condizioni ambientali.

### 9.3.2 Polvere

In caso di installazione del convertitore in ambienti polverosi prestare attenzione a quanto segue.

#### Manutenzione periodica

Quando sui componenti elettronici si accumula polvere, agisce come uno strato isolante. Questo strato riduce la capacità di raffreddamento dei componenti e i componenti si riscaldano. L'ambiente più caldo riduce la durata dei componenti elettronici.

Mantenere il dissipatore e le ventole privi di accumuli di polvere. Per maggiori informazioni su assistenza e manutenzione consultare la guida operativa.

### Ventole di raffreddamento

Le ventole forniscono il flusso d'aria necessario per raffreddare il convertitore. Quando le ventole sono esposte ad ambienti polverosi, la polvere può danneggiare i cuscinetti delle ventole provocando il guasto precoce delle ventole stesse. La polvere può inoltre accumularsi sulle pale della ventola, causando un disequilibrio che può impedire alle ventole di raffreddare adeguatamente l'unità.

### 9.3.3 Atmosfere potenzialmente esplosive



#### ATMOSFERA ESPLOSIVA

**Non installare il convertitore di frequenza in un'atmosfera potenzialmente esplosiva. Installare l'unità in un armadio al di fuori di quest'area. La mancata osservanza di queste istruzioni aumenta il rischio di morte e di lesioni gravi.**

I sistemi fatti funzionare in atmosfere potenzialmente esplosive devono soddisfare condizioni speciali. La direttiva UE 94/9/CE (ATEX 95) classifica il funzionamento dei dispositivi elettronici in atmosfere potenzialmente esplosive.

- La classe d impone che un'eventuale scintilla venga contenuta in un'area protetta.
- La classe e vieta il verificarsi di scintille.

#### Motori con protezione di classe d

Non occorre approvazione. Sono necessari un cablaggio e un contenimento speciali.

#### Motori con protezione di classe e

Quando in combinazione con un dispositivo di monitoraggio PTC approvato ATEX, come VLT® PTC Thermistor Card MCB 112, l'installazione non richiede un'approvazione individuale da parte di un'organizzazione autorizzata.

#### Motori con protezione di classe d/e

Il motore stesso presenta una classe di protezione dall'esplosione e, mentre l'area cablaggio e di connessione del motore è realizzata in conformità alla classificazione d. Per attenuare la tensione di picco alta utilizzare un filtro sinusoidale all'uscita del convertitore.

**Quando si utilizza un convertitore di frequenza in un'atmosfera potenzialmente esplosiva, utilizzare quanto segue:**

- motori con classe di protezione dall'esplosione d oppure e;
- sensore di temperatura PTC per il monitoraggio della temperatura del motore;
- cavi motore corti;
- filtri di uscita sinusoidali quando non sono impiegati cavi motore schermati.

### AVVISO!

#### MONITORAGGIO DEL SENSORE DEL TERMISTORE DEL MOTORE

I convertitori di frequenza con l'opzione VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 sono certificate PTB per atmosfere potenzialmente esplosive.

### 9.4 Configurazioni di montaggio

La *Tabella 9.1* elenca le configurazioni di montaggio disponibili per ogni frame. Per istruzioni su un'installazione da montare a muro/pannello o su un piedistallo vedere la *guida operativa*. Vedere anche il *capitolo 8 Dimensioni esterne e dei morsetti*.

### AVVISO!

**Un montaggio errato può causare surriscaldamento e prestazioni ridotte.**

Frame	Montaggio a muro/pannello	Montaggio su piedistallo (Stand-alone)
E1	–	X
E2	X	–
F1	–	X
F2	–	X
F3	–	X
F4	–	X
F8	–	X
F9	–	X
F10	–	X
F11	–	X
F12	–	X
F13	–	X

Tabella 9.1 Configurazioni di montaggio

#### Considerazioni di montaggio:<sup>1)</sup>

- Collocare l'unità il più vicino possibile al motore. Vedere il *capitolo 7.6 Specifiche dei cavi* per la lunghezza massima del cavo motore.
- Assicurare la stabilità dell'unità montandola su una superficie solida.
- Assicurarsi che il sito di installazione sia in grado di sopportare il peso dell'unità.
- Assicurarsi che rimanga uno spazio libero sufficiente intorno all'unità per consentire un raffreddamento adeguato. Fare riferimento a *capitolo 9.5 Raffreddamento*.
- Garantire uno spazio sufficiente per l'apertura della porta.
- Garantire la possibilità di collegare i cavi facendoli passare dalla parte inferiore.

1) Per le installazioni diverse da quella tipica, contattare la fabbrica.

## 9.5 Raffreddamento

### **AVVISO!**

Un montaggio errato può causare surriscaldamento e prestazioni ridotte. Per il montaggio corretto fare riferimento al capitolo 9.4 Configurazioni di montaggio.

- Assicurarsi che sia presente uno spazio libero sul lato superiore e inferiore per il raffreddamento dell'aria. Spazio libero richiesto: 225 mm (9 pollici).
- Assicurare una portata d'aria sufficiente. Vedere Tabella 9.2.
- Deve essere valutata l'opportunità di un declassamento per temperature tra 45 °C (113 °F) e 50 °C (122 °F) e un'altitudine di 1.000 m (3.300 piedi) sopra il livello del mare. Per informazioni dettagliate sul declassamento vedere il capitolo 9.6 Declassamento.

Il convertitore di frequenza utilizza un principio di raffreddamento del canale posteriore che rimuove l'aria di raffreddamento dal dissipatore. L'aria di raffreddamento del dissipatore espelle circa il 90% del calore dal canale posteriore del convertitore di frequenza. Ridirigere l'aria del canale posteriore dal pannello o dal locale usando:

- **Raffreddamento dei condotti**  
Sono disponibili kit di raffreddamento del canale posteriore che permettono di espellere l'aria di raffreddamento del dissipatore dal pannello quando i convertitori di frequenza IP20/Chassis sono installati in frame Rittal. L'uso di questi kit riduce il calore nel pannello e permette di utilizzare ventole di raffreddamento più piccole sulla porta.
- **Raffreddamento della parete posteriore**  
L'installazione di coperture superiori e della base sull'unità consente l'aerazione dell'aria di raffreddamento del canale posteriore al di fuori del locale.

### **AVVISO!**

Per eliminare le perdite di calore non smaltite dal canale posteriore del convertitore di frequenza ed eliminare le perdite generate da altri componenti installati all'interno del frame è necessaria una ventola a sportello su quest'ultimo. Calcolare il flusso d'aria totale richiesto in modo che possa essere scelta la ventola adeguata. Alcuni produttori di frame offrono software per l'esecuzione dei calcoli del flusso d'aria.

Garantire il flusso d'aria necessario sopra il dissipatore.

Frame	Modelli		Ventola sullo sportello/ventola superiore [m <sup>3</sup> /h (cfm)]	Ventola del dissipatore [m <sup>3</sup> /h (cfm)]
	380–500 V	525–690 V		
E1	–	P450–P500	340 (200)	1105 (650)
E2			255 (150)	1105 (650)
E1	P355–P450	P560–P630	340 (200)	1445 (850)
E2			255 (150)	1445 (850)

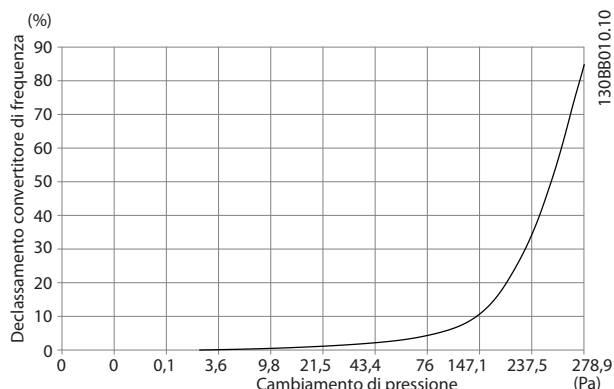
Tabella 9.2 Portata del flusso d'aria E1–E2

Frame	Tipo di protezione	Ventola sullo sportello/ventola superiore [m <sup>3</sup> /h (cfm)]	Ventola del dissipatore [m <sup>3</sup> /h (cfm)]
F1–F4	IP21/Tipo 1	700 (412)	985 (580)
	IP54/Tipo 12	525 (309)	985 (580)
F8–F13	IP21/Tipo 1	700 (412)	985 (580)
	IP54/Tipo 12	525 (309)	985 (580)

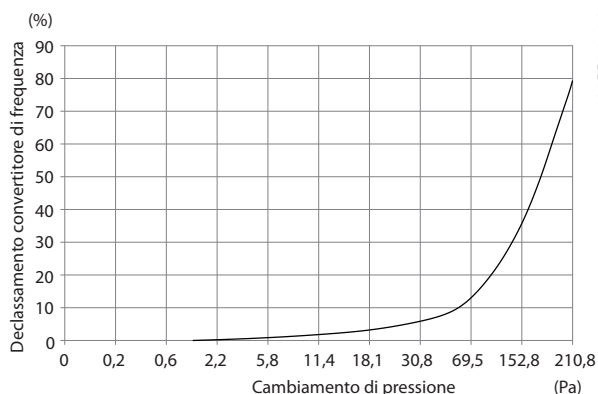
Tabella 9.3 Portate del flusso d'aria F1–F4 e F8–F13

### 9.5.1 Condotto esterno e declassamento

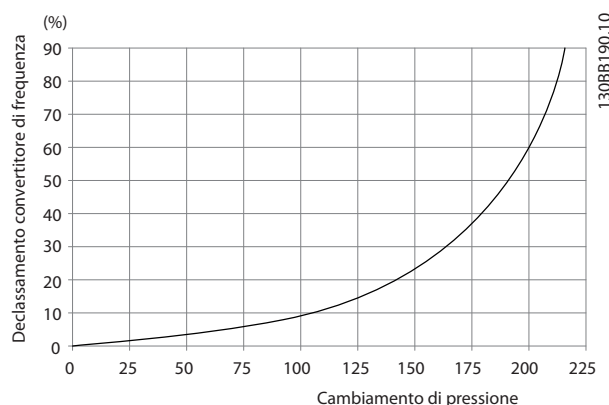
Se vengono aggiunti altri condotti all'esterno dell'armadio Rittal occorre calcolare la caduta di pressione nel condotto utilizzando dalla *Disegno 9.5* alla *Disegno 9.7*.



**Disegno 9.5** Declassamento rispetto alla variazione di pressione per i frame E1-E2, modelli 380-500 V: P250 e modelli 525-690 V: P355-P400. Flusso d'aria: 650 cfm (1.105 m<sup>3</sup>/h)



**Disegno 9.6** Declassamento rispetto alla variazione di pressione per i frame E1-E2, modelli 380-500 V: P315-P400 e modelli 525-690 V: P500-P560. Flusso d'aria: 850 cfm (1.445 m<sup>3</sup>/h)



**Disegno 9.7** Declassamento rispetto alla variazione di pressione per frame F1-F4. Flusso d'aria: 580 cfm (985 m<sup>3</sup>/h)

## 9.6 Declassamento

Il declassamento è un metodo usato per ridurre la corrente di uscita evitando che il convertitore di frequenza scatti quando vengono raggiunte temperature elevate all'interno del frame. Se sono previste determinate condizioni operative estreme è possibile selezionare un convertitore di frequenza di potenza superiore per eliminare la necessità di declassamento. In questo caso si parla di declassamento manuale. In caso contrario, il convertitore di frequenza riduce automaticamente la corrente di uscita per eliminare il calore in eccesso generato da condizioni estreme.

### Declassamento manuale

Quando sono presenti le seguenti condizioni Danfoss consiglia di selezionare un convertitore di frequenza con una taglia di potenza maggiore (ad esempio P710 invece di P630):

- velocità bassa - per funzionamento continuo a basso numero di giri/min. nelle applicazioni con coppia costante;
- pressione dell'aria bassa - operativa ad altitudini superiori ai 1.000 m (3.281 piedi);
- temperatura ambiente alta - operativa a temperature ambiente di 10 °C (50 °F).
- Elevata frequenza di commutazione.
- Cavi motore lunghi.
- Cavi con una grande sezione trasversale.

### Declassamento automatico

Se vengono riscontrate le seguenti condizioni operative il convertitore di frequenza cambia la frequenza di commutazione o il modello di commutazione (da PWM a SFAVM) per ridurre il calore in eccesso all'interno del frame:

- alta temperatura sulla scheda di controllo o sul dissipatore;
- carico del motore elevato o velocità del motore bassa;
- alta tensione del collegamento CC.

## AVVISO!

Il declassamento automatico è diverso quando parametro 14-55 *Filtro uscita* è impostato su [2] *Filtro sinusoid. fisso*.

### 9.6.1 Declassamento per funzionamento a bassa velocità

Se un motore è collegato a un convertitore di frequenza, è necessario controllare che il raffreddamento del motore sia adeguato. Il livello di raffreddamento richiesto dipende da quanto segue:

- carico sul motore;
- velocità di funzionamento;
- lunghezza del tempo di funzionamento.

#### Applicazioni a coppia costante

Possono verificarsi problemi a bassi giri/min. nelle applicazioni a coppia costante. Nelle applicazioni a coppia costante un motore può surriscaldarsi alle basse velocità a causa della minore quantità d'aria proveniente dal ventilatore all'interno del motore.

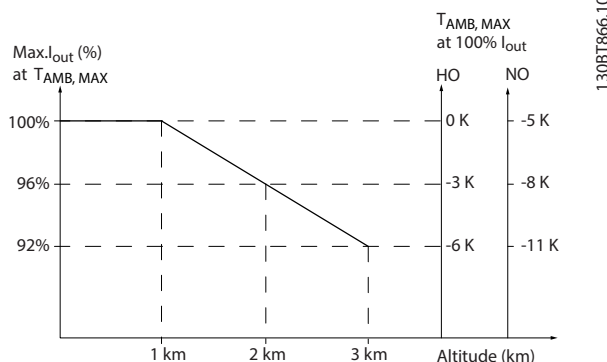
Se il motore viene fatto funzionare in modo continuo a un numero di giri/min. inferiore alla metà del valore nominale, dovrà ricevere aria di raffreddamento supplementare. Se l'aria di raffreddamento supplementare non può essere fornita, può essere utilizzato un motore progettato per applicazioni a bassi giri/min./coppia costante in sostituzione.

#### Applicazioni a coppia variabile (quadratica)

Non è necessario un raffreddamento supplementare o il declassamento del motore nelle applicazioni a coppia variabile in cui la coppia è proporzionale al quadrato della velocità e la potenza è proporzionale al cubo della velocità. Pompe centrifughe e ventole sono applicazioni a coppia variabile comuni.

### 9.6.2 Declassamento per altitudine

Il potere di raffreddamento dell'aria viene ridotto nel caso di una minore pressione dell'aria. Non è necessario alcun declassamento a una quota di 1.000 m (3.281 piedi) o inferiore. Oltre i 1.000 m (3.281 piedi) occorre ridurre la temperatura ambiente ( $T_{AMB}$ ) o la corrente di uscita massima ( $I_{MAX}$ ). Fare riferimento alla *Disegno 9.8*.



Disegno 9.8 Declassamento della corrente di uscita in funzione dell'altitudine a  $T_{AMB,MAX}$

La *Disegno 9.8* mostra che a 41,7 °C (107 °F) è disponibile il 100% della corrente di uscita nominale. A 45 °C (113 °F) ( $T_{AMB,MAX}-3$  K) è disponibile il 96% della corrente di uscita nominale.

### 9.6.3 Declassamento in base alla temperatura ambiente

I grafici sono presentati singolarmente per 60° AVM ed SFAVM. 60° AVM commuta soltanto per 2/3 del tempo, mentre SFAVM commuta durante l'intero periodo. La frequenza di commutazione massima è 16 kHz per 60° AVM e 10 kHz per SFAVM. Le frequenze di commutazione discrete sono presentate in *Tabella 9.4* e *Tabella 9.5*.

Modello	Modello di commutazione	Sovraccarico elevato HO, 150%	Sovraccarico normale NO, 110%
Da P315 a P1M2 380-500 V	60 AVM	<p>1308X477.11</p>	<p>1308X478.1.2</p>
	SFAVM	<p>1308X479.11</p>	<p>1308X480.11</p>



Tabella 9.4 Tabelle sul declassamento della temperatura ambiente per i frame E1-E2, F1-F4 ed F8-F13, 380-500 V

Modello	Modello di commutazione	Sovraccarico elevato HO, 150%	Sovraccarico normale NO, 110%
Da P355 a P1M2 525-690 V	60 AVM	<p>1308X489.11</p>	<p>1308X490.11</p>
	SFAVM	<p>1308X491.11</p>	<p>1308X492.11</p>

Tabella 9.5 Tabelle sul declassamento della temperatura ambiente per i frame E1-E2, F1-F4 ed F8-F13, 525-690 V

## 10 Considerazioni sull'installazione elettrica

### 10.1 Istruzioni di sicurezza

Vedere *capitolo 2 Sicurezza* per istruzioni generali di sicurezza.

#### **▲AVVISO**

##### TENSIONE INDOTTA

La tensione indotta da cavi motore in uscita da diversi convertitori di frequenza posati insieme può caricare i condensatori dell'apparecchiatura anche quando questa è spenta e disinserita. Il mancato rispetto della posa separata dei cavi motore di uscita o il mancato utilizzo di cavi schermati possono causare morte o lesioni gravi.

- Posare i cavi motore di uscita separatamente o usare cavi schermati.
- Disinserire simultaneamente tutti i convertitori di frequenza

#### **▲AVVISO**

##### PERICOLO DI SCOSSE

Il convertitore di frequenza può provocare una corrente CC nel conduttore di terra e quindi causare morte o lesioni gravi.

- Quando viene usato un dispositivo a corrente residua (RCD) per una protezione contro le scosse elettriche, è consentito solo un RCD di tipo B sul lato di alimentazione.

In caso di mancato rispetto delle raccomandazioni, l'RCD non è in grado di fornire la protezione prevista.

##### Protezione da sovracorrente

- Per applicazioni con motori multipli sono necessarie apparecchiature di protezione supple-

mentari, quali una protezione da cortocircuito o una protezione termica del motore tra il convertitore e il motore.

- Sono necessari fusibili di ingresso per fornire una protezione da cortocircuito e da sovracorrente. Se non sono stati installati in fabbrica, i fusibili devono comunque essere forniti dall'installatore. Vedere le prestazioni massime dei fusibili nel *capitolo 10.5 Fusibili e interruttori*.

##### Tipi e gradi dei fili

- Tutti i fili devono essere conformi alle norme locali e nazionali relative ai requisiti in termini di sezioni trasversali e temperature ambiente.
- Raccomandazione sui fili di alimentazione: filo di rame predisposto per almeno 75 °C (167 °F).

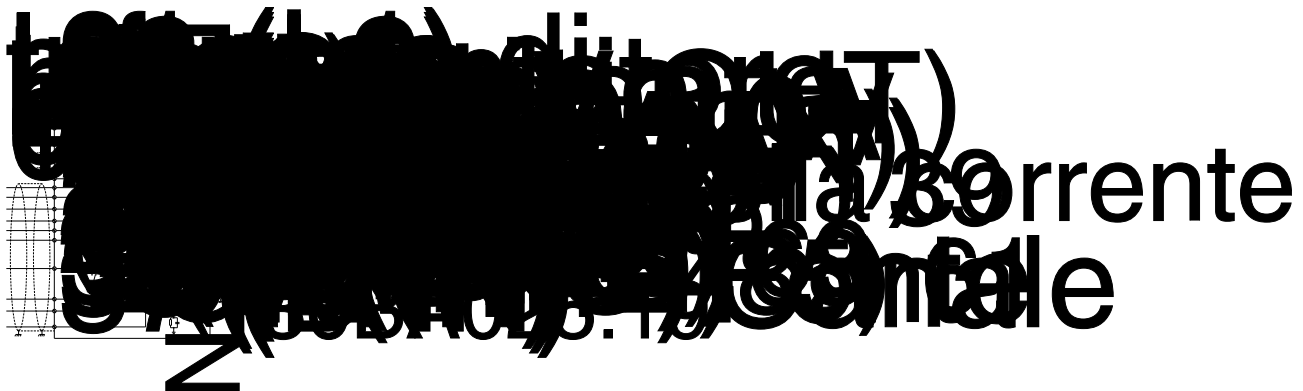
Vedere il *capitolo 7.6 Specifiche dei cavi* per le dimensioni e i tipi di fili raccomandati.

#### **▲ATTENZIONE**

##### DANNI ALLE COSE

La protezione da sovraccarico motore non è inclusa nelle impostazioni di fabbrica. Per aggiungere questa funzione, impostare *parametro 1-90 Protezione termica motore su [ETR trip] (ETR scatto) o [ETR warning] (ETR avviso)*. Per il mercato nordamericano, la funzione ETR fornisce una protezione da sovraccarico motore classe 20, conformemente alle norme NEC. La mancata impostazione del *parametro 1-90 Protezione termica motore su [ETR trip] (ETR scatto) o [ETR warning] (ETR avviso)* comporta la mancanza di protezione da sovraccarico motore, con possibili danni materiali in caso di surriscaldamento del motore.

### 10.2 Schema di cablaggio



Disegno 10.1 Schema di cablaggio di base



A = analogico, D = digitale

1) Il morsetto 37 (opzionale) viene usato per Safe Torque Off. Per istruzioni sull'installazione Safe Torque Off fare riferimento alla Guida operativa Safe Torque Off.

### 10.3 Collegamenti

#### 10.3.1 Collegamenti di alimentazione

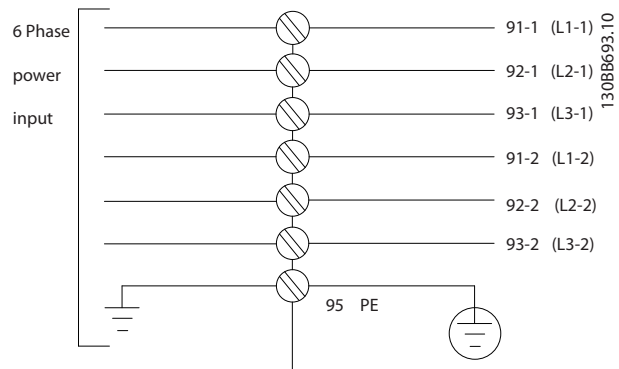
#### **AVVISO!**

Tutto il cablaggio deve rispettare sempre le norme nazionali e locali relative alle sezioni trasversali dei cavi e alla temperatura ambiente. Le applicazioni UL richiedono conduttori di rame da 75 °C (167 °F). Le applicazioni non UL possono usare conduttori di rame da 75 °C (167 °F) e da 90 °C (194 °F).

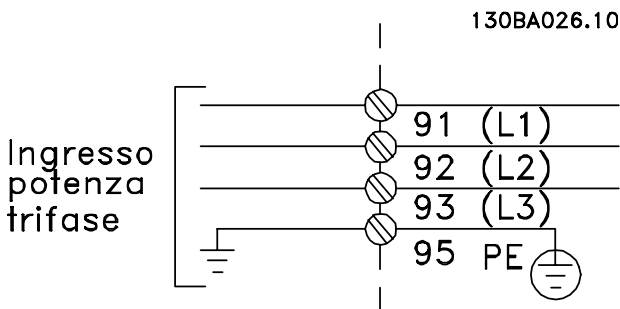
I collegamenti per il cavo di potenza si trovano dove mostrato in *Disegno 10.2*. Vedere il capitolo 7.6 *Specifiche dei cavi* per un corretto dimensionamento della sezione trasversale e della lunghezza dei cavi motore.

Per la protezione del convertitore di frequenza utilizzare i fusibili raccomandati a meno che l'unità non disponga di fusibili incorporati. I fusibili raccomandati sono elencati nel capitolo 10.5 *Fusibili e interruttori*. Assicurarsi di utilizzare fusibili adeguati in conformità alle norme locali.

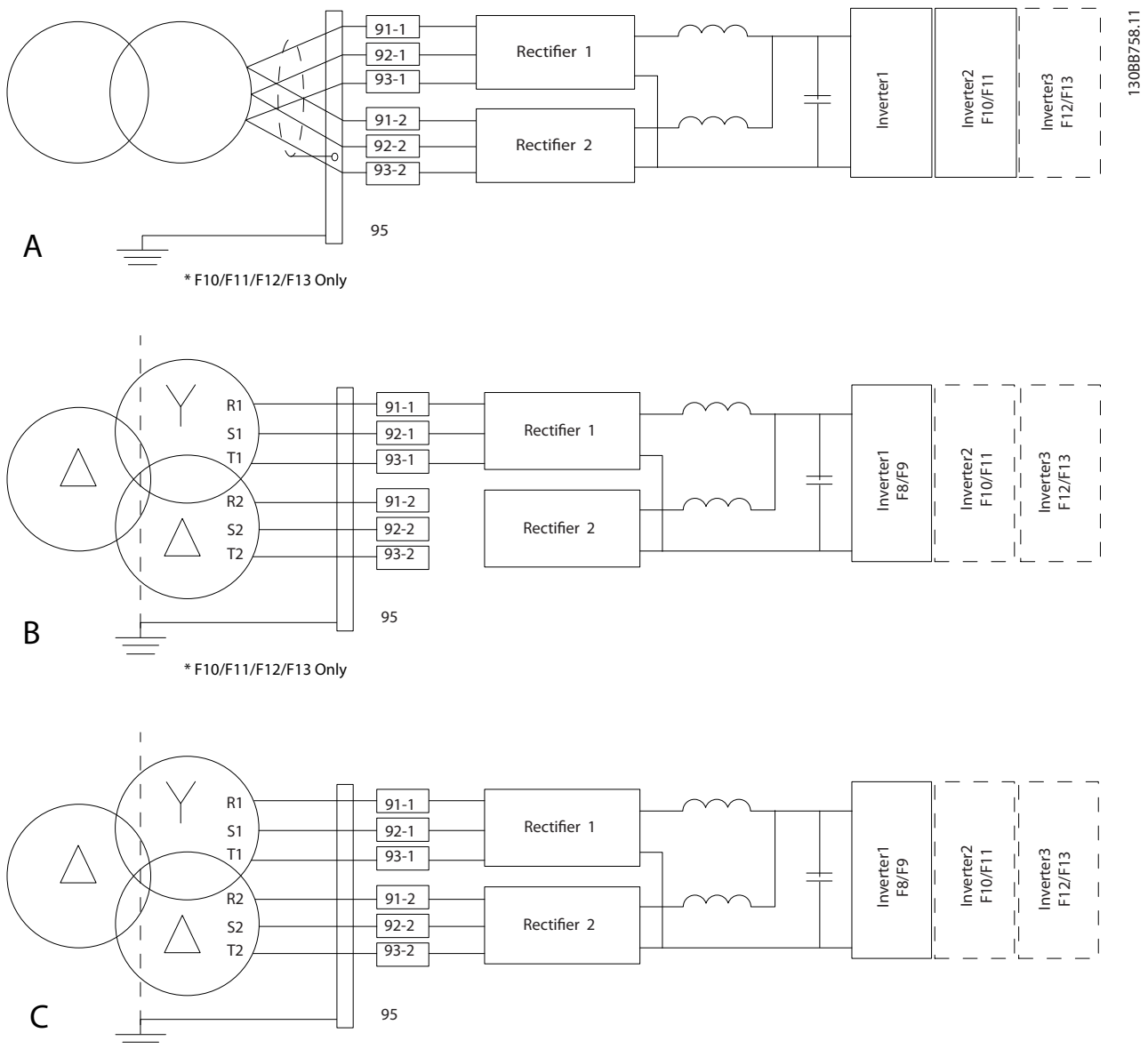
Il collegamento della rete è montato sull'interruttore di rete, se in dotazione.



Disegno 10.3 Collegamento della rete, frame F8-F13



Disegno 10.2 Collegamento della rete, frame E1-E2 ed F1-F4



10

A	Collegamento a sei impulsi <sup>1), 2), 3)</sup>
B	Collegamento a sei impulsi modificato <sup>2), 3), 4)</sup>
C	Collegamento a 12 impulsi <sup>3), 5)</sup>

Disegno 10.4 Opzioni del collegamento della rete per convertitori di frequenza a 12 impulsi

1) È mostrato un collegamento in parallelo. Può essere usato un singolo cavo trifase con sufficiente capacità di carico. Devono essere installate sbarre collettrici di cortocircuito.

2) Un collegamento a sei impulsi elimina i vantaggi della riduzione di armoniche nel raddrizzatore a 12 impulsi.

3) Adatto per collegamento della rete IT e TN.

4) Nel caso improbabile che uno dei raddrizzatori modulari a sei impulsi risulti guasto è possibile far funzionare il convertitore di frequenza a carico ridotto con un singolo raddrizzatore a sei impulsi. Contattare Danfoss per dettagli sulla riconnessione.

5) Qui non è mostrata alcuna posa parallela di cavi dell'alimentazione di rete. Un convertitore di frequenza a 12 impulsi usato come uno da sei impulsi dovrebbe avere cavi dell'alimentazione di rete di pari numero e lunghezza.

Schermatura dei cavi

**AVVISO!**

Il cavo motore deve essere schermato. Se si utilizzano cavi non schermati alcuni requisiti EMC non vengono soddisfatti. Utilizzare un cavo motore schermato per garantire la conformità alle specifiche relative alle emissioni EMC. Per maggiori informazioni vedere il capitolo 10.16 Impianto conforme ai requisiti EMC.

Evitare l'installazione con schermi attorcigliati. Questi compromettono l'effetto di schermatura in presenza di alte frequenze. Se è necessario rompere lo schermo questo deve proseguire con un'impedenza alle alte frequenze minima.

Collegare lo schermo del cavo motore alla piastra di disaccoppiamento del convertitore di frequenza e al frame metallico del motore. Realizzare i collegamenti dello schermo con la superficie più ampia possibile (pressacavo) usando i dispositivi di montaggio all'interno del convertitore di frequenza.

Lunghezza e sezione trasversale del cavo

Il convertitore di frequenza è stato sottoposto a verifiche EMC con una data lunghezza del cavo. Il cavo motore deve essere mantenuto il più corto possibile per ridurre al minimo il livello di rumore e le correnti di dispersione.

Frequenza di commutazione

Quando i convertitori di frequenza vengono utilizzati con filtri sinusoidali per ridurre il disturbo acustico di un motore, la frequenza di commutazione deve essere impostata in base alle istruzioni nel parametro 14-01 Freq. di commutaz..

Morsetti				Tipo di collegamento
96	97	98	99	
U	V	W	PE <sup>1)</sup>	Tensione motore 0-100% della tensione di rete. Tre fili elettrici dal motore.
U1	V1	W1	PE <sup>1)</sup>	Collegamento a triangolo.
W2	U2	V2		Sei fili elettrici dal motore.
U1	V1	W1	PE <sup>1)</sup>	Collegamento a stella U2, V2, W2. U2, V2, e W2 da interconnettere separatamente.

Tabella 10.1 Collegamento del cavo motore, frame E1-E2 ed F1-F4

1) Collegamento a massa protetto

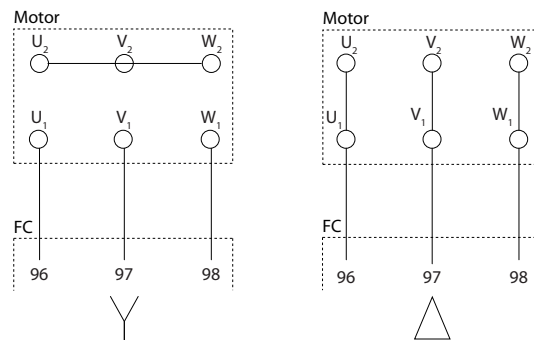
Morsetti				Tipo di collegamento
96	97	98	99	
U	V	W	PE <sup>1)</sup>	Tensione motore 0-100% della tensione di rete. Tre fili elettrici dal motore.
U1	V1	W1	PE <sup>1)</sup>	Collegamento a triangolo.
W2	U2	V2		Sei fili elettrici dal motore.
U1	V1	W1	PE <sup>1)</sup>	Collegamento a stella U2, V2, W2. U2, V2, e W2 da interconnettere separatamente.

Tabella 10.2 Collegamento del cavo motore, frame F8-F13

1) Collegamento a massa di protezione

**AVVISO!**

Nei motori senza isolamento di fase, foglio o altro supporto di isolamento adatto al funzionamento con un'alimentazione di tensione, installare un filtro sinusoidale sull'uscita del convertitore di frequenza.



Disegno 10.5 Collegamento del cavo motore

175ZA114:11

10.3.2 Connessione bus CC

Il morsetto del bus CC viene utilizzato per il backup CC con il collegamento CC alimentato da una fonte esterna.

Morsetto	Funzione
88, 89	Bus CC

Tabella 10.3 Morsetti del bus CC

10.3.3 Collegamento per la condivisione del carico

La condivisione del carico collega insieme i circuiti intermedi CC di più convertitori di frequenza. Per una panoramica vedere il capitolo 5.5 Panoramica sulla condivisione del carico.

La condivisione del carico richiede apparecchiature supplementari e considerazioni di sicurezza. Consultare Danfoss per l'ordine e le raccomandazioni per l'installazione.

Morsetto	Funzione
88, 89	Condivisione del carico

Tabella 10.4 Morsetti di condivisione del carico

Il cavo di collegamento deve essere schermato e la lunghezza massima dal convertitore di frequenza alla barra CC è limitata a 25 metri (82 piedi).

### 10.3.4 Collegamento del cavo freno

Il cavo di collegamento alla resistenza di frenatura deve essere schermato e la lunghezza massima dal convertitore di frequenza alla barra CC è limitato a 25 metri (82 piedi).

- Utilizzare dei pressacavi per collegare lo schermo alla piastra posteriore conduttiva sul convertitore di frequenza e al contenitore metallico della resistenza di frenatura.
- Scegliere cavi freno di sezione trasversale adatta alla coppia del freno.

Morsetto	Funzione
81, 82	Morsetti della resistenza di frenatura

Tabella 10.5 Morsetti resistenza di frenatura

Per ulteriori dettagli consultare la *Guida alla Progettazione VLT® Brake Resistor MCE 101*.

### **AVVISO!**

Se si verifica un cortocircuito nel modulo freno impedire la dissipazione di potenza eccessiva nella resistenza di frenatura utilizzando un interruttore di rete o un contattore per scollegare dalla rete il convertitore di frequenza.

### 10.3.5 Collegamento del trasformatore

I trasformatori usati con convertitori di frequenza a 12 impulsi (F8-F13) devono essere conformi alle seguenti specifiche. Il carico si basa su un trasformatore K-4 a 12 impulsi con il 0,5% di equilibrio di tensione e di impedenza tra gli avvolgimenti secondari. I cavi dal trasformatore ai morsetti di ingresso sul convertitore di frequenza devono avere la stessa lunghezza con una tolleranza del 10%.

Collegamento	Dy11 d0 oppure Dyn 11d0
Sfasamento tra secondari	30°
Differenza di tensione tra secondari	< 0,5%
Impedenza di cortocircuito di secondari	>5%
Differenza nell'impedenza di cortocircuito tra secondari	< 5% dell'impedenza di cortocircuito
Altro	Non è consentita alcuna messa a terra dei secondari. Schermo statico raccomandato

### 10.3.6 Collegamento dell'alimentazione del ventilatore esterno

In caso di alimentazione a CC del convertitore di frequenza o se la ventola deve funzionare in modo indipendente dall'alimentazione di rete, è possibile collegare un'alimentazione esterna tramite la scheda di potenza.

Il connettore situato sulla scheda di potenza collega la tensione di rete alle ventole di raffreddamento. Le ventole sono configurate in fabbrica per essere collegate a una comune linea CA. Usare ponticelli tra i morsetti 100-102 e 101-103. Se serve l'alimentazione esterna, è necessario rimuovere i ponticelli e collegare l'alimentazione ai morsetti 100 e 101. Usare un fusibile da 5 A per protezione. Nelle applicazioni UL, usare un Littelfuse KLK-5 o equivalente.

Morsetto	Funzione
100, 101	Alimentazione ausiliaria S, T
102, 103	Alimentazione interna S, T

Tabella 10.6 Alimentazione esterna

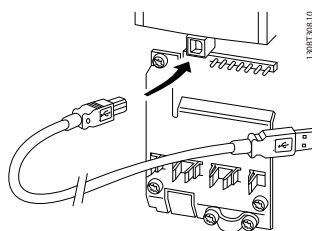
### 10.3.7 Collegamento personal computer

Per controllare il convertitore di frequenza da un PC installare il software di configurazione MCT 10. Il PC è collegato tramite un cavo (host/dispositivo) USB standard oppure tramite l'interfaccia RS485 come mostrato nella sezione *Connessione bus* nella *Guida alla Programmazione*.

Quello USB è un bus seriale che utilizza quattro fili schermati, con il pin di terra 4 collegato alla schermatura nella porta USB del PC. Tutti i normali PC sono costruiti senza isolamento galvanico nella porta USB.

Per prevenire il danneggiamento del controllore host USB grazie allo schermo del cavo USB attenersi alle raccomandazioni di terra descritte nella *guida operativa*.

Quando il PC viene collegato al convertitore di frequenza attraverso un cavo USB Danfoss raccomanda di utilizzare un isolatore USB con isolamento galvanico al fine di proteggere il controllore host USB del PC da differenze di potenziale di terra. Si consiglia di non utilizzare un cavo di potenza del PC con spina di terra quando il PC è collegato al convertitore di frequenza tramite un cavo USB. Queste raccomandazioni riducono le differenze di potenziale di terra ma non eliminano completamente le differenze di potenziale dovute alla terra e alla schermatura collegate alla porta USB.

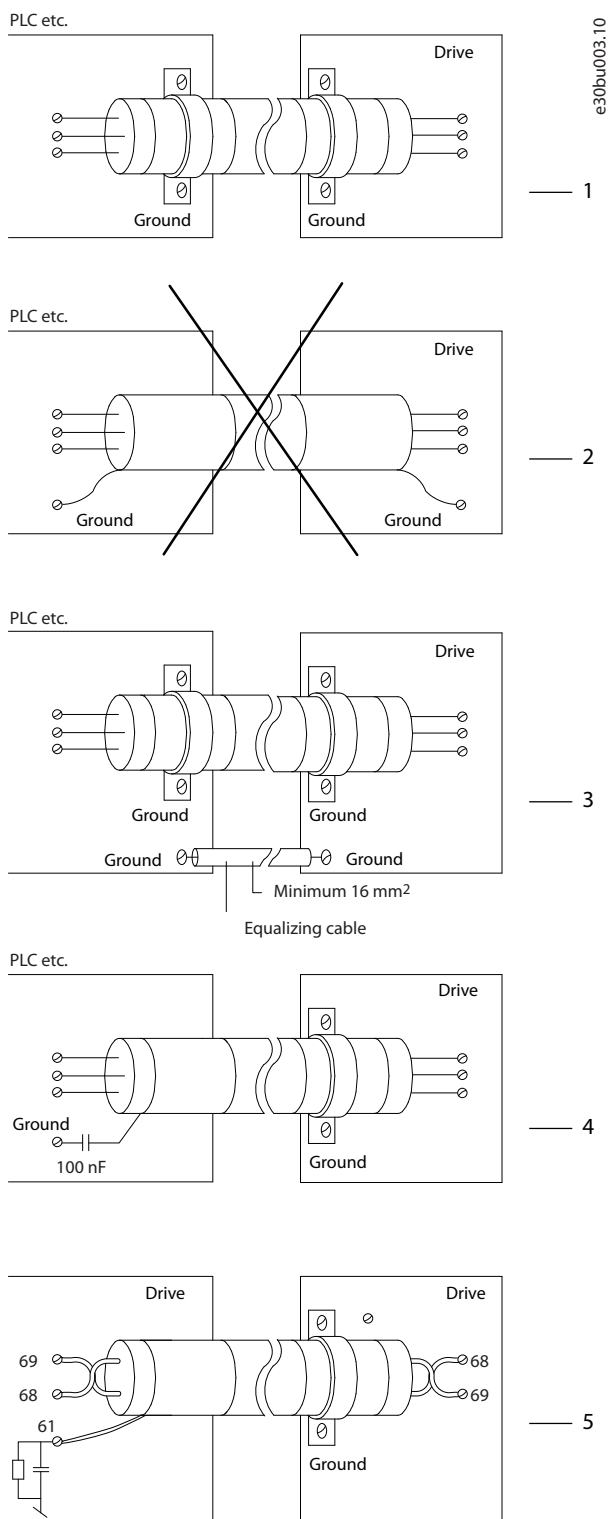


Disegno 10.6 Collegamento USB

### 10.4 Morsetti e cavi di controllo

I cavi di comando devono essere schermati e lo schermo va collegato con un fermacavo a entrambe le estremità del contenitore metallico dell'unità.

Per una corretta messa a terra dei cavi di comando vedere la *Disegno 10.7*.



1	I cavi di comando e quelli di comunicazione seriale devono essere provvisti di pressacavi su entrambe le estremità per garantire il contatto elettrico migliore possibile.
2	Non usare schermi attorcigliati (pigtailed): aumentano l'impedenza dello schermo alle alte frequenze.
3	Se il potenziale di terra fra il convertitore di frequenza e il PLC è diverso si possono verificare disturbi elettrici nell'intero sistema. Installare un cavo di equalizzazione accanto al cavo di comando. Sezione trasversale dei cavi minima: 16 mm <sup>2</sup> (6 AWG).
4	Se si usano cavi di comando lunghi sono possibili loop di terra a 50/60 Hz. Collegare un'estremità dello schermo a terra con un condensatore da 100 nF (tenendo corti i cavi).
5	Quando si usano cavi per la comunicazione seriale eliminare le correnti di disturbo a bassa frequenza tra due convertitori di frequenza collegando un'estremità allo schermo del morsetto 61. Questo morsetto è collegato a terra mediante un collegamento RC interno. Utilizzare doppi intrecciati per ridurre l'interferenza di modalità differenziale fra i conduttori.

Disegno 10.7 Esempi di messa a terra

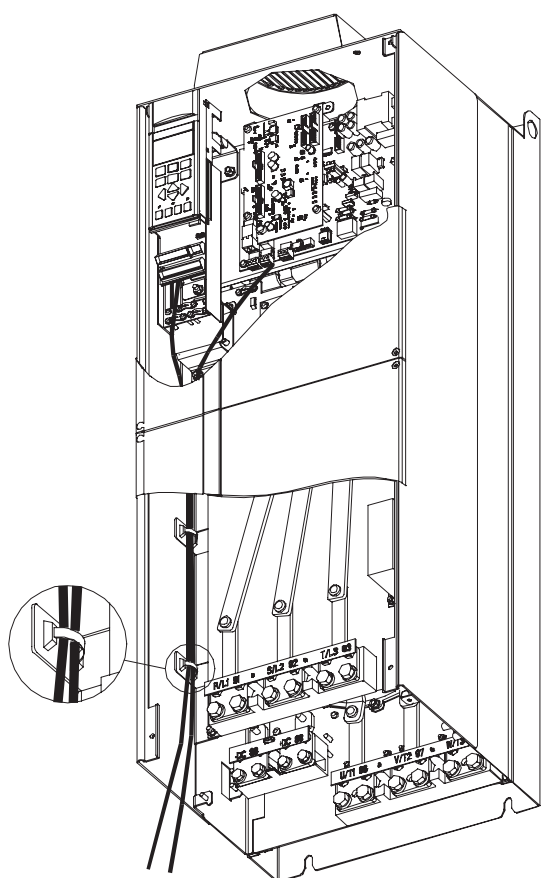
#### 10.4.1 Instradamento del cavo di comando

Fissare tutti i fili di controllo come mostrato nella *Disegno 10.8* e nella *Disegno 10.9*. Ricordarsi di collegare opportunamente gli schermi in modo da assicurare il miglior livello di immunità elettrica.

- Isolare i cavi di controllo dai cavi ad alta potenza.
- Quando il convertitore è collegato a un termistore, assicurarsi che i cavi di controllo del termistore siano schermati e rinforzati/a doppio isolamento. Si raccomanda una tensione di alimentazione a 24 V CC.

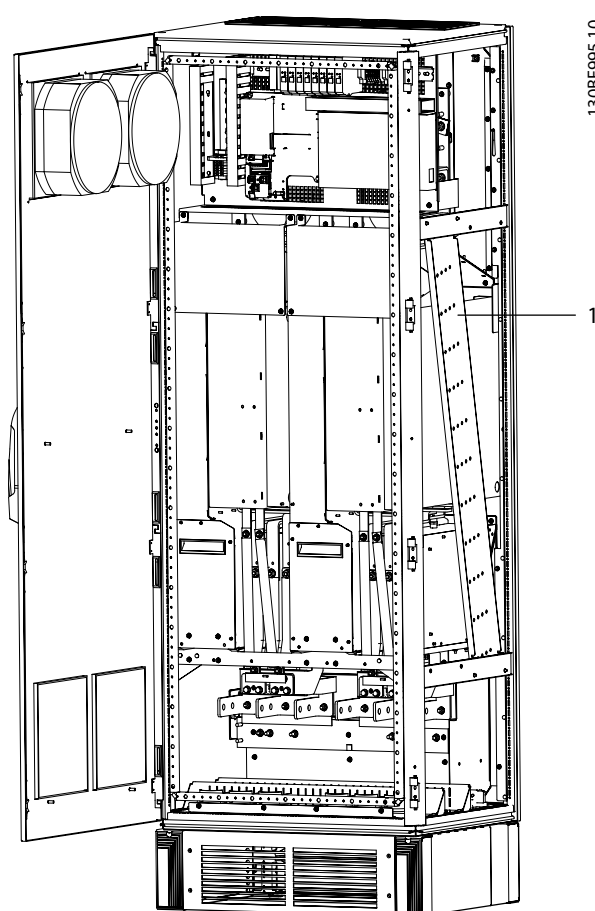
#### Collegamento del bus di campo

I collegamenti sono indicati per le opzioni rilevanti della scheda di controllo. Vedere le istruzioni del bus di campo pertinenti. Il cavo deve essere fissato e instradato insieme ad altri fili di controllo all'interno dell'unità. Vedere la *Disegno 10.8* e la *Disegno 10.9*.



130BF994.10

Disegno 10.8 Percorso di cablaggio della scheda di controllo per frame E1 ed E2

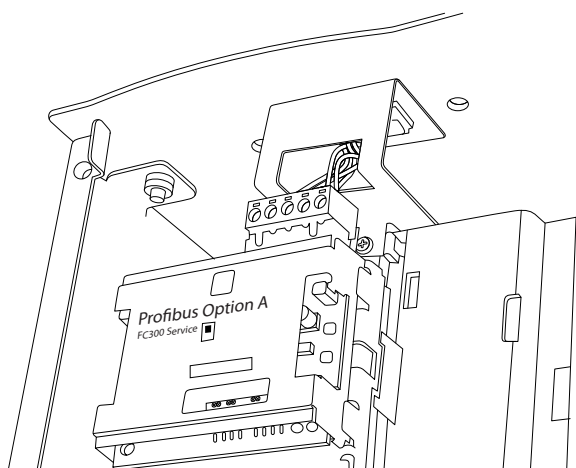


130BF995.10

1	Canalina per l'instradamento dei cavi di comando nei frame F1-F13
---	---

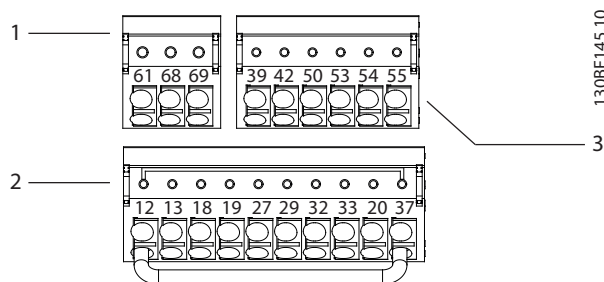
Disegno 10.9 Percorso del cablaggio della scheda di controllo per F1/F3. Il cablaggio della scheda di controllo per F2/F4 utilizza lo stesso percorso di F8-F13

Nei convertitori di frequenza con frame E è possibile collegare il bus di campo dalla parte superiore dell'unità, come mostrato nelle illustrazioni seguenti. Sull'unità IP21/54 (NEMA-1/NEMA-12), è necessario rimuovere una piastra di copertura. Numero del kit per collegamento superiore del bus di campo: 176F1742.



Disegno 10.10 Collegamento del bus di campo dalla parte superiore

130BA867.10



130BF145.10

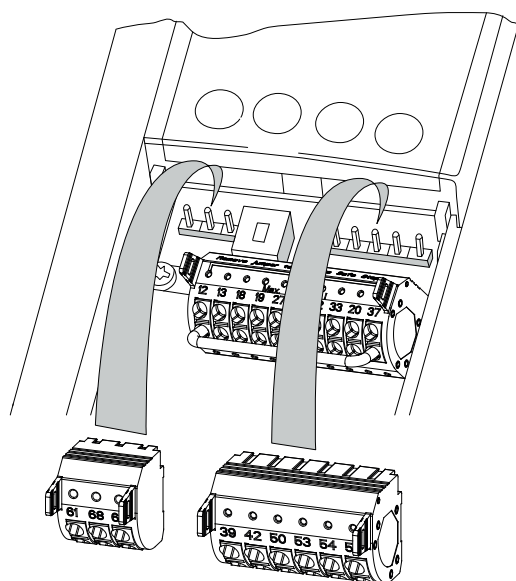
1	Morsetti di comunicazione seriale
2	Morsetti di ingresso/uscita digitali
3	Morsetti di ingresso/uscita analogici

Disegno 10.12 Numeri dei morsetti situati sui connettori

### 10.4.2 Morsetti di controllo

Disegno 10.11 mostra i connettori removibili del convertitore di frequenza. Le funzioni dei morsetti e le relative impostazioni di fabbrica sono elencate in Tabella 10.7 – Tabella 10.9.

10



130BF144.10

Disegno 10.11 Posizioni dei morsetti di controllo

Morsetto	Descrizione	Impostazione di fabbrica	Descrizione
61	–	–	Filtro RC integrato per collegare lo schermo del cavo in caso di problemi EMC.
68 (+)	Gruppo di parametri 8-3* Impostaz. porta FC	–	Interfaccia RS485. È disponibile un interruttore (BUS TER.) sulla scheda di controllo per la resistenza di terminazione bus.
69 (-)	Gruppo di parametri 8-3* Impostaz. porta FC	–	

Tabella 10.7 Descrizione dei morsetti di comunicazione seriale

Morsetto	Descrizione	Impostazione di fabbrica	Descrizione
12, 13	–	+24 V CC	Alimentazione a 24 V CC per ingressi digitali e per trasduttori esterni. La corrente di uscita massima è di 200 mA per tutti i carichi da 24 V.



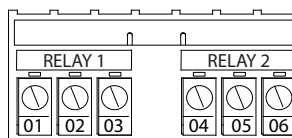
Morsetto	Descrizione	Impostazio ne di fabbrica	Descrizione
18	Parametro 5-10 Ingr. digitale morsetto 18	[8] Avviamento	Ingressi digitali.
19	Parametro 5-11 Ingr. digitale morsetto 19	[10] Inversione	
32	Parametro 5-14 Ingr. digitale morsetto 32	[0] Nessuna funzione	
33	Parametro 5-15 Ingr. digitale morsetto 33	[0] Nessuna funzione	
27	Parametro 5-12 Ingr. digitale morsetto 27	[2] Evol. libera neg.	Per ingresso o uscita digitale. L'impo- stazione di fabbrica è ingresso.
29	Parametro 5-13 Ingr. digitale morsetto 29	[14] Marcia jog	
20	–	–	Comune per gli ingressi digitali e potenziale 0 V per l'alimentazione a 24 V.
37	–	STO	Quando non viene usata la funzionalità opzionale STO, è necessario montare un ponticello tra il morsetto 12 (o 13) e il morsetto 37. Questo setup consente di assicurare il funzio- namento del convertitore di frequenza con i valori di programmazione impostati in fabbrica.

Tabella 10.8 Descrizioni dei morsetti di ingresso/uscita digitali

Morsetto	Descrizione	Impostazio ne di fabbrica	Descrizione
39	–	–	Comune per uscita analogica.
42	Parametro 6-50 Uscita morsetto 42	[0] Nessuna funzione	Uscita analogica programmabile. 0–20 mA oppure 4–20 mA, con un massimo di 500 Ω.

Morsetto	Descrizione	Impostazio ne di fabbrica	Descrizione
50	–	+10 V CC	Tensione di alimen- tazione analogica 10 V CC per un potenziometro o un termistore. Al massimo 15 mA.
53	Gruppo di parametri 6-1* Ingr. analog. 1	Riferimento	Ingresso analogico. Per tensione o corrente. Gli interruttori A53 e A54 permettono di selezionare mA o V.
54	Gruppo di parametri 6-2* Ingr. analog. 2	Retroazione	
55	–	–	Conduttore comune per l'ingresso analogico.

Tabella 10.9 Descrizioni dei morsetti di ingresso/uscita analogici

**Morsetti relè**


130BF156.10

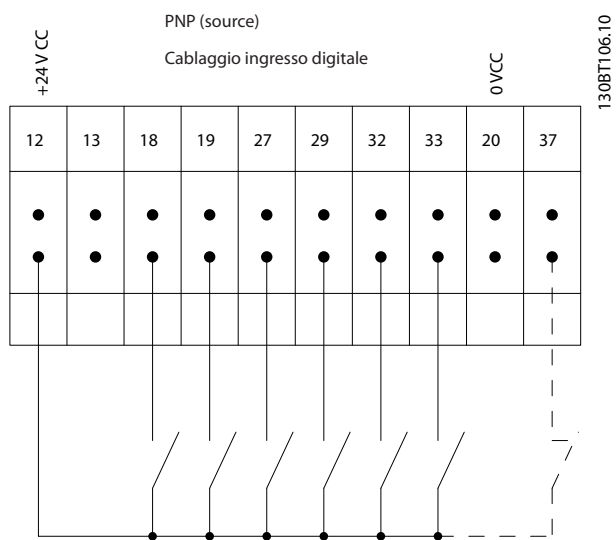
Disegno 10.13 Morsetti relè 1 e relè 2

- Relè 1 e relè 2. La posizione dipende dalla configurazione del convertitore di frequenza. Vedere la *guida operativa*.
- Morsetti sull'apparecchiatura opzionale integrata. Vedere le istruzioni in dotazione con l'apparecchiatura opzionale.

Morsetto	Descrizione	Impostazio ne di fabbrica	Descrizione
01, 02, 03	Parametro 5-40 Funzione relè [0]	[0] Nessuna funzione	Uscita a relè forma C. Per tensione CA o CC e carichi induttivi o resistivi.
04, 05, 06	Parametro 5-40 Funzione relè [1]	[0] Nessuna funzione	

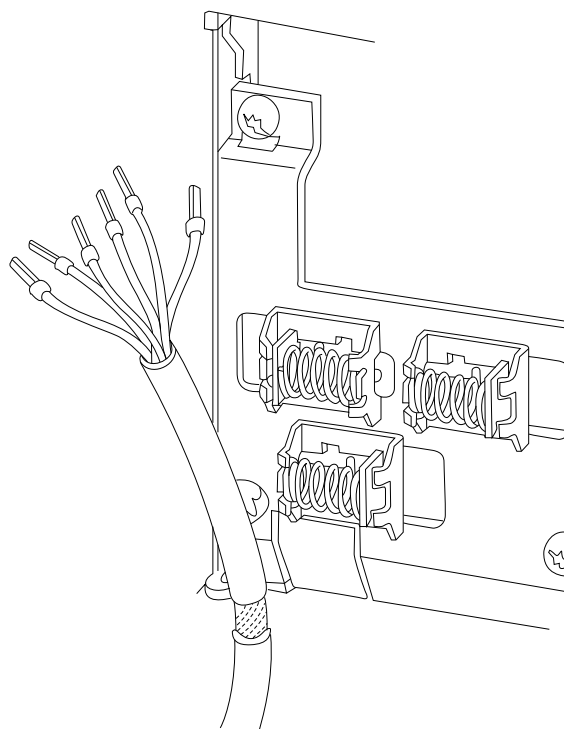
Tabella 10.10 Descrizioni dei morsetti relè

### 10.4.3 Polarità di ingresso dei cavi di comando



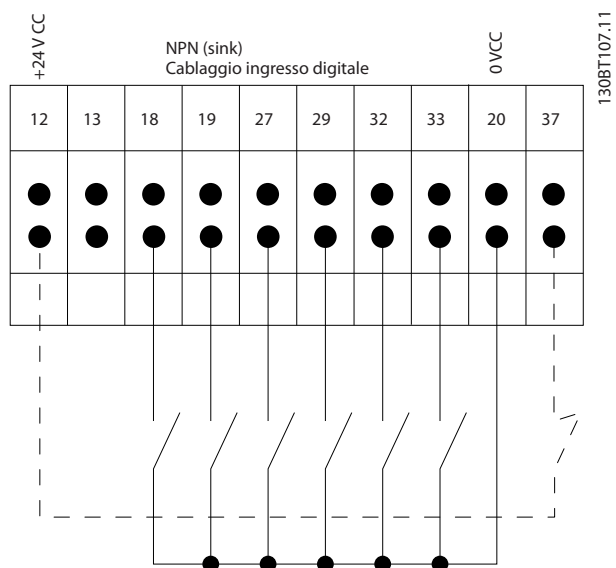
130BT106.10

Disegno 10.14 Polarità di ingresso dei morsetti di controllo (PNP Source)



130BA681.10

Disegno 10.16 Terminazione della rete e passacavo del cavo di comando



130BT107.11

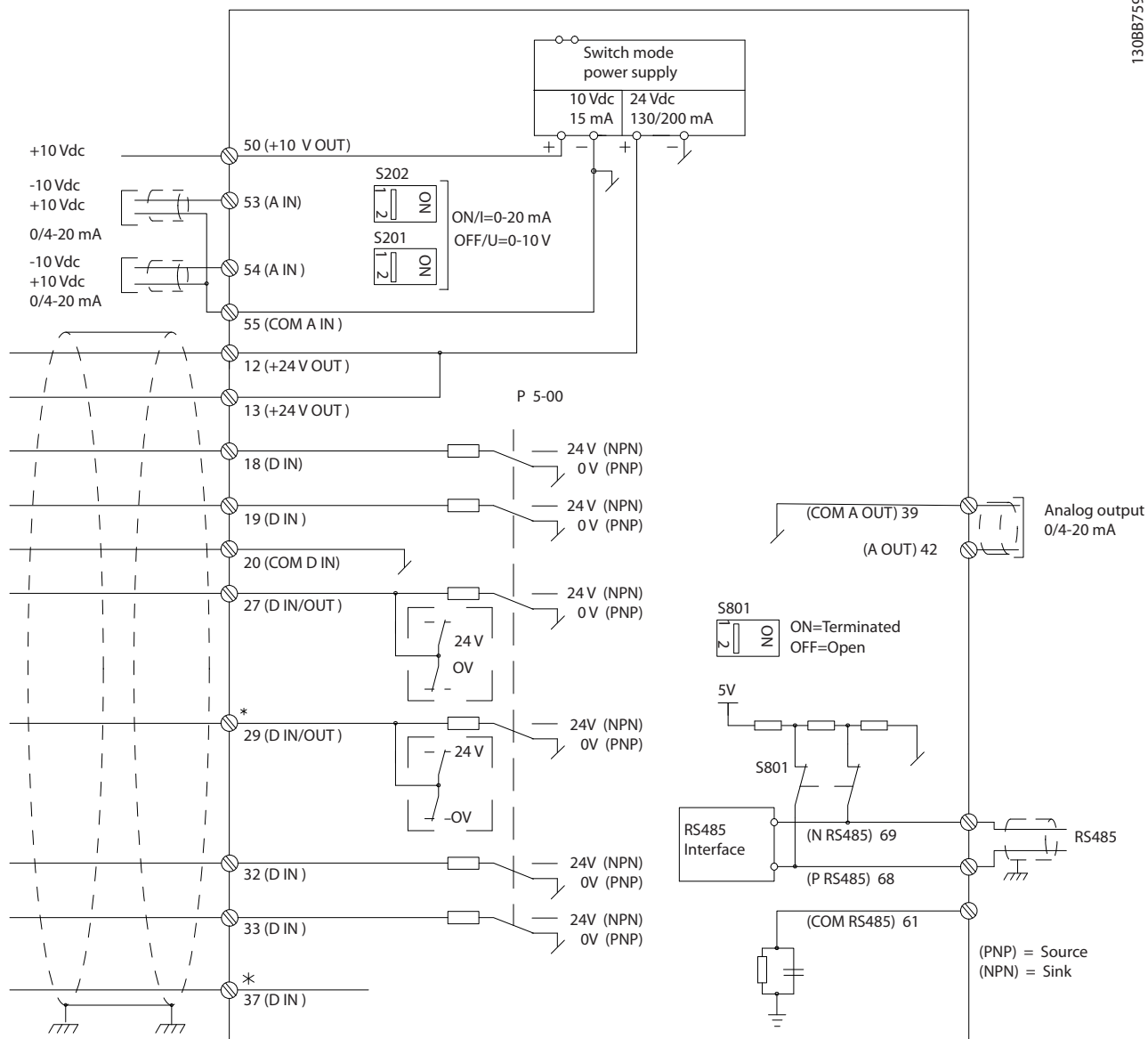
Disegno 10.15 Polarità di ingresso dei morsetti di controllo (NPN Sink)

### AVVISO!

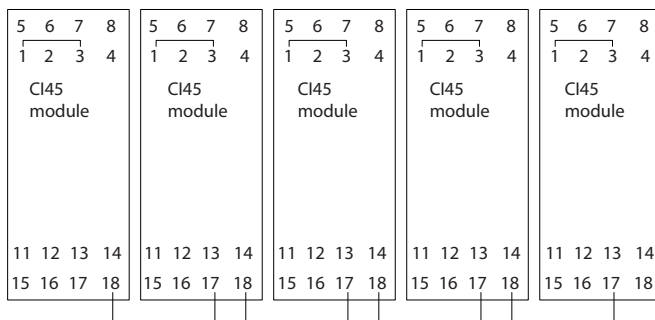
Utilizzare cavi schermati per garantire la conformità alle specifiche relative alle emissioni EMC. Per ulteriori informazioni vedere il capitolo 10.16 Impianto conforme ai requisiti EMC.

10.4.4 Morsetti di controllo a 12 impulsi

13088759.11

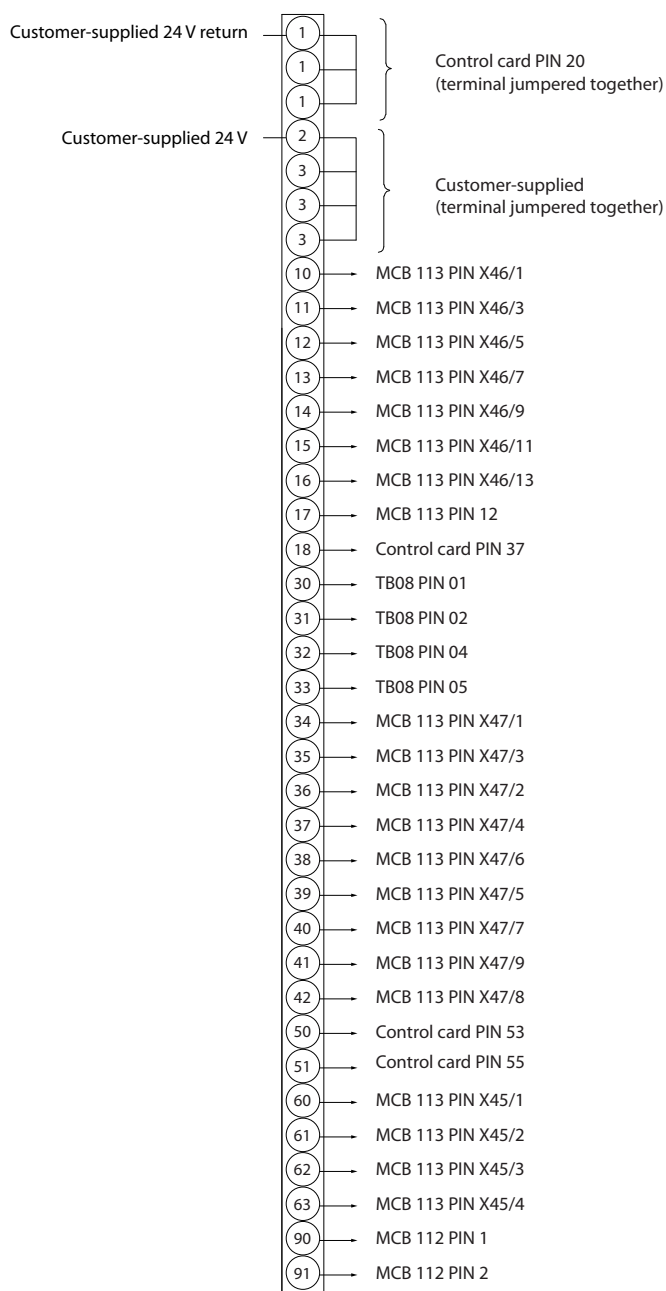


10



Disegno 10.17 Morsetti di controllo a 12 impulsi

### 10.4.5 Morsetti di controllo NAMUR



1308G054.10

10

Disegno 10.18 Morsetti di controllo NAMUR

## 10.5 Fusibili e interruttori

I fusibili assicurano che i possibili danni al convertitore siano limitati all'interno dello stesso. Per assicurare la conformità a EN 50178 usare i fusibili raccomandati come ricambi. L'uso di fusibili sul lato di alimentazione è obbligatorio per assicurare la conformità a IEC 60364 (EC) e NEC 2009 (UL).

### Protezione del circuito di derivazione

Al fine di proteggere l'impianto dal pericolo di scosse elettriche o di incendi, tutti i circuiti di derivazione in un impianto, come quelli che si trovano nei commutatori e nelle macchine, devono essere protetti dai cortocircuiti e dalle sovracorrenti conformemente alle norme nazionali e locali.

Fusibili o interruttori sono obbligatori per soddisfare la norma IEC 60364.

Frame	Modello FC 300	Dimensione fusibile raccomandata	Fusibile massimo raccomandato
E	P315	aR-900	aR-900
	P355	aR-900	aR-900
	P400	aR-900	aR-900
F	P450	aR-1600	aR-1600
	P500	aR-2000	aR-2000
	P560	aR-2500	aR-2500
	P630	aR-2500	aR-2500
	P710	aR-2500	aR-2500
	P800	aR-2500	aR-2500

Tabella 10.11 Fusibili raccomandati per conformità CE, 380-500 V

Frame	Modello FC 300	Dimensione fusibile raccomandata	Fusibile massimo raccomandato
E	P355	aR-700	aR-700
	P400	aR-900	aR-900
	P500		
	P560		
F	P630	aR-1600	aR-1600
	P710	aR-2000	aR-2000
	P800	aR-2500	aR-2500
	P900		
	P1M0		

Tabella 10.12 Fusibili raccomandati per conformità CE, 525-690 V

### 10.5.1 Opzioni fusibili potenza/semiconduttore

Modello	Fusibile esterno raccomandato per il convertitore di frequenza Bussmann PN	Potenza nominale	Opzione interna per il convertitore di frequenza Bussmann PN	Siba PN esterno alternato	Esterno alternato Ferraz Shawmut PN
P315	170M6013	900 A, 700 V	170M6013	22 610 32.900	6.9URD33D08A0900
P355	170M6013	900 A, 700 V	170M6013	22 610 32.900	6.9URD33D08A0900
P400	170M6013	900 A, 700 V	170M6013	22 610 32.900	6.9URD33D08A0900

Tabella 10.13 380-480/500 V, frame E, opzioni dei fusibili di rete per conformità UL

Modello	Fusibile esterno raccomandato per il convertitore di frequenza Bussmann PN	Potenza nominale	Opzione interna Bussmann PN per il convertitore di frequenza	Siba PN alternato
P450	170M7081	1.600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P500	170M7081	1.600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P560	170M7082	2.000 A, 700 V	170M7082	20 695 32.2000
P630	170M7082	2.000 A, 700 V	170M7082	20 695 32.2000
P710	170M7083	2.500 A, 700 V	170M7083	20 695 32.2500
P800	170M7083	2.500 A, 700 V	170M7083	20 695 32.2500

Tabella 10.14 380–480/500 V, frame F, opzioni dei fusibili di rete per conformità UL

Modello	Bussmann PN interno al convertitore di frequenza	Potenza nominale	Siba PN alternato
P450	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P500	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P560	170M6467	1.400 A, 700 V	20 681 32.1400
P630	170M6467	1.400 A, 700 V	20 681 32.1400
P710	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P800	170M6467	1.400 A, 700 V	20 681 32.1400

Tabella 10.15 380-480/500 V, frame F, fusibili collegamento CC modulo inverter

### AVVISO!

Per assicurare la conformità UL usare fusibili della serie Bussmann 170M per le unità non dotate di un'opzione con solo contattore. Per le unità dotate di un'opzione con solo contattore vedere la *Tabella 10.33* per i valori nominali SCCR e i criteri dei fusibili UL.

10

Modello	Fusibile esterno raccomandato per il convertitore di frequenza Bussmann PN	Potenza nominale	Opzione interna per il convertitore di frequenza Bussmann PN	Siba PN esterno alternato	Esterno alternato Ferraz Shawmut PN
P355	170M4017	700 A, 700 V	170M4017	20 610 32.700	6.9URD31D08A0700
P400	170M4017	700 A, 700 V	170M4017	20 610 32.700	6.9URD31D08A0700
P500	170M6013	900 A, 700 V	170M6013	22 610 32.900	6.9URD33D08A0900
P560	170M6013	900 A, 700 V	170M6013	22 610 32.900	6.9URD33D08A0900

Tabella 10.16 525–690 V, frame E, opzioni dei fusibili di rete per conformità UL

Modello	Fusibile esterno raccomandato per il convertitore di frequenza Bussmann PN	Potenza nominale	Opzione interna Bussmann PN per il convertitore di frequenza	Siba PN alternato
P630	170M7081	1.600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P710	170M7081	1.600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P800	170M7081	1.600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P900	170M7081	1.600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P1000	170M7082	2.000 A, 700 V	170M7082	20 695 32.2000
P1200	170M7083	2.500 A, 700 V	170M7083	20 695 32.2500

Tabella 10.17 525–690 V, frame F, opzioni dei fusibili di rete per conformità UL

Modello	Bussmann PN interno al convertitore di frequenza	Potenza nominale	Siba PN alternato
P630	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P710	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P800	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P900	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P1000	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P1200	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000

Tabella 10.18 525–690 V, frame F, fusibili collegamento CC modulo inverter

I fusibili 170M Bussmann mostrati utilizzano l'indicatore visivo -/80. È possibile sostituirli con i fusibili con indicatore -TN/80 tipo T, -/110 o TN/110 tipo T di uguali dimensione e amperaggio per l'utilizzo esterno. Per soddisfare i requisiti UL usare uno dei fusibili elencati con almeno 500 V UL associati alla corrente nominale.

## 10.5.2 Fusibili supplementari

### Fusibili supplementari

Frame	Bussmann PN	Potenza nominale
E ed F	KTK-4	4 A, 600 V

Tabella 10.19 Fusibile SMPS

Dimensione/tipo	Bussmann PN	Littelfuse	Potenza nominale
P355–P400, 525–690 V	KTK-4	–	4 A, 600 V
P315–P800, 380–500 V	–	KLK-15	15 A, 600 V
P500–P1M2, 525–690 V	–	KLK-15	15 A, 600 V

Tabella 10.20 Fusibili ventola

Fusibile	Taglia/Tipo	Bussmann PN	Potenza nominale	Fusibili alternativi
2,5–4,0 A	P450–P800, 380–500 V	LPJ-6 SP o SPI	6 A, 600 V	Tutti gli elementi doppi classe J elencati, ritardo di tempo, 6 A
	P630–P1M2, 525–690 V	LPJ-10 SP o SPI	10 A, 600 V	Tutti gli elementi doppi classe J elencati, ritardo di tempo, 10 A
4,0–6,3 A	P450–P800, 380–500 V	LPJ-10 SP o SPI	10 A, 600 V	Tutti gli elementi doppi classe J elencati, ritardo di tempo, 10 A
	P630–P1M2, 525–690 V	LPJ-15 SP o SPI	15 A, 600 V	Tutti gli elementi doppi classe J elencati, ritardo di tempo, 15 A
6,3–10 A	P450–P800, 380–500 V	LPJ-15 SP o SPI	15 A, 600 V	Tutti gli elementi doppi classe J elencati, ritardo di tempo, 15 A
	P630–P1M2, 525–690 V	LPJ-20 SP o SPI	20 A, 600 V	Tutti gli elementi doppi classe J elencati, ritardo di tempo, 20 A
10–16 A	P450–P800, 380–500 V	LPJ-25 SP o SPI	25 A, 600 V	Tutti gli elementi doppi classe J elencati, ritardo di tempo, 25 A
	P630–P1M2, 525–690 V	LPJ-20 SP o SPI	20 A, 600 V	Tutti gli elementi doppi classe J elencati, ritardo di tempo, 20 A

**Tabella 10.21 Fusibili controllore motore manuali**

Frame	Bussmann PN	Potenza nominale	Fusibili alternativi
F	LPJ-30 SP o SPI	30 A, 600 V	Tutti gli elementi doppi classe J elencati, ritardo di tempo, 30 A

**Tabella 10.22 Morsetto protetto da fusibile da 30 A**

Frame	Bussmann PN	Potenza nominale	Fusibili alternativi
F	LPJ-6 SP o SPI	6 A, 600 V	Tutti gli elementi doppi classe J elencati, ritardo di tempo, 6 A

**Tabella 10.23 Fusibile del trasformatore di controllo**

Frame	Bussmann PN	Potenza nominale
F	GMC-800 mA	800 mA, 250 V

**Tabella 10.24 Fusibile NAMUR**

Frame	Bussmann PN	Potenza nominale	Fusibili alternativi
F	LP-CC-6	6 A, 600 V	Tutte le classi elencate CC, 6 A

**Tabella 10.25 Fusibile bobina relè di sicurezza con relè PILZ**

### 10.5.3 Fusibili di rete, F8–F13

I seguenti fusibili sono adatti per l'uso su un circuito in grado di fornire 100.000  $A_{rms}$  (simmetrici), 240 V, 480 V, 500 V o 600 V in funzione della tensione nominale del convertitore di frequenza. Con i fusibili adeguati la corrente nominale di cortocircuito (SCCR) del sistema convertitore è pari a 100.000  $A_{rms}$ .



Modello	Dimensione del frame	Potenza nominale		Bussmann P/N	Ricambio Bussmann P/N	Perdita di potenza del fusibile stimata [W]	
		[V] (UL)	[A]			400 V	460 V
P250	F8-F9	700	700	170M4017	176F8591	25	19
P315	F8-F9	700	700	170M4017	176F8591	30	22
P355	F8-F9	700	700	170M4017	176F8591	38	29
P400	F8-F9	700	700	170M4017	176F8591	3500	2800
P450	F10-F11	700	900	170M6013	176F8592	3940	4925
P500	F10-F11	700	900	170M6013	176F8592	2625	2100
P560	F10-F11	700	900	170M6013	176F8592	3940	4925
P630	F10-F11	700	1500	170M6018	176F8592	45	34
P710	F12-F13	700	1500	170M6018	176F9181	60	45
P800	F12-F13	700	1500	170M6018	176F9181	83	63

Tabella 10.26 Fusibili di rete, 380-500 V

Modello	Dimensione del frame	Potenza nominale		Bussmann P/N	Ricambio Bussmann P/N	Perdita di potenza del fusibile stimata [W]	
		[V] (UL)	[A]			600 V	690 V
P355	F8-F9	700	630	170M4016	176F8335	13	10
P400	F8-F9	700	630	170M4016	176F8335	17	13
P500	F8-F9	700	630	170M4016	176F8335	22	16
P560	F8-F9	700	630	170M4016	176F8335	24	18
P630	F10-F11	700	900	170M6013	176F8592	26	20
P710	F10-F11	700	900	170M6013	176F8592	35	27
P800	F10-F11	700	900	170M6013	176F8592	44	33
P900	F12-F13	700	1500	170M6018	176F9181	26	20
P1M0	F12-F13	700	1500	170M6018	176F9181	37	28
P1M2	F12-F13	700	1500	170M6018	176F9181	47	36

Tabella 10.27 Fusibili di rete, 525-690 V

Modello	Bussmann PN <sup>1)</sup>	Potenza nominale	Siba
P450	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P500	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P560	170M6467	1.400 A, 700 V	20 681 32.1400
P630	170M6467	1.400 A, 700 V	20 681 32.1400
P710	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P800	170M6467	1.400 A, 700 V	20 681 32.1400

Tabella 10.28 Fusibili collegamento CC modulo inverter, 380-500 V

Modello	Bussmann PN <sup>1)</sup>	Potenza nominale	Siba
P630	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P710	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P800	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P900	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P1M0	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000
P1M2	170M8611	1.100 A, 1.000 V	20 781 32.1000

Tabella 10.29 Fusibili collegamento CC modulo inverter, 525-690 V

1) I fusibili 170M Bussmann mostrati utilizzano l'indicatore visivo -/80. È possibile sostituirli con i fusibili con indicatore -TN/80 tipo T, -/110 o TN/110 tipo T di uguali dimensione e amperaggio per l'utilizzo esterno. Per soddisfare i requisiti UL usare uno dei fusibili elencati con almeno 500 V UL associati alla corrente nominale.

Frame	Modelli	Tipo	Impostazioni di fabbrica interruttore	
			Livello di scatto [A]	Tempo [s]
F3	380–500 V, modello: P450 525–690 V, modello: P630–P710	Merlin Gerin NPJF36120U31AABSCYP	1200	0,5
F3	380–500 V, modello: P500–P630 525–690 V, modello: P800	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP	2000	0,5
F4	380–500 V, modello: P710 525–690 V, modello: P900–P1M2	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP	2000	0,5
F4	380–500 V, modello: P800	Merlin Gerin NRJF36250U31AABSCYP	2500	0,5

**Tabella 10.30 Interruttori, F3–F4**

## 10.6 Sezionatori e contattori

### 10.6.1 Sezionatori di rete, E1–E2 ed F3–F4

Dimensione del frame	Modello	Tipo
<b>380–500 V</b>		
E1–E2	P315–P400	ABB OETL-NF800A
F3	P450	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F3	P500–P630	Merlin Gerin NRKF36000S20AAYP
F4	P710–P800	Merlin Gerin NRKF36000S20AAYP
<b>525–690 V</b>		
E1–E2	P355–P560	ABB OETL-NF600A
F3	P630–P710	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F3	P800	Merlin Gerin NRKF36000S20AAYP
F4	P900–P1M2	Merlin Gerin NRKF36000S20AAYP

**Tabella 10.31 Sezionatori di rete, frame E1–E2 ed F3–F4**

## 10.6.2 Sezionatori di rete, F9/F11/F13

Dimensione del frame	Modello	Tipo
<b>380-500 V</b>		
F9	P250	ABB OETL-NF600A
F9	P315	ABB OETL-NF600A
F9	P355	ABB OETL-NF600A
F9	P400	ABB OETL-NF600A
F11	P450	ABB OETL-NF800A
F11	P500	ABB OETL-NF800A
F11	P560	ABB OETL-NF800A
F11	P630	ABB OT800U21
F13	P710	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F13	P800	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
<b>525-690 V</b>		
F9	P355	ABB OT400U12-121
F9	P400	ABB OT400U12-121
F9	P500	ABB OT400U12-121
F9	P560	ABB OT400U12-121
F11	P630	ABB OETL-NF600A
F11	P710	ABB OETL-NF600A
F11	P800	ABB OT800U21
F13	P900	ABB OT800U21
F13	P1M0	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F13	P1M2	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP

Tabella 10.32 Sezionatori di rete, frame F9/F11/F13

## 10.6.3 Contattori di rete, F3-F4

Dimensione del frame	Modello e tensione	Contattore
F3	P450-P500, 380-500 V P630-P800, 525-690 V	Eaton XTCE650N22A
F3	P560, 380-500 V	Eaton XTCE820N22A
F3	P630, 380-500 V	Eaton XTCEC14P22B
F4	P900, 525-690 V	Eaton XTCE820N22A
F4	P710-P800, 380-500 V P1M2, 525-690 V	Eaton XTCEC14P22B

Tabella 10.33 Contattori di rete, frame F3-F4

**AVVISO!**

Per i contattori di rete è necessaria un'alimentazione a 230 V fornita dall'utente.

## 10.7 Motore

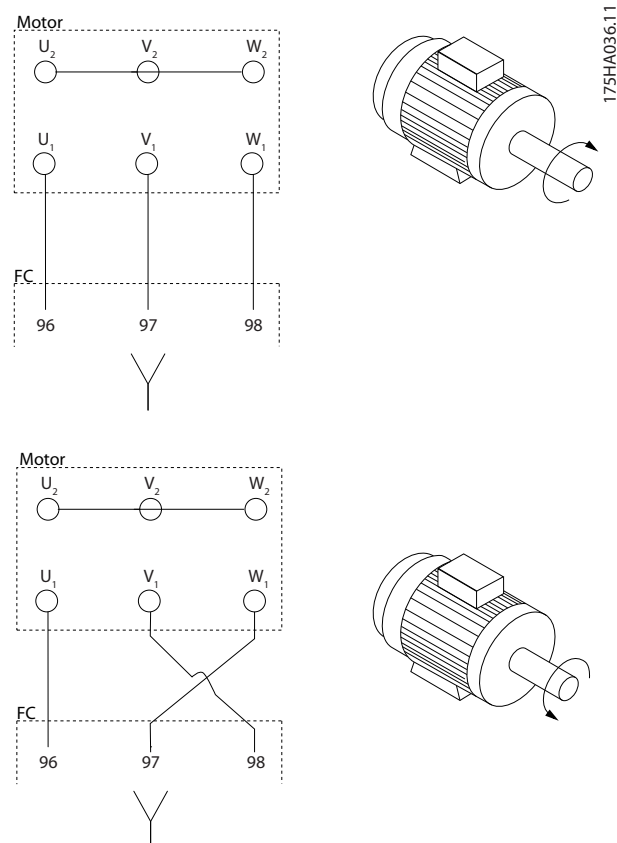
Con un convertitore di frequenza possono essere utilizzati tutti i tipi di motore standard asincroni trifase.

Morsetto	Funzione
96	U/T1
97	V/T2
98	W/T3
99	Terra

**Tabella 10.34** Morsetti cavo motore che forniscono una rotazione in senso orario (impostazione di fabbrica)

Il senso di rotazione può essere invertito scambiando due fasi nel cavo motore oppure cambiando l'impostazione del parametro 4-10 *Direz. velocità motore*.

Il controllo della rotazione del motore può essere eseguito usando il parametro 1-28 *Motor Rotation Check* e seguendo la configurazione mostrata nella *Disegno 10.19*.



**Disegno 10.19** Inversione della rotazione del motore

### Requisiti per frame F1/F3

Ciascun modulo inverter deve avere lo stesso numero di cavi di fasi del motore e devono essere in gruppi di due (ad esempio due, quattro, sei o otto). Un cavo singolo non è consentito. È preferibile che i cavi tra i morsetti dei

moduli inverter e il primo punto comune di una fase siano di pari lunghezza o entro una tolleranza del 10%. Il punto comune consigliato sono i morsetti del motore. Per esempio, se un modulo inverter A usa un cavo di 100 m (328 piedi) i moduli inverter successivi potrebbero usare un cavo di lunghezza compresa tra 90 e 110 m (295 e 360 piedi).

### Requisiti per frame F2/F4

Ciascun modulo inverter deve avere lo stesso numero di cavi di fase del motore e devono essere in gruppi di tre (per esempio tre, sei, nove o dodici). Uno o due cavi non sono consentiti. È preferibile che i cavi tra i morsetti dei moduli inverter e il primo punto comune di una fase siano di pari lunghezza o entro una tolleranza del 10%. Il punto comune consigliato sono i morsetti del motore. Per esempio, se un modulo inverter A usa un cavo di 100 m (328 piedi) i moduli inverter successivi potrebbero usare un cavo di lunghezza compresa tra 90 e 110 m (295 e 360 piedi).

## 10.7.1 Protezione termica del motore

Il relè termico elettronico nel convertitore di frequenza ha ottenuto l'approvazione UL per la protezione da sovraccarico del singolo motore, quando il parametro 1-90 *Protezione termica motore* è impostato su *ETR scatto* e il parametro 1-24 *Corrente motore* è impostato sulla corrente nominale del motore (vedere la targa del motore).

Per la protezione termica del motore è inoltre possibile utilizzare l'opzione VLT® PTC Thermistor Card MCB 112. Tale scheda è dotata di certificato ATEX per la protezione dei motori in aree potenzialmente esplosive, Zona 1/21 e Zona 2/22. Quando il parametro 1-90 *Protezione termica motore*, impostato su [20] *ATEX ETR*, è utilizzato in combinazione con MCB 112 è possibile controllare un motore Ex-e in aree a rischio di esplosione. Consultare la *Guida alla Programmazione* per ulteriori dettagli sulla configurazione del convertitore di frequenza per il funzionamento sicuro dei motori Ex-e.

## 10.7.2 Collegamento in parallelo di motori

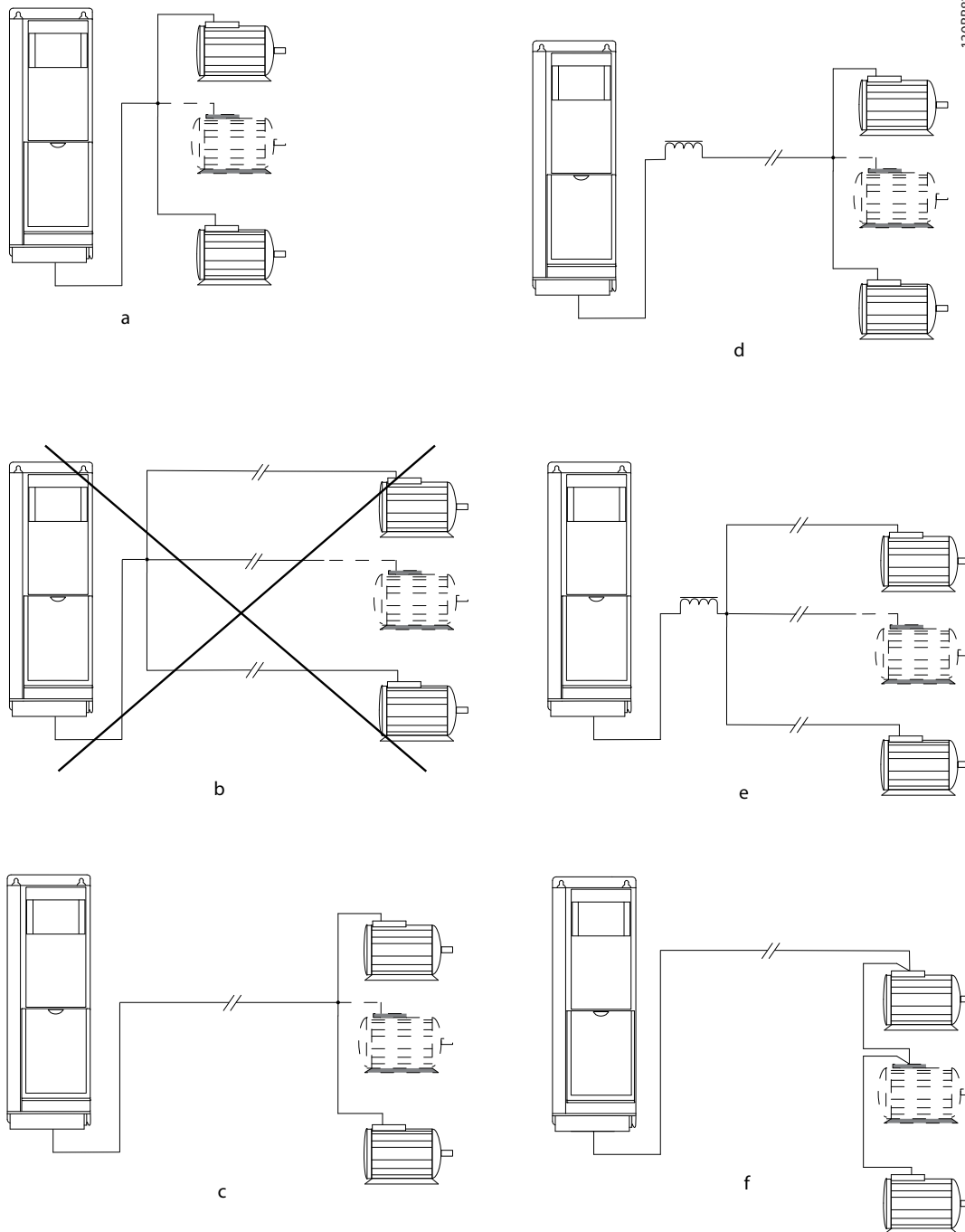
Il convertitore di frequenza può controllare diversi motori collegati in parallelo. Per configurazioni diverse dei motori collegati in parallelo vedere la *Disegno 10.20*.

Quando si utilizza il collegamento del motore in parallelo, osservare quanto segue:

- Eseguire le applicazioni con motori in parallelo in modalità U/F (volt per hertz).
- La modalità VVC<sup>+</sup> è utilizzabile in alcune applicazioni.

- L'assorbimento totale di corrente dei motori non deve superare la corrente di uscita nominale  $I_{INV}$  per il convertitore.
- Possono insorgere problemi all'avviamento e a bassi giri/min. se le dimensioni dei motori si differenziano notevolmente, in quanto la resistenza ohmica relativamente elevata nello statore dei motori di piccole dimensioni richiede una tensione superiore in fase di avviamento e a bassi giri/min.
- Il relè termico elettronico (ETR) del convertitore di frequenza non può essere utilizzato come protezione da sovraccarico motore. Assicurare una protezione da sovraccarico motore supplementare, installando termistori in ogni avvolgimento del motore oppure relè termici individuali.
- Se i motori sono collegati in parallelo, *parametro 1-02 Fonte retroazione Flux motor* non può essere utilizzato e *parametro 1-01 Principio controllo motore* deve essere impostato su [0] U/f.

130BB838.12



10

A	L'installazione con cavi collegati a un punto comune come mostrato in A e B è consigliata soltanto per cavi corti.
B	Tenere presente la lunghezza del cavo motore massima specificata nel capitolo 7.6 Specifiche dei cavi.
C	La lunghezza del cavo motore totale specificata nel capitolo 7.6 Specifiche dei cavi è valida purché ciascuno dei cavi paralleli sia mantenuto a una lunghezza inferiore a 10 m (32 piedi).
D	Considerare la caduta di tensione attraverso i cavo motore.
E	Considerare la caduta di tensione attraverso i cavo motore.
F	La lunghezza del cavo motore totale specificata nel capitolo 7.6 Specifiche dei cavi è valida purché ciascuno dei cavi paralleli sia mantenuto a una lunghezza inferiore a 10 m (32 piedi).

Disegno 10.20 Diversi collegamenti in parallelo di motori

### 10.7.3 Isolamento del motore

Per lunghezze del cavo motore inferiori o uguali alla lunghezza massima del cavo elencata nel capitolo 7.6 *Specifiche dei cavi* usare i gradi di isolamento del motore mostrati nella *Tabella 10.35*. Se un motore presenta un grado di isolamento inferiore Danfoss consiglia di utilizzare un filtro dU/dt o sinusoidale.

Tensione di rete nominale	Isolamento del motore
$U_N \leq 420$ V	$U_{LL}$ standard = 1.300 V
$420 < U_N \leq 500$ V	$U_{LL}$ rinforzato = 1.600 V
$500 < U_N \leq 600$ V	$U_{LL}$ rinforzato = 1.800 V
$600 < U_N \leq 690$ V	$U_{LL}$ rinforzato = 2.000 V

Tabella 10.35 Gradi di isolamento del motore

### 10.7.4 Correnti nei cuscinetti del motore

Per eliminare le correnti circolanti nei cuscinetti in tutti i motori installati con convertitori di frequenza, installare cuscinetti isolati NDE (lato opposto comando). Per ridurre le correnti del cuscinetto DE (lato comando) e dell'albero, assicurare una corretta messa a terra del convertitore di frequenza, del motore, della macchina azionata e del motore alla macchina azionata.

Strategie standard di attenuazione:

- Utilizzare un cuscinetto isolato.
- Attenersi alle procedure di installazione adatte.
  - Assicurarsi che motore e carico motore siano allineati.
  - Attenersi alle direttive di installazione EMC.
  - Rinforzare il conduttore PE in modo tale che l'impedenza ad alta frequenza sia inferiore nel PE rispetto ai cavi di alimentazione in ingresso.
  - Assicurare una buona connessione ad alta frequenza tra il motore e il convertitore di frequenza. Usare un cavo schermato dotato di collegamento a 360° nel motore e nel convertitore di frequenza.
  - Assicurarsi che l'impedenza dal convertitore di frequenza alla terra dell'edificio sia inferiore all'impedenza di messa a terra della macchina. Questa procedura può risultare difficile per le pompe.
  - Eseguire un collegamento a massa diretto tra il motore e il carico motore.
- Ridurre la frequenza di commutazione IGBT.

- Modificare la forma d'onda dell'inverter, 60° AVM rispetto a SFAVM.
- Installare un sistema di messa a terra albero oppure utilizzare un giunto isolante
- Applicare lubrificante conduttivo.
- Utilizzare le impostazioni di velocità minima se possibile.
- Provare ad assicurare che la tensione di rete sia bilanciata verso terra. Questa procedura può risultare difficile per i sistemi IT, TT, TN-CS o con neutro a terra.
- Utilizzare un filtro dU/dt o sinusoidale.

## 10.8 Frenata

### 10.8.1 Selezione della resistenza freno

Per gestire una richiesta superiore della frenatura della resistenza è necessaria una resistenza freno. La resistenza freno assorbe l'energia al posto del convertitore di frequenza. Per maggiori informazioni vedere la *Guida alla Progettazione VLT® Brake Resistor MCE 101*.

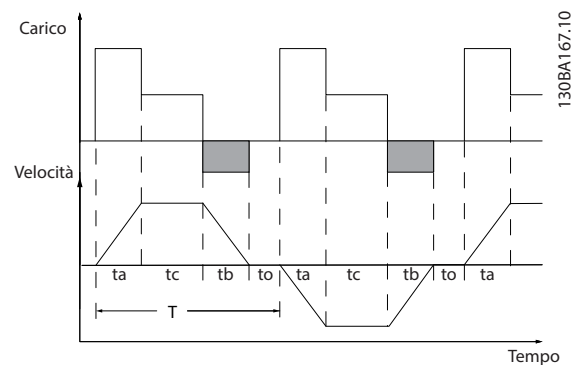
Se la quantità di energia cinetica trasferita alla resistenza in ogni intervallo di frenatura non è nota, è possibile calcolare la potenza media in base al tempo di ciclo e all'intervallo di frenatura (duty cycle intermittente). Il duty cycle intermittente della resistenza indica che il duty cycle a cui lavora la resistenza è attivo. L'*Disegno 10.21* mostra un tipico ciclo di frenatura.

I fornitori di motori usano spesso il valore S5 per definire il carico consentito, che è un'espressione del duty cycle intermittente. Il duty cycle intermittente per la resistenza viene calcolato come segue:

$$\text{Duty cycle} = t_b / T$$

T = tempo di ciclo in s

$t_b$  è il tempo di frenatura in s (del tempo di ciclo)



Disegno 10.21 Ciclo di frenatura tipico

Modello	Tempo di ciclo (s)	Duty cycle di frenatura al 100% della coppia	Duty cycle di frenatura in caso di sovraccoppia (150/160%)
P315–P800	600	40%	10%
Modello	Tempo di ciclo (s)	Duty cycle di frenatura al 100% della coppia	Duty cycle di frenatura in caso di sovraccoppia (150/160%)
P500–P560	600	40%	10%
P630–P1M2	600	40%	10%

**Tabella 10.36 Frenata a un livello elevato di coppia di sovraccarico**

Danfoss fornisce resistenze freno con duty cycle del 5%, 10% e 40%. Se viene applicato un duty cycle del 10%, le resistenze freno possono assorbire la potenza freno per il 10% del tempo di ciclo. Il rimanente 90% del tempo di ciclo è utilizzato per dissipare il calore in eccesso.

### AVVISO!

Assicurarsi che la resistenza sia progettata per gestire il tempo di frenatura necessario.

Il carico massimo consentito sulla resistenza freno è indicato come potenza di picco in un duty cycle intermittente dato. La resistenza freno viene calcolata come segue:

$$R_{br} [\Omega] = \frac{U_{dc}^2}{P_{peak}}$$

dove

$$P_{peak} = P_{motor} \times M_{br} [\%] \times \eta_{VLT} \times \eta_{motor} [W]$$

Come si può vedere, la resistenza freno dipende dalla tensione collegamento CC ( $U_{dc}$ ).

Dimensioni	Freno attivo	Avviso prima del disinserimento	Disinserimento (scatto)
380–500 V <sup>1)</sup>	810 V	828 V	855 V
525–690 V	1.084 V	1.109 V	1.130 V

**Tabella 10.37 FC 302 Limiti freno**

1) In funzione della potenza

### AVVISO!

Controllare se la resistenza freno usata è in grado di tollerare una tensione di 410 V, 820 V, 850 V, 975 V o 1.130 V. Le resistenze freno Danfoss sono certificate per l'uso su tutti i convertitori di frequenza Danfoss.

Danfoss raccomanda la resistenza freno  $R_{rec}$ . Questo calcolo garantisce che il convertitore di frequenza sia in grado di

frenare alla potenza freno massima ( $M_{br}(\%)$ ) del 150%. La formula può essere espressa come:

$$R_{rec} [\Omega] = \frac{U_{dc}^2 \times 100}{P_{motor} \times M_{br} (\%) \times \eta_{VLT} \times \eta_{motor}}$$

$\eta_{motor}$  è tipicamente 0,90

$\eta_{VLT}$  è tipicamente 0,98

Per convertitori di frequenza da 200 V, 480 V, 500 V e 600 V la potenza freno  $R_{rec}$  al 160% è scritta come:

$$200V : R_{rec} = \frac{107780}{P_{motor}} [\Omega]$$

$$500V : R_{rec} = \frac{464923}{P_{motor}} [\Omega]$$

$$600V : R_{rec} = \frac{630137}{P_{motor}} [\Omega]$$

$$690V : R_{rec} = \frac{832664}{P_{motor}} [\Omega]$$

### AVVISO!

La resistenza del circuito di frenatura selezionata non dovrebbe superare quella raccomandata da Danfoss.

### AVVISO!

Se si verifica un cortocircuito nel transistor di frenatura si può impedire la dissipazione di potenza nella resistenza freno soltanto utilizzando un interruttore di rete o un contattore per scollegare la rete dal convertitore di frequenza o un contatto nel circuito di frenatura. Una dissipazione di potenza ininterrotta nella resistenza freno può provocare surriscaldamento, danni o un incendio.

### AVVISO!

#### RISCHIO DI INCENDIO

La resistenza di frenatura si surriscalda durante e dopo la frenatura. Il mancato posizionamento della resistenza di frenatura in un'area sicura può comportare danni e/o lesioni gravi.

- Assicurarsi che la resistenza di frenatura sia collocata in un ambiente sicuro per scongiurare il rischio di incendio.
- Non toccare la resistenza di frenatura durante o dopo la frenatura per evitare ustioni gravi.

## 10.8.2 Controllo con funzione freno

Può essere impiegata un'uscita a relè/digitale per proteggere la resistenza di frenatura dal sovraccarico o dal surriscaldamento generando un guasto nel convertitore di frequenza. Se l'IGBT freno è sovraccaricato o surriscaldato, il segnale relè/digitale dal freno al convertitore di frequenza fa spegnere l'IGBT freno. Questo segnale relè/digitale non protegge da un cortocircuito nel IGBT freno o da un guasto di terra nel modulo del freno o nel cablaggio. In caso di cortocircuito nell'IGBT freno Danfoss consiglia l'utilizzo di un mezzo per disconnettere il freno.



Inoltre, il freno consente di visualizzare la potenza istantanea e la potenza media degli ultimi 120 s. Il freno può monitorare la potenza a recupero di energia e assicurare che non superi il limite selezionato nel parametro 2-12 Brake Power Limit (kW). Usare il Parametro 2-13 Brake Power Monitoring per selezionare la funzione da eseguire quando la potenza trasmessa alla resistenza di frenatura supera il limite impostato nel parametro 2-12 Brake Power Limit (kW).

### AVVISO!

**Il monitoraggio della potenza di frenatura non è una funzione di sicurezza; per questo scopo è richiesto un interruttore termico collegato a un contattore esterno. Il circuito della resistenza di frenatura non è protetto dalla dispersione verso terra.**

Controllo sovratensione (OVC) può essere selezionato come una funzione freno alternativa nel parametro 2-17 Over-voltage Control. Questa funzione è attiva per tutte le unità e garantisce che, se la tensione del collegamento CC aumenta, anche la frequenza di uscita aumenta per limitare la tensione dal collegamento CC, evitando in questo modo uno scatto.

### AVVISO!

L'OVC non può essere attivato mentre è in funzione un motore PM, mentre il parametro 1-10 Motor Construction è impostato su [1] PM, SPM non saliente.

## 10.9 Dispositivi a corrente residua (RCD) e controllo resistenza di isolamento (IRM)

Usare relè RCD, una messa a terra di protezione multipla o una messa a terra come protezione supplementare, a condizione che siano rispettate le norme di sicurezza locali. Se si verifica un guasto verso terra, si potrebbe sviluppare una corrente CC nella corrente di guasto. In caso di impiego di relè RCD, osservare le norme locali. I relè devono essere adatti per la protezione di convertitori di frequenza con un raddrizzatore a ponte trifase e per una scarica di breve durata all'accensione. Per maggiori dettagli vedere il capitolo 10.10 Corrente di dispersione.

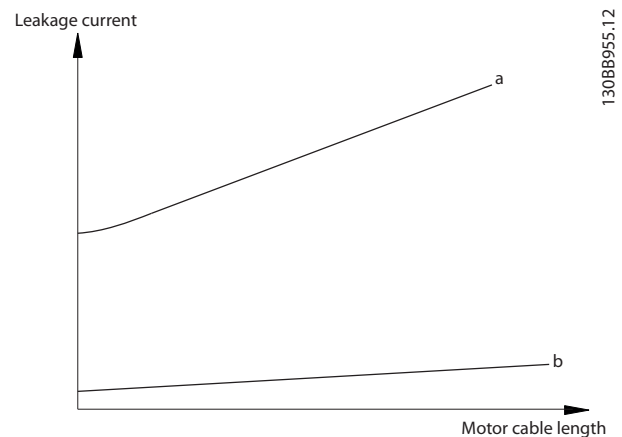
## 10.10 Corrente di dispersione

Rispettare le norme nazionali e locali relative alla messa a terra di protezione di apparecchiature in cui le correnti di dispersione superano i 3,5 mA.

La tecnologia dei convertitori di frequenza implica una commutazione di frequenza a elevati livelli di potenza. Questa commutazione a elevata frequenza genera una corrente di dispersione nel collegamento a massa.

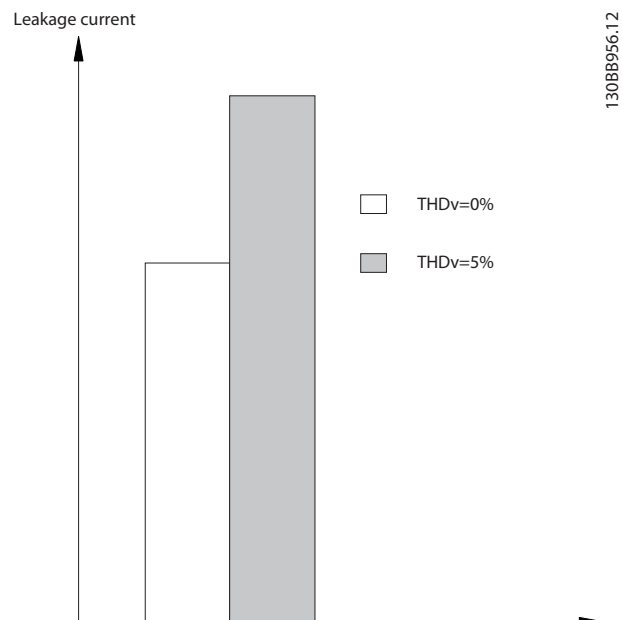
La corrente di dispersione verso terra è costituita da vari elementi e dipende da diverse configurazioni del sistema, tra cui:

- filtro RFI;
- lunghezza del cavo motore;
- schermatura del cavo motore;
- potenza del convertitore di frequenza.



Disegno 10.22 La lunghezza del cavo motore e la taglia della potenza influenzano la corrente di dispersione. Taglia di potenza a > taglia di potenza b.

La corrente di dispersione dipende anche dalla distorsione di linea.



Disegno 10.23 La distorsione di linea influisce sulla corrente di dispersione

Se la corrente di dispersione supera 3,5 mA, la conformità alla EN/IEC61800-5-1 (norma di prodotto per azionamenti elettrici a velocità variabile) richiede particolari precauzioni.

Potenziare la messa a terra con i seguenti requisiti di collegamento a massa di protezione:

- Filo di terra (morsetto 95) con una sezione trasversale di almeno 10 mm<sup>2</sup> (8 AWG).
- Due fili di terra separati, entrambi di dimensioni adeguate a quanto previsto dalla norma.

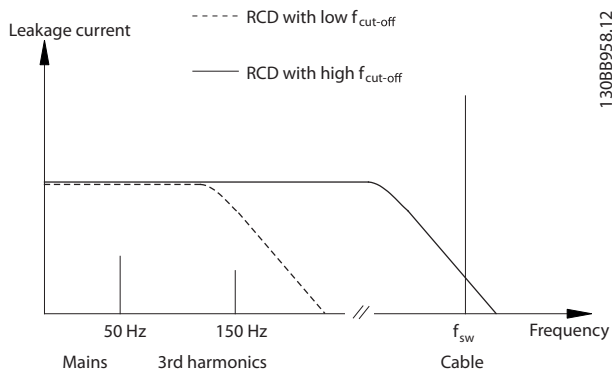
Per ulteriori informazioni vedere le norme EN/IEC61800-5-1 e EN 50178.

### Utilizzo degli RCD

Quando si utilizzano dispositivi a corrente residua (RCD), detti anche interruttori per le correnti di dispersione a terra, rispettare le seguenti regole:

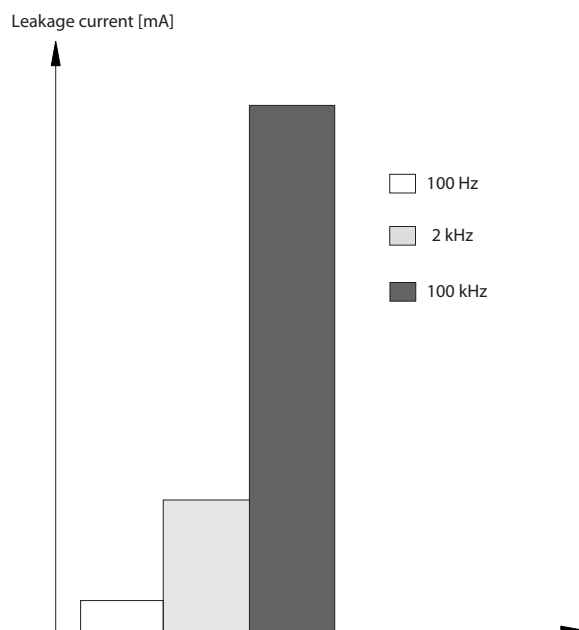
- Utilizzare solo RCD di tipo B, poiché solo questi sono in grado di rilevare correnti CA e CC.
- Utilizzare RCD con un ritardo per evitare guasti dovuti a correnti di terra transitorie.
- Dimensionare gli RCD in funzione della configurazione del sistema e di considerazioni ambientali.

La corrente di dispersione include varie frequenze provenienti sia dalla frequenza di rete sia dalla frequenza di commutazione. Il rilevamento della frequenza di commutazione dipende dal tipo di RCD usato.



Disegno 10.24 Principali contributi alla corrente di dispersione

La quantità di corrente di dispersione rilevata dall'RCD dipende dalla frequenza di taglio dell'RCD.



Disegno 10.25 Influsso della frequenza di taglio RCD sulla corrente di dispersione

## 10.11 Sistema di distribuzione IT

### Alimentazione di rete isolata da terra

Se il convertitore di frequenza è alimentato da una rete di alimentazione isolata (rete IT, con triangolo non messo a terra o messo a terra) o da una rete TT/TN-S con messa a terra, si consiglia di disattivare lo switch RFI mediante il parametro 14-50 Filtro RFI sul convertitore di frequenza e il parametro 14-50 Filtro RFI sul filtro. Per maggiori dettagli, vedere la norma IEC 364-3. In posizione off, i condensatori dei filtri tra chassis e collegamento CC vengono esclusi per evitare danni al collegamento CC e per ridurre le correnti capacitive verso terra conformemente alla norma IEC 61800-3.

Qualora fossero necessarie prestazioni EMC ottimali o vengano collegati motori in parallelo o la lunghezza del cavo motore fosse superiore ai 25 m (82 piedi), Danfoss consiglia l'impostazione del parametro 14-50 Filtro RFI su [On]. Fare anche riferimento alle Note sull'applicazione, VLT® su reti IT. È importante utilizzare controlli di isolamento certificati per essere impiegati insieme ai componenti elettronici di potenza (IEC 61557-8).

Danfoss non consiglia l'utilizzo di un contattore in uscita per convertitori di frequenza 525-690 V collegati a una rete di alimentazione IT.

## 10.12 Rendimento

### Efficienza del convertitore di frequenza ( $\eta_{VLT}$ )

Il carico applicato sul convertitore di frequenza ha poca influenza sul suo rendimento. In generale, il rendimento alla frequenza nominale del motore  $f_{M,N}$  è lo stesso sia quando il motore fornisce il 100% della coppia nominale

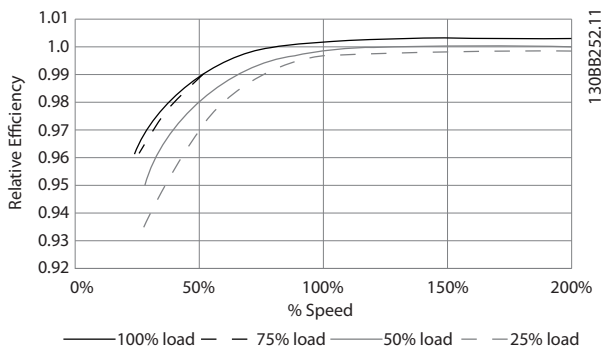
dell'albero, sia quando essa è soltanto pari al 75%, come in caso di carichi parziali.

Il rendimento del convertitore di frequenza non varia pur selezionando caratteristiche U/f diverse. Tuttavia le caratteristiche U/f influenzano il rendimento del motore.

Il rendimento degrada lievemente quando la frequenza di commutazione viene impostata su un valore superiore a 5 kHz. L'efficienza viene leggermente ridotta quando la tensione di rete è di 480 V o se il cavo motore è più lungo di 30 m (98 piedi).

#### Calcolo del rendimento del convertitore di frequenza

Calcolare il rendimento del convertitore di frequenza a velocità e carichi differenti in base alla *Disegno 10.26*. Il fattore in questo grafico deve essere moltiplicato per il fattore di rendimento specifico riportato nelle tabelle a specifica nel *capitolo 7.1 Dati elettrici, 380-500 V* e nel *capitolo 7.2 Dati elettrici, 525-690 V*



Disegno 10.26 Curve di rendimento tipiche

Esempio: prendiamo un convertitore di frequenza da 160 kW, 380-480/500 V CA al 25% del carico e al 50% di velocità. L'*Disegno 10.26* indica 0,97 - il rendimento nominale per un convertitore di frequenza da 160 kW è 0,98. Il rendimento effettivo è in tal caso pari a:  $0,97 \times 0,98 = 0,95$ .

#### Rendimento del motore ( $\eta_{MOTOR}$ )

Il rendimento di un motore collegato al convertitore di frequenza dipende dal livello di magnetizzazione. In generale, il rendimento è buono quanto con il funzionamento di rete. Il rendimento del motore dipende dal tipo di motore.

Nell'intervallo pari al 75-100% della coppia nominale il rendimento del motore è praticamente costante, sia quando il motore è controllato dal convertitore di frequenza sia quando è direttamente collegato alla rete.

Nei motori di piccole dimensioni, l'influenza della caratteristica U/f sul rendimento è marginale, mentre se si impiegano motori a partire da 11 kW (15 cv) in poi, i vantaggi sono notevoli.

Normalmente, la frequenza di commutazione non influisce sul rendimento dei motori di piccole dimensioni. Nei motori pari o superiori a 11 kW (15 cv) il rendimento è

superiore (1-2%) perché la forma dell'onda sinusoidale della corrente motore è quasi perfetta a elevate frequenze di commutazione.

#### Rendimento del sistema ( $\eta_{SYSTEM}$ )

Per calcolare il rendimento del sistema il rendimento del convertitore di frequenza ( $\eta_{VLT}$ ) è moltiplicato per il rendimento del motore ( $\eta_{MOTOR}$ ):

$$\eta_{SYSTEM} = \eta_{VLT} \times \eta_{MOTOR}$$

### 10.13 Disturbo acustico

Il disturbo acustico del convertitore di frequenza proviene da tre fonti:

- bobine collegamento CC;
- ventole interne;
- bobine filtro RFI.

La *Tabella 10.38* elenca i valori tipici di disturbo acustico misurati a una distanza di 1 m (9 piedi) dall'unità.

Dimensione del frame	dBA con ventole a piena velocità
E1-E2 <sup>1)</sup>	74
E1-E2 <sup>2)</sup>	83
F1-F4 ed F8-F13	80

Tabella 10.38 Disturbo acustico

1) P355-P400, soltanto 525-690 V.

2) Modelli E per tutti gli altri frame.

Risultati dei test eseguiti conformemente a ISO 3744 per l'ampiezza del disturbo in ambiente controllato. È stato quantificato il tono del disturbo per la registrazione di dati ingegneristici delle prestazioni dell'hardware secondo ISO 1996-2 Allegato D.

### 10.14 Condizioni dU/dt

#### AVVISO!

Per evitare l'usura precoce dei motori non progettati per l'uso con convertitori di frequenza, come i motori privi di foglio di isolamento di fase o di altro supporto di isolamento, Danfoss consiglia vivamente di installare un filtro dU/dt o sinusoidale sull'uscita del convertitore di frequenza. Per ulteriori informazioni su dU/dt e sui filtri sinusoidali vedere la *Guida alla Progettazione per i filtri di uscita*.

Se un transistor dell'inverter viene aperto, la tensione applicata al motore aumenta in base a un rapporto dU/dt che dipende da:

- cavo motore (tipo, sezione trasversale, lunghezza, schermato o non schermato);
- induttanza.

L'induttanza intrinseca genera una sovraelongazione  $U_{PEAK}$  nella tensione motore prima di stabilizzarsi a un livello

determinato dalla tensione nel collegamento CC. Il tempo di salita e la tensione di picco  $U_{PEAK}$  influenzano la durata del motore. Sono interessati in particolare i motori non provvisti di isolamento dell'avvolgimento di fase se la tensione di picco è troppo alta. La lunghezza del cavo motore influisce sul tempo di salita e sulla tensione di picco. Per esempio, se il cavo motore è corto (pochi metri) il tempo di salita e la tensione di picco sono inferiori. Se il cavo motore è lungo (100 m) (328 piedi), il tempo di salita e la tensione di picco sono più alti.

La commutazione degli IGBT provoca una tensione di picco sui morsetti del motore. Il convertitore di frequenza soddisfa le richieste dell'IEC 60034-25 riguardanti i motori

concepiti per essere controllati da convertitori di frequenza. Il convertitore di frequenza soddisfa inoltre la norma IEC 60034-17 relativa ai motori normali controllati da convertitori di frequenza.

#### Gamma ad alta potenza

Le taglie di potenza elencate dalla *Tabella 10.39* alla *Tabella 10.40* con le tensioni di rete appropriate soddisfano i requisiti di IEC 60034-17 riguardo ai motori normali controllati da convertitori di frequenza, IEC 60034-25 riguardo ai motori progettati per il controllo mediante convertitori di frequenza e NEMA MG 1-1998 Parte 31.4.4.2 per i motori alimentati a inverter. Le taglie di potenza dalla *Tabella 10.39* alla *Tabella 10.40* non sono conformi alla NEMA MG 1-1998 Parte 30.2.2.8 per i motori generici.

#### 380–500 V

Modello	Lunghezza del cavo [m (piedi)]	Tensione di rete [V]	Tempo di salita [ $\mu$ s]	Tensione di picco [V]	dU/dt [V/ $\mu$ s]
P250–P800 (380–500 V)	30 (98,5)	500	0,71	1165	1389
	30 (98,5)	500 <sup>1)</sup>	0,80	906	904
	30 (98,5)	400	0,61	942	1233
	30 (98,5)	400 <sup>1)</sup>	0,82	760	743

Tabella 10.39 Frame dU/dt E1–E2 ed F1–F13, 380–500 V

1) Con filtro dU/dt Danfoss.

#### 525–690 V

Modello	Lunghezza del cavo [m (piedi)]	Tensione di rete [V]	Tempo di salita [ $\mu$ s]	Tensione di picco [V]	dU/dt [V/ $\mu$ s]
P355–P1M2 (525–690 V)	30 (98,5)	690	0,57	1611	2261
	30 (98,5)	575	0,25	–	2510
	30 (98,5)	690 <sup>1)</sup>	1,13	1629	1150

Tabella 10.40 Frame dU/dt E1–E2 ed F1–F13, 525–690 V

1) Con filtro dU/dt Danfoss.

### 10.15 Panoramica sulla compatibilità elettromagnetica (EMC)

I dispositivi elettrici generano interferenze e sono interessati da interferenze da altre sorgenti generate. La compatibilità elettromagnetica (EMC) di questi effetti dipende dalla potenza e dalle caratteristiche armoniche dei dispositivi.

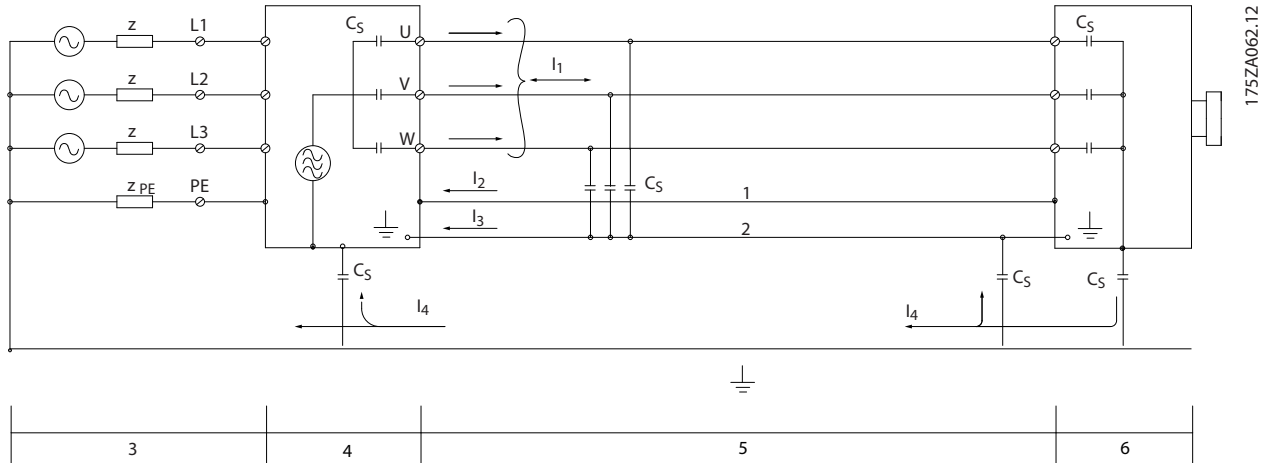
Un'interazione incontrollata tra dispositivi elettrici in un sistema può ridurre la compatibilità e compromettere il funzionamento. L'interferenza può assumere la forma di:

- scariche elettrostatiche;
- rapide oscillazioni di tensione;
- interferenza ad alta frequenza.

Nella maggior parte dei casi le oscillazioni transitorie da scoppio avvengono a frequenze comprese tra 150 kHz e 30 MHz. L'interferenza trasportata dall'aria proveniente dal sistema del convertitore di frequenza nel campo compreso tra 30 MHz e 1 GHz è generata dall'inverter, dal cavo motore e dal motore.

Le correnti capacitive presenti nel cavo motore, accoppiate con un elevato valore dU/dt nella tensione motore, generano correnti di dispersione. Vedere *Disegno 10.27*. I cavi motore schermati hanno maggiori capacità tra i fili di fase e lo schermo

e anche tra lo schermo e la terra. Questa capacità aggiuntiva dei cavi, insieme ad altre capacità parassite e all'induttanza del motore, modifica le caratteristiche delle emissioni elettromagnetiche prodotte dall'unità. La modifica nelle caratteristiche delle emissioni elettromagnetiche avviene principalmente in emissioni inferiori a 5 MHz. La maggior parte della corrente di dispersione ( $I_1$ ) viene convogliata nuovamente all'unità attraverso la messa a terra (PE) (I3), lasciando soltanto un piccolo campo elettromagnetico ( $I_4$ ) dal cavo motore schermato. Lo schermo riduce l'interferenza irradiata, ma aumenta l'interferenza a bassa frequenza sulla rete.



1	Filo di terra	$C_s$	Possibili percorsi della capacità parassita dello shunt (varia a seconda delle installazioni)
2	Schermo	$I_1$	Corrente di dispersione di modalità comune
3	Alimentazione di rete CA	$I_2$	Cavo motore schermato
4	Convertitore di frequenza	$I_3$	Terra di protezione (quarto conduttore nei cavi motore)
5	Cavo motore schermato	$I_4$	Corrente non intenzionale di modalità comune
6	Motore	-	-

Disegno 10.27 Modello elettrico che mostra le possibili correnti di dispersione

### 10.15.1 Risultati test EMC

I seguenti risultati sono stati ottenuti usando un convertitore di frequenza (con le opzioni eventualmente pertinenti), un cavo di comando schermato, un dispositivo di comando con potenziometro, un motore e cavi motore schermati.

Tipo di filtro RFI		Emissione condotta			Emissione irradiata		
Standard e requisiti	EN 55011	Classe B Domestico, commerciale e industrie leggere	Classe A gruppo 1 Ambiente industriale	Classe A gruppo 2 Ambiente industriale	Classe B Domestico, commerciale e industrie leggere	Classe A gruppo 1 Ambiente industriale	Classe A gruppo 2 Ambiente industriale
	EN/IEC 61800-3	Categoria C1 Primo ambiente Casa e ufficio	Categoria C2 Primo ambiente Casa e ufficio	Categoria C3 Secondo ambiente Industriale	Categoria C1 Primo ambiente Casa e ufficio	Categoria C2 Primo ambiente Casa e ufficio	Categoria C3 Primo ambiente Casa e ufficio
<b>H2</b>							
FC 302	90–500 kW 380–500 V	No	No	150 m (492 piedi)	No	No	Sì
	90–710 kW 525–690 V	No	No	150 m (492 piedi)	No	No	Sì
<b>H4</b>							
FC 302	90–500 kW 380–500 V	No	150 m (492 piedi)	150 m (492 piedi)	No	Sì	Sì
	90–710 kW 525–690 V	–	–	–	–	–	–

Tabella 10.41 Risultati test EMC (emissioni e immunità)

### 10.15.2 Requisiti relativi alle emissioni

In base alle norme di prodotto relative alla compatibilità elettromagnetica per convertitori di frequenza a velocità regolabile EN/IEC 61800-3:2004, i requisiti EMC dipendono dall'ambiente in cui il convertitore di frequenza viene installato. Questi ambienti, insieme ai requisiti di alimentazione della tensione di rete, sono definiti in *Tabella 10.42*.

I convertitori di frequenza sono conformi ai requisiti EMC descritti in IEC/EN 61800-3 (2004)+AM1 (2011), categoria C3, per le apparecchiature con un assorbimento di corrente per fase maggiore di 100 A, installate nel secondo ambiente. La conformità ai test è stata eseguita con un cavo motore schermato da 150 m (492 piedi).

Categoria (EN 61800-3)	Definizione	Emissione condotta (EN 55011)
C1	Primo ambiente (casa e ufficio) con una tensione di alimentazione inferiore a 1000 V.	Classe B
C2	Primo ambiente (casa e ufficio) con una tensione di alimentazione inferiore a 1000 V dove il sistema non è né di tipo plug-in né spostabile ed è concepito per essere usato, installato o messo in funzione da un professionista.	Classe A gruppo 1
C3	Secondo ambiente (industriale) con una tensione di alimentazione inferiore a 1000 V.	Classe A gruppo 2
C4	Secondo ambiente con quanto segue: <ul style="list-style-type: none"> <li>Tensione di alimentazione uguale o superiore a 1000 V.</li> <li>Corrente nominale uguale o superiore a 400 A.</li> <li>Previsto per l'uso in sistemi complessi.</li> </ul>	Senza linea limite. È necessario realizzare uno schema EMC.

Tabella 10.42 Requisiti relativi alle emissioni

Quando vengono adottate le norme generiche di emissione i convertitori di frequenza devono soddisfare la *Tabella 10.43*.

Ambiente	Norma generica	Requisiti relativi alle emissioni condotte in base ai limiti EN55011
Primo ambiente (casa e ufficio)	EN/IEC 61000-6-3 Norma sulle emissioni per ambienti residenziali, commerciali e di industria leggera.	Classe B
Secondo ambiente (ambiente industriale)	EN/IEC 61000-6-4 Norma sulle emissioni per ambienti industriali.	Classe A gruppo 1

**Tabella 10.43** Limiti delle norme generiche sulle emissioni

### 10.15.3 Requisiti di immunità

I requisiti di immunità per i convertitori di frequenza dipendono dall'ambiente nel quale sono installati. I requisiti per l'ambiente industriale sono più severi dei requisiti per l'ambiente domestico e di ufficio. Tutti i convertitori di frequenza Danfoss soddisfano i requisiti per l'ambiente industriale e per l'ambiente domestico e di ufficio.

Per documentare l'immunità contro i transitori veloci sono stati eseguiti i seguenti test di immunità su un convertitore di frequenza (con opzioni, se pertinenti), un cavo di comando schermato e una scatola di controllo con potenziometro, cavo motore e motore. I test sono stati condotti in conformità alle seguenti norme fondamentali Per maggiori dettagli vedere la *Tabella 10.44*.

- **EN 61000-4-2 (IEC 61000-4-2):** Scariche elettrostatiche (ESD): simulazione di scariche elettrostatiche provocate da esseri umani.
- **EN 61000-4-3 (IEC 61000-4-3):** Radiazione di un campo elettromagnetico in entrata, simulazione a modulazione di ampiezza degli effetti di apparecchiature di comunicazione radar, radio e dispositivi di comunicazione mobili.
- **EN 61000-4-4 (IEC 61000-4-4):** Oscillazioni transitorie da scoppio: simulazione di interferenze provocate dalla commutazione di contattori, relè o dispositivi simili.
- **EN 61000-4-5 (IEC 61000-4-5):** Oscillazioni transitorie da sbalzi di corrente: simulazione di oscillazioni transitorie causate da fulmini che cadono vicino agli impianti.
- **EN 61000-4-6 (IEC 61000-4-6):** Modalità comune RF: simulazione dell'impatto delle apparecchiature di trasmissione radio collegate mediante cavi di connessione.

Norma di base	Transitori veloci IEC 61000-4-4	Transitori di picco IEC 61000-4-5	ESD IEC 61000-4-2	Campo elettromagnetico irradiato IEC 61000-4-3	Tensione modalità comune RF IEC 61000-4-6
Criterio di accettazione	B	B	B	A	A
Linea	4 kV Modo Comune	2 kV/2 Ω Modalità differenziale 4 kV/12 Ω Modo Comune	–	–	10 V <sub>RMS</sub>
Motore	4 kV Modo Comune	4 kV/2 Ω <sup>1)</sup>	–	–	10 V <sub>RMS</sub>
Freno	4 kV Modo Comune	4 kV/2 Ω <sup>1)</sup>	–	–	10 V <sub>RMS</sub>
Condivisione del carico	4 kV Modo Comune	4 kV/2 Ω <sup>1)</sup>	–	–	10 V <sub>RMS</sub>
Fili di controllo	2 kV Modo Comune	2 kV/2 Ω <sup>1)</sup>	–	–	10 V <sub>RMS</sub>
Bus standard	2 kV Modo Comune	2 kV/2 Ω <sup>1)</sup>	–	–	10 V <sub>RMS</sub>
Fili relè	2 kV Modo Comune	2 kV/2 Ω <sup>1)</sup>	–	–	10 V <sub>RMS</sub>
Applicazione/opzioni fieldbus	2 kV Modo Comune	2 kV/2 Ω <sup>1)</sup>	–	–	10 V <sub>RMS</sub>
Cavo LCP	2 kV Modo Comune	2 kV/2 Ω <sup>1)</sup>	–	–	10 V <sub>RMS</sub>
24 V CC esterni	2 V Modo Comune	0,5 kV/2 Ω Modalità differenziale 1 kV/12 Ω Modo Comune	–	–	10 V <sub>RMS</sub>
Frame	–	–	8 kV AD 6 kV CD	10 V/m	–

Tabella 10.44 Modulo di immunità EMC, intervallo di tensione: 380–480/500 V, 525–600 V, 525–690 V

1) Iniezione sullo schermo del cavo.

AD: air discharge (scarica in aria); CD: contact discharge (scarica a contatto); CM: common mode (modalità comune); DM: differential mode (modalità differenziale).

#### 10.15.4 Compatibilità EMC

### **AVVISO!**

#### RESPONSABILITÀ DELL'OPERATORE

In base alla norma EN 61800-3 per i sistemi di convertitore di frequenza a velocità variabile, l'operatore è responsabile per la garanzia della conformità EMC. I produttori possono offrire soluzioni per un funzionamento conforme agli standard. Gli operatori sono responsabili dell'applicazione di queste soluzioni e del pagamento dei relativi costi.

Esistono due opzioni per assicurare la compatibilità elettromagnetica.

- Eliminare o minimizzare l'interferenza alla fonte dell'interferenza emessa.
- Aumentare l'immunità all'interferenza nei dispositivi influenzati dalla sua ricezione.

#### Filtri RFI

L'obiettivo principale è ottenere sistemi che funzionino in modo stabile senza interferenza delle frequenze tra i componenti. Per ottenere un elevato livello di immunità, si consiglia di utilizzare convertitori di frequenza con filtri RFI di alta qualità.

### **AVVISO!**

#### INTERFERENZE RADIO

In un ambiente residenziale, questo prodotto può provocare interferenze radio e, in tal caso, potrebbero essere necessarie misure correttive supplementari.

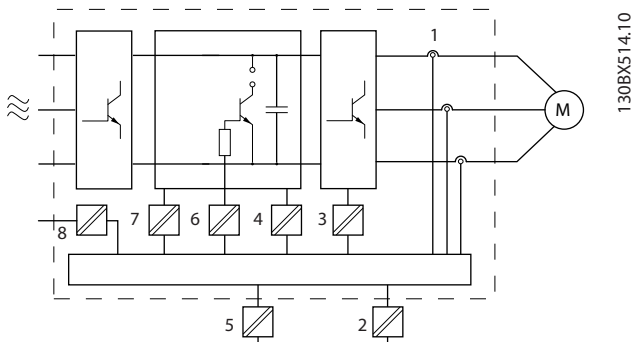
#### Conformità all'isolamento PELV e galvanico

Tutti i morsetti di comando e i relè del convertitore di frequenza E1h–E4h soddisfano PELV (con l'eccezione del collegamento a triangolo a terra oltre 400 V).

L'isolamento galvanico (garantito) si ottiene ottemperando ai requisiti relativi a un isolamento superiore e garantendo le corrispondenti distanze in aria e distanze superficiali. Questi requisiti sono descritti nella norma EN 61800-5-1.



L'isolamento elettrico viene fornito come mostrato (vedere la *Disegno 10.28*). I componenti descritti soddisfano sia i requisiti PELV che quelli di isolamento galvanico.



1	Trasduttori di corrente
2	Isolamento galvanico per l'interfaccia bus standard RS485
3	Convertitore di frequenza di gate per gli IGBT
4	Alimentazione (SMPS) comprensiva di isolamento del segnale di V <sub>CC</sub> , che indica la tensione del circuito intermedio
5	Isolamento galvanico per l'opzione di backup da 24 V
6	Isolatore ottico, modulo freno (opzionale)
7	Circuiti di misura della corrente di spunto interna, delle RFI e della temperatura
8	Relè cliente

Disegno 10.28 Isolamento galvanico

## 10.16 Impianto conforme ai requisiti EMC

Per ottenere un impianto conforme EMC, seguire le istruzioni fornite nella *guida operativa*. Per un esempio di installazione EMC corretta vedere la *Disegno 10.29*.

### AVVISO!

#### SCHERMI ATTORCIGLIATI

Gli schermi attorcigliati aumentano l'impedenza dello schermo alle frequenze più elevate, riducendo l'effetto di schermatura e aumentando la corrente di dispersione.

Per evitare schermi attorcigliati, utilizzare morsetti schermati integrati.

- Per l'utilizzo con relè, cavi di comando, un'interfaccia di segnale, bus di campo o freno, collegare lo schermo al frame a entrambe le estremità. Se il percorso a terra ha un'impedenza elevata, provoca disturbo o trasporta corrente, interrompere il collegamento dello schermo a una delle estremità per evitare correnti di terra ad anello.
- Ricordare le correnti nell'unità con una piastra di installazione in metallo. È necessario assicurare un

buon contatto elettrico dalla piastra di installazione allo chassis del convertitore di frequenza per mezzo delle viti di montaggio.

- Usare cavi schermati come cavi di uscita motore. In alternativa, usare cavi motore non schermati con una canalina in metallo.

### AVVISO!

#### CAVI SCHERMATI

Se non si usano cavi schermati o canaline in metallo, l'unità e l'installazione non saranno conformi ai limiti di legge sui livelli di emissioni in radiofrequenza (RF).

- Assicurarsi che i cavi motore e i cavi freno siano più corti possibile per ridurre il livello di interferenza dell'intero sistema.
- Evitare di installare i cavi con un livello di segnale sensibile accanto ai cavi motore e freno.
- Per le linee di comunicazione e comando/controllo, seguire gli standard degli specifici protocolli di comunicazione. Per esempio, per il protocollo USB devono essere utilizzati cavi schermati, ma con RS485/Ethernet è possibile usare cavi UTP schermati o cavi UTP non schermati.
- Assicurarsi che tutte le connessioni dei morsetti di controllo siano a norma PELV.

### AVVISO!

#### INTERFERENZA EMC

Usare cavi schermati per motore e cavi di controllo.

Assicurarsi di separare i cavi di ingresso di rete, motore e comando l'uno dall'altro. Il mancato isolamento di questi cavi può provocare un comportamento involontario o prestazioni ridotte. È necessario uno spazio di almeno 200 mm (7,9 pollici) tra i cavi di ingresso di rete, del motore e di comando.

### AVVISO!

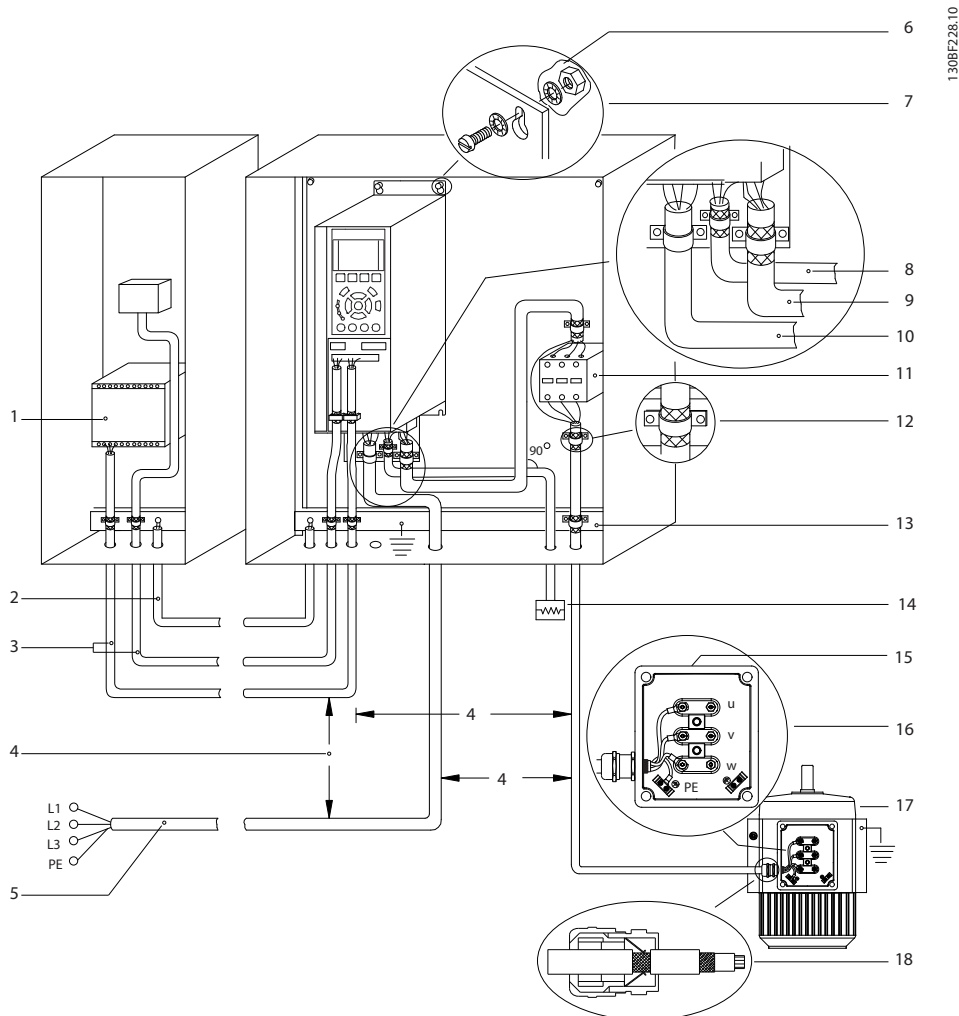
#### INSTALLAZIONE AD ALTITUDINI ELEVATE

Sussiste il rischio di sovratensione. L'isolamento tra i componenti e le parti critiche potrebbe essere insufficiente e potrebbe non essere conforme ai requisiti PELV. Ridurre il rischio di sovratensione usando dispositivi di protezione esterni o l'isolamento galvanico. Per impianti ad altitudini superiori ai 2.000 m (6.500 piedi) contattare Danfoss per informazioni sulla conformità PELV.

**AVVISO!**

**CONFORMITÀ PELV**

Evitare scosse elettriche usando alimentazione elettrica a tensione di protezione bassissima (PELV) e mantenendo la conformità alle norme PELV locali e nazionali.



10

1	PLC	10	Cavo dell'alimentazione di rete (non schermato)
2	Cavo di equalizzazione minimo 16 mm <sup>2</sup> (6 AWG)	11	Contattore di uscita
3	Cavi di comando	12	Isolamento del cavo spelato
4	Almeno 200 mm (7,9 pollici) di spazio tra i cavi di comando, i cavi motore e i cavi dell'alimentazione di rete.	13	Barra collettiva comune di terra. Rispettare i requisiti nazionali e locali per la messa a terra degli armadi.
5	Alimentazione di rete	14	Resistenza di frenatura
6	Superficie nuda (non verniciata)	15	Scatola di metallo
7	Rondelle a stella	16	Collegamento al motore
8	Cavo freno (schermato)	17	Motore
9	Cavo motore (schermato)	18	Passacavo EMC

Disegno 10.29 Esempio di installazione EMC corretta

### 10.17 Panoramica delle armoniche

I carichi non lineari come quelli presenti nei convertitori di frequenza non assorbono la corrente uniformemente dalla linea di alimentazione. Questa corrente non sinusoidale possiede componenti che sono multipli della frequenza di base della corrente. Queste componenti vengono chiamati armoniche. È importante controllare la distorsione armonica totale dell'alimentazione di rete. Nonostante le correnti armoniche non influiscano direttamente sul consumo di energia elettrica, generano nei cavi e nei trasformatori calore che può compromettere altri dispositivi sulla stessa linea di alimentazione.

#### 10.17.1 Analisi delle armoniche

Poiché le armoniche fanno aumentare le perdite di calore, è importante progettare i sistemi tenendo conto delle armoniche per impedire il sovraccarico del trasformatore, degli induttori e del cablaggio. Quando necessario, eseguire un'analisi delle armoniche del sistema per determinare gli effetti sull'apparecchiatura.

Una corrente non sinusoidale viene trasformata con un'analisi di Fourier in correnti sinusoidali con differenti frequenze, vale a dire con differenti correnti armoniche  $I_n$  aventi una frequenza di base di 50 Hz o 60 Hz.

Abbreviazione	Descrizione
$f_1$	Frequenza di base (50 Hz o 60 Hz)
$I_1$	Corrente alla frequenza di base
$U_1$	Tensione alla frequenza di base
$I_n$	Corrente alla n <sup>esima</sup> frequenza armonica
$U_n$	Tensione alla n <sup>esima</sup> frequenza armonica
$n$	Ordine di un'armonica

Tabella 10.45 Abbreviazioni relative alle armoniche

	Corrente di base ( $I_1$ )		Corrente armonica ( $I_n$ )		
	$I_{RMS}$	$I_1$	$I_5$	$I_7$	$I_{11-49}$
Corrente	1,0	0,9	0,5	0,2	< 0,1
Frequenza	50 Hz	250 Hz	350 Hz	550 Hz	

Tabella 10.46 Correnti di base e armoniche

Corrente	Corrente armonica				
	$I_{RMS}$	$I_1$	$I_5$	$I_7$	$I_{11-49}$
Corrente di ingresso	1,0	0,9	0,5	0,2	< 0,1

Tabella 10.47 Correnti armoniche e corrente di ingresso RMS

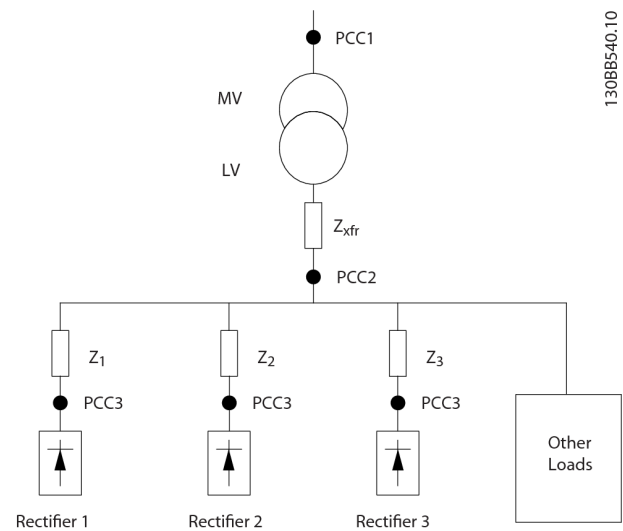
La distorsione di tensione di alimentazione di rete dipende dalle dimensioni delle correnti armoniche moltiplicate per l'impedenza di rete alla frequenza in questione. La distorsione di tensione complessiva (THDi) viene calcolata

in base alle singole armoniche di tensione mediante questa formula:

$$THDi = \frac{\sqrt{U_{25}^2 + U_{27}^2 + \dots + U_{2n}^2}}{U}$$

#### 10.17.2 Effetto delle armoniche in un sistema di distribuzione dell'energia

In *Disegno 10.30*, un trasformatore è collegato sul primario a un punto di inserzione comune PCC1, sull'alimentazione a media tensione. Il trasformatore ha un'impedenza  $Z_{xfr}$  e alimenta vari carichi. Il punto di inserzione comune in cui sono collegati tutti i carichi è PCC2. Ogni carico si collega mediante cavi con impedenza  $Z_1, Z_2, Z_3$ .



PCC	Punto di inserzione comune
MV	Media tensione
LV	Bassa tensione
$Z_{xfr}$	Impedenza del trasformatore
$Z\#$	Resistenza alla modellazione e induttanza nel cablaggio.

Disegno 10.30 Piccolo sistema di distribuzione

Le correnti armoniche assorbite dai carichi non lineari causano una distorsione della tensione a causa della caduta di tensione sull'impedenza del sistema di distribuzione. Con impedenze più elevate si hanno livelli maggiori di distorsione di tensione.

La distorsione di corrente varia in funzione delle prestazioni dell'apparato e dipende dai singoli carichi. La distorsione di tensione varia in funzione delle prestazioni del sistema. Non è possibile determinare la distorsione di tensione nel PCC se sono note solamente le prestazioni

armoniche del carico. Per stimare la distorsione nel PCC devono essere note la configurazione del sistema di distribuzione e le relative impedenze.

Un termine comunemente utilizzato per descrivere l'impedenza di un sistema di distribuzione è il rapporto di cortocircuito  $R_{sce}$ , dove  $R_{sce}$  è definito come il rapporto tra la potenza apparente di cortocircuito di alimentazione al PCC ( $S_{sc}$ ) e la potenza apparente nominale del carico. ( $S_{equ}$ ).

$$R_{sce} = \frac{S_{sc}}{S_{equ}}$$

dove  $S_{sc} = \frac{U^2}{Z_{alimentazione}}$  e  $S_{equ} = U \times I_{equ}$

#### Effetti negativi delle armoniche

- Le correnti armoniche contribuiscono alle perdite di sistema (nel cablaggio e nel trasformatore).
- La distorsione di tensione per le armoniche provoca disturbi sugli altri carichi e ne aumenta le perdite.

### 10.17.3 Normative IEC sulle correnti armoniche

In quasi tutta Europa la base per la valutazione oggettiva della qualità dell'alimentazione di rete è costituita dalle direttive di compatibilità elettromagnetica dei dispositivi (EMVG). La conformità a queste disposizioni assicura che tutti i dispositivi e le reti collegate ai sistemi di distribuzione elettrica soddisfino i requisiti d'utilizzo previsti senza generare problemi.

Standard	Definizione
EN 61000-2-2, EN 61000-2-4, EN 50160	Definiscono i limiti della tensione di rete richiesti nei sistemi di distribuzione pubblici e industriali.
EN 61000-3-2, 61000-3-12	Regolano l'interferenza di rete generata da dispositivi collegati in modelli a corrente più bassa.
EN 50178	Monitora le apparecchiature elettroniche usate in impianti di potenza.

Tabella 10.48 Norme di progetto EN per la qualità dell'alimentazione di rete

Esistono due norme europee che trattano le armoniche nel campo di frequenza da 0 Hz a 9 kHz:

#### EN 61000-2-2 (Livelli di compatibilità per disturbi condotti in bassa frequenza e per la trasmissione dei segnali sulle reti pubbliche di alimentazione a bassa tensione)

La EN 61000–2–2 indica i requisiti per i livelli di compatibilità per PCC (punti di inserzione comune) di sistemi a CA in bassa tensione su una rete di alimentazione pubblica. I limiti sono specificati solo per la tensione armonica e la

distorsione armonica totale della tensione. La EN 61000–2–2 non definisce limiti per le correnti armoniche. In situazioni in cui la distorsione armonica totale THD(V) = 8%, i limiti PCC sono identici a quelli specificati nella EN 61000–2–4 Classe 2.

#### EN 61000-2-4 (Livelli di compatibilità per disturbi condotti in bassa frequenza e per la trasmissione dei segnali negli impianti industriali)

La EN 61000–2–4 indica i requisiti per i livelli di compatibilità sulle reti industriali e private. La norma definisce inoltre le seguenti tre classi di ambienti elettromagnetici:

- La classe 1 si riferisce a livelli di compatibilità che sono inferiori alla rete di alimentazione pubblica e che influiscono sulle apparecchiature sensibili ai disturbi (equipaggiamento da laboratorio, alcuni equipaggiamenti di automazione e certi dispositivi di protezione).
- La classe 2 si riferisce a livelli di compatibilità che sono uguali alla rete di alimentazione pubblica. La classe vale per PCC sulla rete di alimentazione pubblica e per IPC (punti di inserzione comuni) su reti industriali o altre reti di alimentazioni private. In questa classe è consentito qualsiasi equipaggiamento progettato per il funzionamento su una rete di alimentazione pubblica.
- La classe 3 si riferisce a livelli di compatibilità superiori alla rete di alimentazione pubblica. Questa classe si riferisce solo a IPC in ambienti industriali. Usare questa classe nei casi in cui è presente il seguente equipaggiamento:
  - grandi convertitori di frequenza;
  - saldatrici;
  - grandi motori che si avviano frequentemente;
  - carichi che variano rapidamente.

Normalmente, una classe non può essere definita in anticipo senza prendere in considerazione l'equipaggiamento previsto e i processi da usare nell'ambiente. I convertitori di frequenza ad alta potenza VLT® osservano i limiti della Classe 3 in un sistema di alimentazione con condizioni standard ( $R_{sc} > 10$  o  $v_k \text{ Line} < 10\%$ ).

Ordine armonica (h)	Classe 1 (V <sub>h</sub> %)	Classe 2 (V <sub>h</sub> %)	Classe 3 (V <sub>h</sub> %)
5	3	6	8
7	3	5	7
11	3	3,5	5
13	3	3	4,5
17	2	2	4
17 < h ≤ 49	2,27 x (17/h) – 0,27	2,27 x (17/h) – 0,27	4,5 x (17/h) – 0,5

Tabella 10.49 Livelli di compatibilità per le armoniche

	Classe 1	Classe 2	Classe 3
THDv	5%	8%	10%

Tabella 10.50 Livelli di compatibilità per la distorsione di tensione armonica totale THDv

### 10.17.4 Conformità alle armoniche

I convertitori di frequenza Danfoss sono conformi alle norme seguenti:

- IEC61000-2-4
- IEC61000-3-4
- G5/4

### 10.17.5 Riduzione delle armoniche

Nei casi in cui è necessaria una soppressione supplementare delle armoniche, Danfoss offre i seguenti dispositivi di riduzione:

- VLT® 12-pulse Drives
- VLT® Low Harmonic Drives
- VLT® Advanced Harmonic Filter
- VLT® Advanced Active Filter

La selezione della soluzione giusta dipende da molti fattori:

- Il sistema di distribuzione (distorsione di fondo, sbilanciamento dell'alimentazione di rete, risonanza, tipo di alimentazione (trasformatore/generatore)).
- Applicazione (profilo di carico, numero di carichi e taglia dei carichi).
- Norme e regolamenti locali e nazionali (come IEEE519, IEC e G5/4).
- Costo totale di proprietà (costo iniziale, efficienza, manutenzione).

### 10.17.6 Calcolo delle armoniche

Usare il software di calcolo gratuito Danfoss MCT= Motion Control Tool 31 per determinare il grado di distorsione della tensione sul sistema di distribuzione e le precauzioni necessarie. Il *VLT® Harmonic Calculation* MCT= Motion Control Tool 31 è disponibile all'indirizzo [www.danfoss.com](http://www.danfoss.com).

## 11 Principi di funzionamento di base dei convertitori di frequenza

Questo capitolo fornisce una panoramica dei gruppi e dei circuiti primari dei convertitori di frequenza Danfoss. Descrive le funzioni elettriche e di elaborazione del segnale interne. È anche inclusa una descrizione della struttura di controllo interna.

### 11.1 Descrizione del funzionamento

Il convertitore di frequenza è un controllore elettronico che fornisce una potenza CA regolata a un motore a induzione trifase. Fornendo una frequenza e una tensione variabile al motore, il convertitore di frequenza varia la velocità del motore o mantiene una velocità costante mentre il carico sul motore cambia. Il convertitore di frequenza può anche arrestare e avviare un motore senza la sollecitazione meccanica associata a un avviamento della linea.

Nella sua forma di base, il convertitore di frequenza può essere suddiviso in quattro aree principali:

#### Raddrizzatore

Il raddrizzatore è costituito da SCR o diodi che convertono la tensione CA trifase in tensione CC pulsante.

#### Collegamento CC (bus CC)

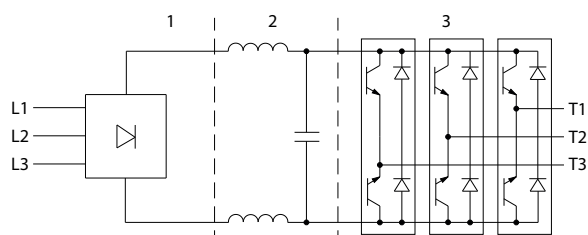
Il collegamento CC è costituito da induttori e batterie di condensatori che stabilizzano la tensione CC pulsante.

#### Inverter

L'inverter utilizza gli IGBT per convertire la tensione CC in tensione variabile e in frequenza variabile CA.

#### Controllo

L'area di controllo è costituita da un software che fa funzionare l'hardware per produrre la tensione variabile che controlla e regola il motore CA.



1	Raddrizzatore (SCR/diodi)
2	Collegamento CC (bus CC)
3	Inverter (IGBT)

Disegno 11.1 Elaborazione internal

### 11.2 Comandi del convertitore di frequenza

I seguenti processi sono utilizzati per controllare e regolare il motore:

- ingresso/riferimento utente;
- gestione della retroazione;
- struttura di controllo definita dall'utente;
  - modalità anello aperto/anello chiuso;
  - controllo motore (velocità, coppia o processo);
- algoritmi di controllo (VVC<sup>+</sup>, controllo vettoriale a orientamento di campo, controllo vettoriale a orientamento di campo con retroazione del motore e controllo di corrente internal VVC<sup>+</sup>).

#### 11.2.1 Ingressi/riferimenti utente

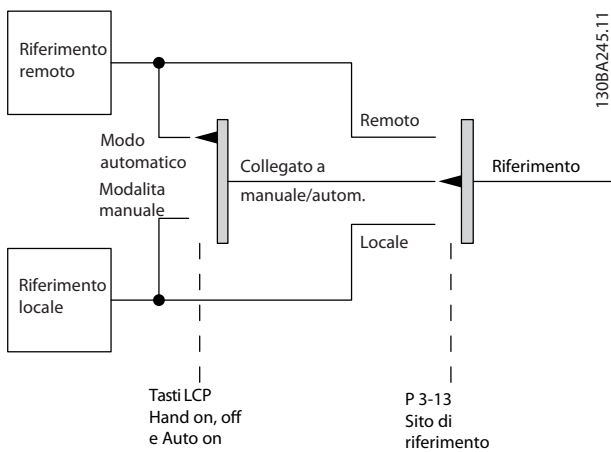
Il convertitore di frequenza utilizza una sorgente di ingresso (chiamata anche riferimento) per controllare e regolare il motore. Il convertitore di frequenza riceve questo ingresso come segue:

- Manualmente tramite LCP. Questo metodo viene denominato locale (Hand On).
- Da remoto tramite gli ingressi digitali/analogici e varie interfacce seriali (RS485, USB o un bus di campo opzionale) Questo metodo viene denominato remoto (Auto On) ed è l'impostazione di fabbrica per l'ingresso.

#### Riferimento attivo

Il termine riferimento attivo si riferisce alla sorgente di ingresso attiva. Il riferimento attivo è configurato nel parametro 3-13 Sito di riferimento. Vedere la Disegno 11.2 e la Tabella 11.1.

Per ulteriori informazioni vedere la Guida alla Programmazione.



Disegno 11.2 Selezione di un riferimento attivo

Tasti dell'LCP	Parametro 3-13 Sito di riferimento	Attivo Riferimento
[Hand On]	Collegato Man./Auto	Locale
[Hand On]⇒(Off)	Collegato Man./Auto	Locale
[Auto On]	Collegato Man./Auto	Remoto
[Auto On]⇒(Off)	Collegato Man./Auto	Remoto
Tutti i tasti	Locale	Locale
Tutti i tasti	Remoto	Remoto

Tabella 11.1 Configurazioni del riferimento locale e remoto

### 11.2.2 Gestione di riferimenti da remoto

La gestione di riferimenti da remoto si applica sia nel funzionamento ad anello aperto sia ad anello chiuso. Vedere la *Disegno 11.3*.

Nel convertitore di frequenza possono essere programmati fino a otto riferimenti interni preimpostati. Il riferimento preimpostato interno attivo può essere selezionato esternamente attraverso ingressi di controllo digitali o il bus di comunicazione seriale.

I riferimenti esterni possono anche essere forniti al convertitore di frequenza, più comunemente attraverso un ingresso di controllo analogico. Tutte le risorse di riferimento e il riferimento bus vengono sommati per produrre il riferimento esterno totale.

Il riferimento attivo può essere selezionato da quanto segue:

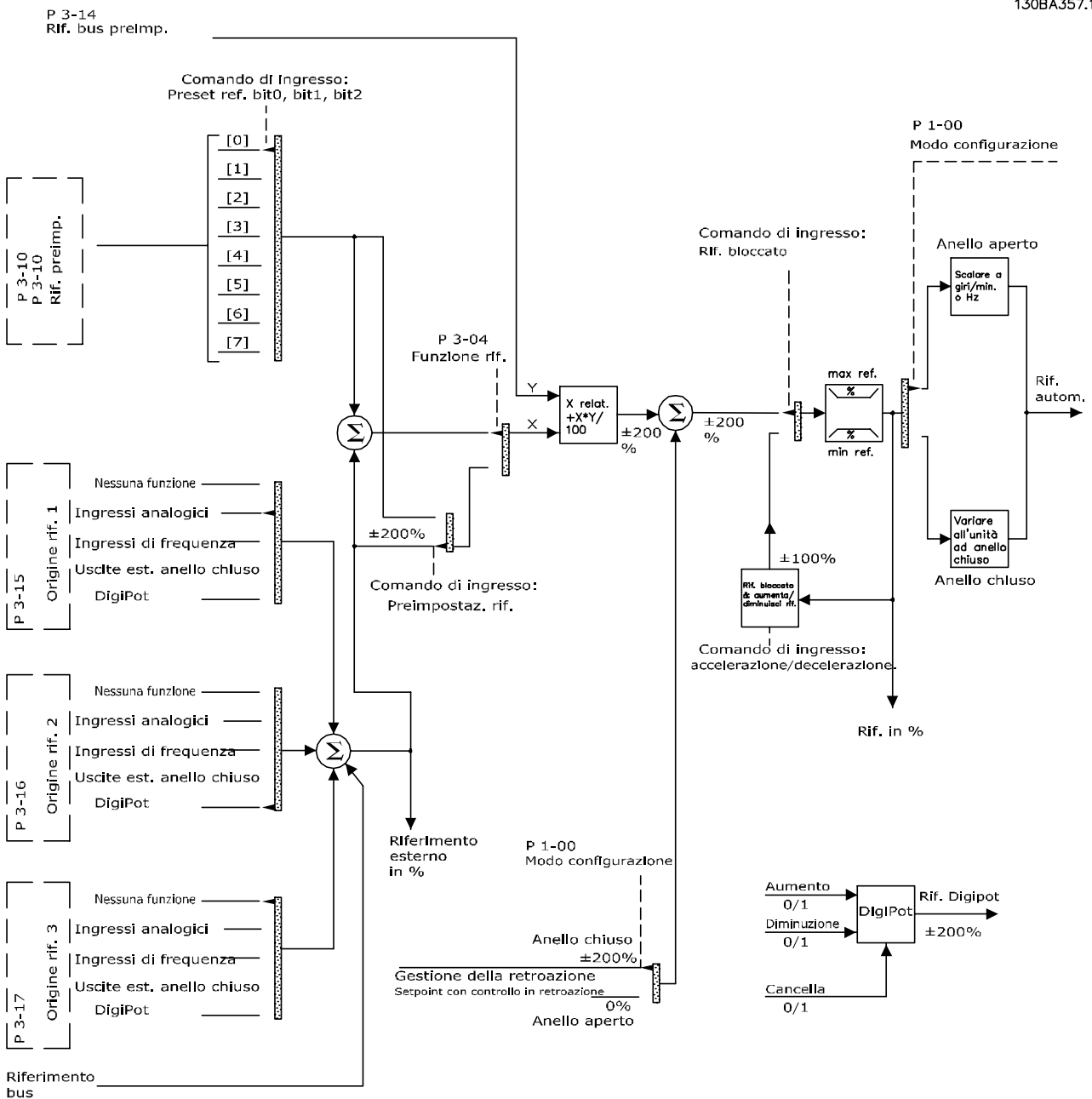
- riferimento esterno;
- riferimento preimpostato;
- setpoint;
- somma del riferimento esterno, riferimento preimpostato e setpoint.

Il riferimento attivo può essere scalato. Il riferimento messo in scala viene calcolato come segue:

$$Riferimento = X + X \times \left( \frac{Y}{100} \right)$$

Dove X è il riferimento esterno, il riferimento preimpostato o la somma di questi riferimenti e Y è parametro 3-14 *Preset Relative Reference* in [%].

Se Y, parametro 3-14 *Preset Relative Reference* viene impostato su 0%, la scala non influisce sul riferimento.



Disegno 11.3 Gestione da remoto del riferimento

### 11.2.3 Gestione della retroazione

La gestione della retroazione può essere configurata per funzionare con applicazioni che richiedono un controllo avanzato come setpoint multipli e retroazioni multiple. Vedere *Disegno 11.4*. Sono comuni tre tipi di controllo:

#### Zona singola (setpoint singolo)

Questo tipo di controllo è una configurazione di retroazione di base. Il setpoint 1 viene sommato a qualsiasi altro riferimento (se presente) e viene selezionato il segnale di retroazione.

#### Multizona (setpoint singolo)

Questo tipo di controllo usa due o tre sensori di retroazione ma un solo setpoint. La retroazione può essere aggiunta, sottratta o mediata. Inoltre è possibile utilizzare il valore massimo o minimo. Il setpoint 1 viene utilizzato esclusivamente in questa configurazione.

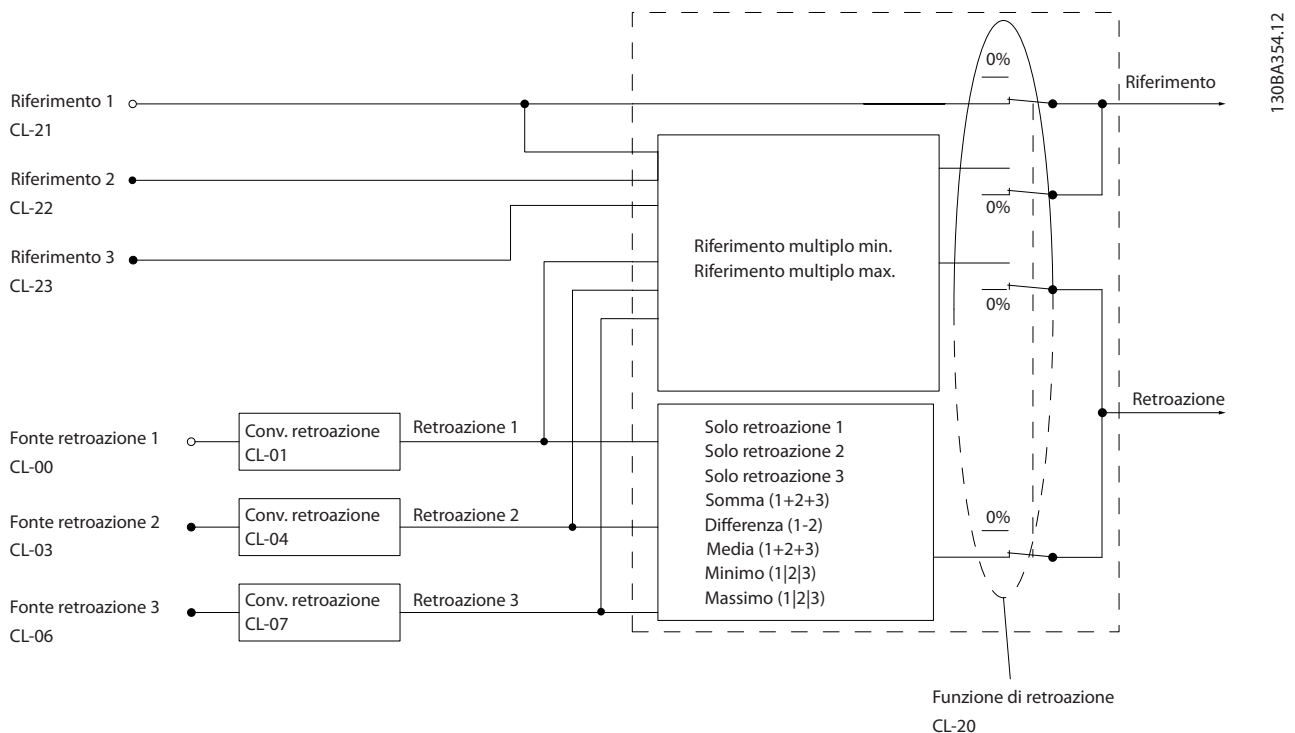


**Multizona (setpoint/retroazione)**

La coppia di setpoint/retroazione con la differenza maggiore regola la velocità del convertitore di frequenza. Il valore massimo tenta di mantenere tutte le zone a un valore minore o uguale ai rispettivi setpoint, mentre il valore minimo tenta di mantenere tutte le zone a un valore superiore o uguale ai rispettivi setpoint.

**Esempio**

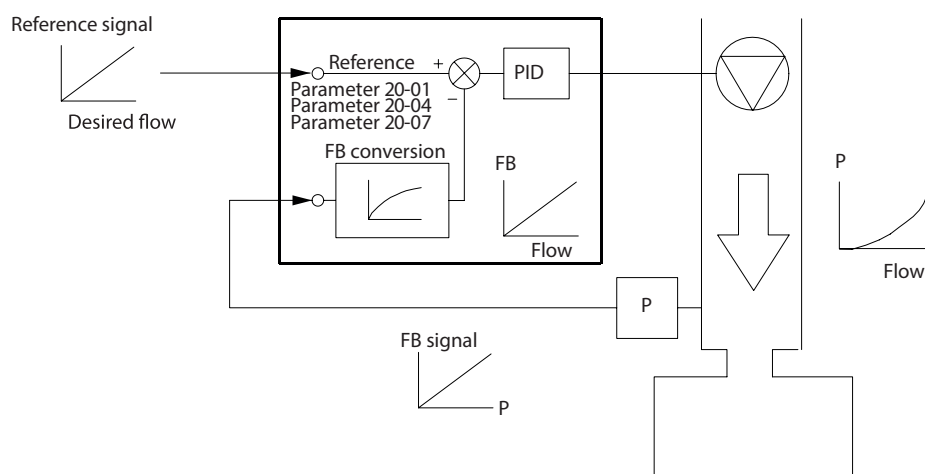
Un'applicazione a due zone e a due setpoint. Il setpoint della zona 1 è pari a 15 bar e la retroazione è pari a 5,5 bar. Il setpoint della zona 2 è pari a 4,4 bar e la retroazione è pari a 4,6 bar. Se viene selezionato massimo, il setpoint e la retroazione della zona 2 vengono inviati al controllore PID, poiché questo presenta la differenza minore (la retroazione è superiore al setpoint, il che determina una differenza negativa). Se viene selezionato minimo, il setpoint e la retroazione della zona 1 vengono inviati al controllore PID, poiché questo presenta la differenza maggiore (la retroazione è inferiore al setpoint, il che determina una differenza positiva).



Disegno 11.4 Diagramma a blocchi dell'elaborazione dei segnali di retroazione

**Conversione della retroazione**

In alcune applicazioni è utile convertire il segnale di retroazione. Un esempio è l'uso di un segnale di pressione per fornire una retroazione del flusso. Poiché la radice quadrata della pressione è proporzionale alla portata, la radice quadrata del segnale di pressione fornisce un valore proporzionale alla portata, vedi *Disegno 11.5*.



130BF834.10

Disegno 11.5 Conversione della retroazione

## 11.2.4 Panoramica della struttura di controllo

La struttura di controllo è un processo software che controlla il motore in base ai riferimenti definiti dall'utente (per esempio i giri/min.) e se la retroazione deve essere usata/non usata (anello chiuso/anello aperto). L'operatore definisce il controllo nel parametro 1-00 Modo configurazione.

Le strutture di controllo sono le seguenti:

### Struttura di controllo ad anello aperto

- Velocità (giri/min.)
- Coppia (Nm)

### Struttura di controllo ad anello chiuso

- Velocità (giri/min.)
- Coppia (Nm)
- Processo (unità definite dall'utente, per esempio piedi, lpm, psi, %, bar)

## 11.2.5 Struttura di controllo ad anello aperto

Nella modalità ad anello aperto il convertitore di frequenza utilizza uno o più riferimenti (locali o remoti) per controllare la velocità o la coppia del motore. Esistono due tipi di controllo ad anello aperto:

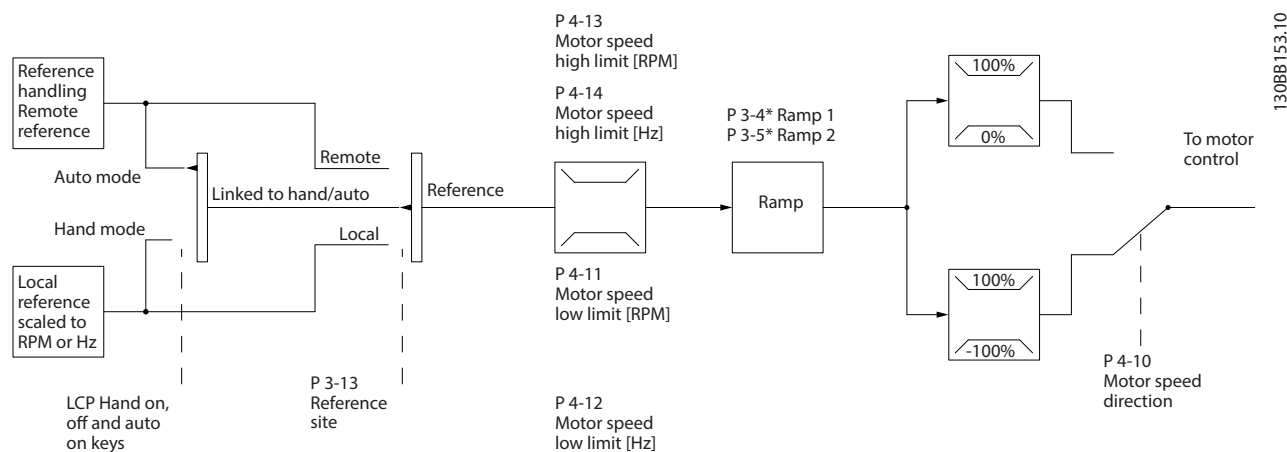
- Controllo di velocità. Nessuna retroazione dal motore.
- Controllo di coppia. Utilizzato in modalità VVC<sup>+</sup>. La funzione viene utilizzata in applicazioni robuste dal punto di vista meccanico, tuttavia la sua precisione è limitata. La funzione coppia anello aperto opera soltanto in un senso della velocità. La coppia viene calcolata sulla base della misurazione di corrente all'interno del convertitore di frequenza. Vedere capitolo 12 Esempi applicativi.

Nella configurazione mostrata nella Disegno 11.6 il convertitore di frequenza funziona nella modalità ad anello aperto. Riceve l'ingresso dall'LCP (modalità Hand on) o tramite un segnale remoto (modalità Auto on).

Il segnale (riferimento velocità) viene ricevuto e condizionato con i seguenti:

- Limiti velocità del motore minimi e massimi programmati (in giri/min. e Hz).
- Tempi rampa di accelerazione e di decelerazione.
- Senso di rotazione del motore.

Il riferimento viene quindi usato per controllare il motore.



Disegno 11.6 Diagramma a blocchi di una struttura di controllo ad anello aperto.

## 11.2.6 Struttura di controllo ad anello chiuso

Nella modalità ad anello chiuso, il convertitore di frequenza utilizza uno o più riferimenti (locali o remoti) e sensori di retroazione per controllare il motore. Il convertitore di frequenza riceve un segnale di retroazione da un sensore presente nel sistema. Quindi, confronta questa retroazione con un valore di riferimento del setpoint e determina la presenza di una discrepanza tra questi due segnali. Il convertitore di frequenza adatta poi la velocità del motore per correggere la discrepanza.

Si consideri per esempio un'applicazione con pompe in cui la velocità è controllata in modo tale che la pressione statica in una condotta sia costante (vedere la *Disegno 11.7*). Il convertitore di frequenza riceve un segnale di retroazione da un sensore presente nel sistema. Quindi, confronta questa retroazione con un valore di riferimento del setpoint e determina la discrepanza, qualora presente, tra questi due segnali. Regola poi la velocità del motore per compensare la discrepanza.

Il setpoint di pressione statica è il segnale di riferimento al convertitore di frequenza. Un sensore di pressione statica misura la pressione statica effettiva nel condotto e fornisce questa informazione al convertitore di frequenza come segnale di retroazione. Se il segnale di retroazione è superiore al riferimento del setpoint, il convertitore di frequenza decelera per ridurre la pressione. Similmente, se la pressione nella condotta è inferiore al valore di riferimento del setpoint, il convertitore di frequenza accelera per aumentare la pressione della pompa.

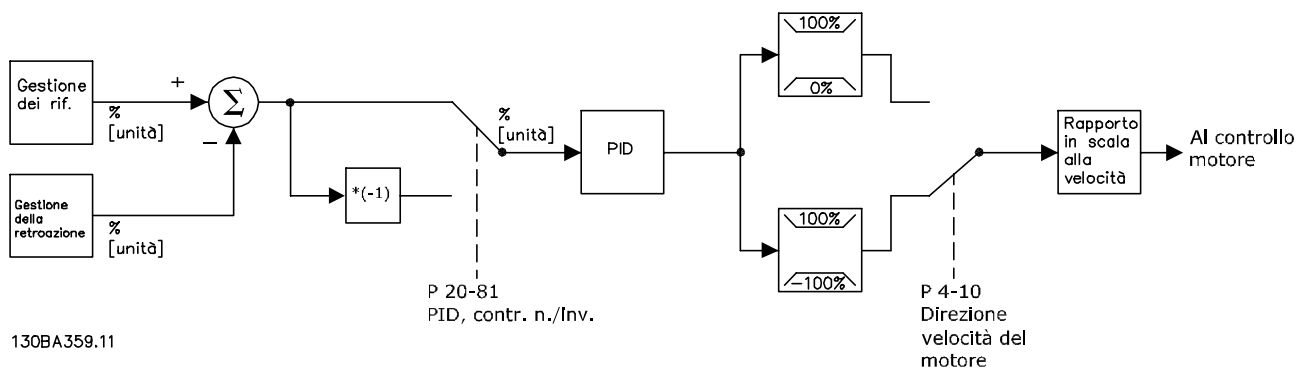
Esistono tre tipi di controllo ad anello chiuso:

- Controllo di velocità. Questo tipo di controllo richiede una retroazione PID di velocità per un ingresso. Il controllo della velocità ad anello chiuso correttamente ottimizzato presenta una maggiore precisione rispetto al controllo ad anello aperto. Il controllo di velocità è usato soltanto nel VLT® AutomationDrive FC 302.
- Controllo di coppia. Utilizzato in modalità Flux con retroazione encoder, questo controllo offre prestazioni superiori in tutti e quattro i quadranti e a tutte le velocità del motore. Il controllo di coppia è usato soltanto nel VLT® AutomationDrive FC 302.

La funzione di controllo di coppia è utilizzata nelle applicazioni in cui la coppia sull'albero di trasmissione del motore controlla l'applicazione come regolazione di tensione. L'impostazione della coppia avviene mediante un riferimento analogico, digitale o controllato da bus. Durante l'esecuzione del controllo di coppia si consiglia di

eseguire una procedura AMA completa poiché i dati motore corretti sono essenziali per ottenere prestazioni ottimali.

- Controllo di processo. Usato per controllare i parametri dell'applicazione misurati da diversi sensori (pressione, temperatura e flusso) e influenzati dal motore collegato tramite una pompa o una ventola.



Disegno 11.7 Diagramma a blocchi del controllore ad anello chiuso

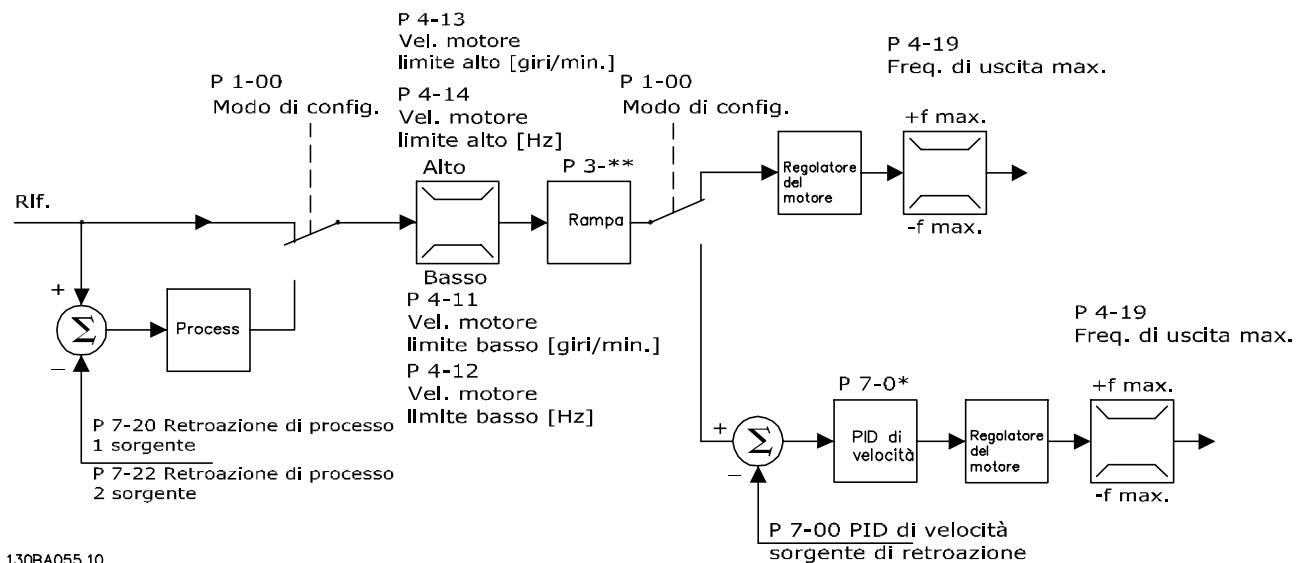
### Caratteristiche programmabili

Mentre i valori di fabbrica del convertitore di frequenza ad anello chiuso assicurano frequentemente prestazioni soddisfacenti, il controllo del sistema può spesso essere ottimizzato regolando i parametri PID. Per questa ottimizzazione viene messa a disposizione l'*Autoregolazione*.

- Regolazione inversa - la velocità del motore aumenta quando un segnale di retroazione è alto.
- Frequenza di avviamento - consente al sistema di raggiungere rapidamente uno stato operativo prima che prenda il controllo il controllore PID.
- Filtro passa basso integrato - riduce il disturbo del segnale di retroazione.

### 11.2.7 Elaborazione di controllo

Vedere *Parametri attivi/inattivi in varie modalità di comando del convertitore di frequenza nella Guida alla Programmazione* per una panoramica delle configurazioni di controllo disponibili per l'applicazione posseduta in funzione della selezione di un motore CA o di un motore PM non saliente.

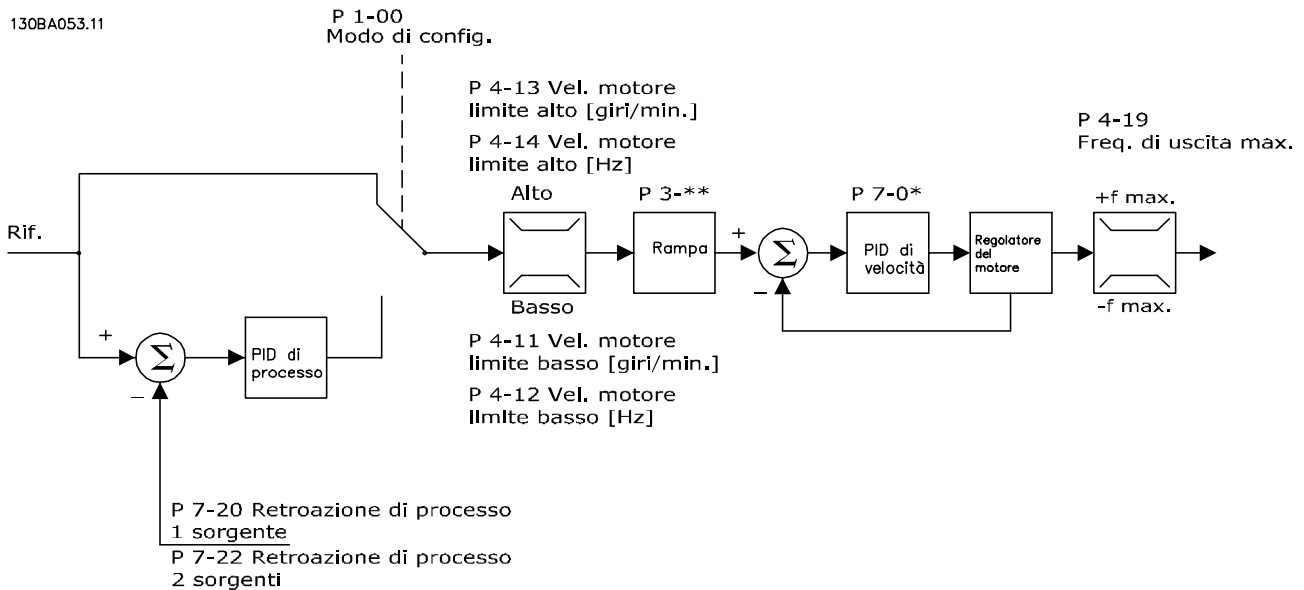
11.2.7.1 Struttura di controllo in VVC<sup>+</sup>Disegno 11.8 Struttura di controllo nelle configurazioni ad anello chiuso e ad anello aperto VVC<sup>+</sup>

Nell'*Disegno 11.8* il segnale di riferimento risultante dal sistema gestione dei riferimenti viene ricevuto e alimentato attraverso la limitazione di rampa e di velocità prima di essere inviato al controllo del motore. L'uscita del controllo del motore viene poi limitata dal limite di frequenza massima.

Il *Parametro 1-01 Principio controllo motore* è impostato su [1] VVC<sup>+</sup> e il *parametro 1-00 Modo configurazione* è impostato su [0] Anello aperto vel. Se *parametro 1-00 Modo configurazione* è impostato su [1] Velocità anello chiuso, il riferimento risultante passa dalla limitazione di rampa e dalla limitazione di velocità a un regolatore di velocità PID. I parametri del regolatore di velocità PID si trovano nel gruppo di parametri 7-0\* *Contr. vel. PID*. Il riferimento risultante dal regolatore di velocità PID viene inviato al controllo motore, con intervento del limite di frequenza.

Selezionare [3] *Processo* nel *parametro 1-00 Modo configurazione* per utilizzare il PID controllo di processo per il controllo ad anello chiuso, ad esempio della velocità o della pressione nell'applicazione controllata. I parametri PID di processo si trovano nei gruppi di parametri 7-2\* *Retroaz. reg. proc.* e 7-3\* *Reg. PID di proc.*

11.2.7.2 Struttura di controllo nel controllo vettoriale a orientamento di campo



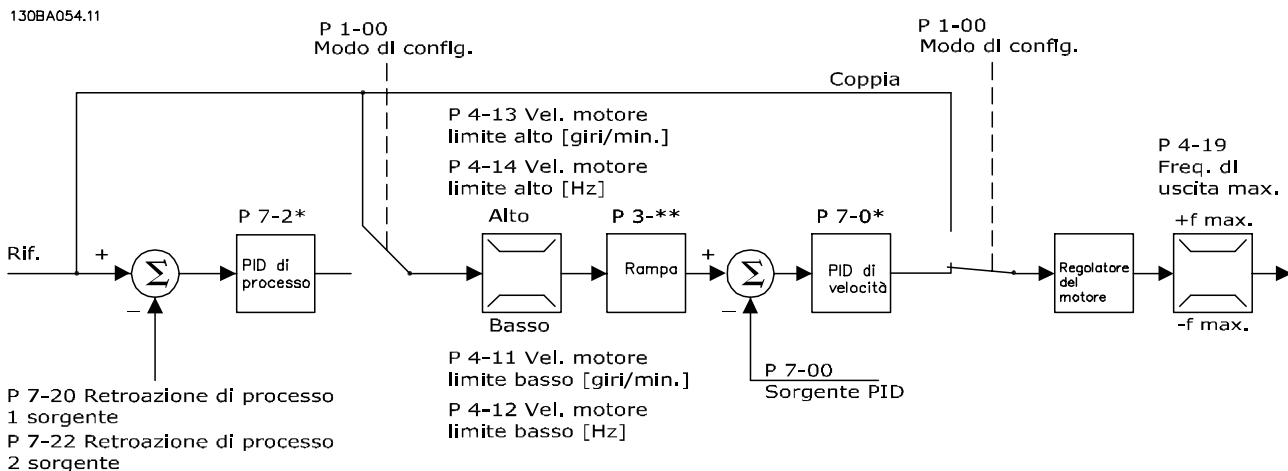
Disegno 11.9 Struttura di controllo nelle configurazioni con controllo vettoriale a orientamento di campo ad anello chiuso e ad anello aperto

Nell'Disegno 11.9 il riferimento risultante dal sistema gestione dei riferimenti è alimentato attraverso le limitazioni di rampa e di velocità come definito dalle impostazioni parametri indicate.

Il Parametro 1-01 Principio controllo motore è impostato su [2] Controllo vettoriale a orientamento di campo e il parametro 1-00 Modo configurazione è impostato su [0] Anello aperto vel. Una retroazione di velocità stimata viene generata e inviata al PID di velocità per regolare la frequenza di uscita. Il PID di velocità deve essere impostato con i suoi parametri P, I e D (gruppo di parametri 7-0\* Contr. vel. PID).

Selezionare [3] Processo in parametro 1-00 Modo configurazione per utilizzare il PID controllo di processo per il controllo ad anello chiuso nell'applicazione controllata. I parametri del PID di processo si trovano nei gruppi di parametri 7-2\* Retroaz. reg. proc. e 7-3\* Reg. PID di proc.

### 11.2.7.3 Struttura di controllo nel controllo vettoriale con retroazione del motore



Disegno 11.10 Struttura di controllo nella configurazione Flux con retroazione del motore

Nell'*Disegno 11.10* in questa configurazione la regolazione del motore si basa su un segnale di retroazione da un encoder o un resolver montato direttamente sul motore (impostato nel *parametro 1-02 Fonte retroazione Flux motor*). Il riferimento risultante può essere utilizzato come ingresso per il Regolatore di velocità PID oppure direttamente come riferimento di coppia.

Il *Parametro 1-01 Principio controllo motore* è impostato su [3] Flux con retr. motore e il *parametro 1-00 Modo configurazione* è impostato su [1] Velocità anello chiuso. I parametri del regolatore di velocità PID si trovano nel gruppo di parametri 7-0\* Contr. vel. PID.

Il controllo di coppia può essere selezionato soltanto nella configurazione Flux con retr. motore (*parametro 1-01 Principio controllo motore*). Se è stata selezionata questa modalità, il riferimento usa l'unità Nm. Non richiede retroazione di coppia, in quanto la coppia attuale viene calcolata sulla base della misurazione attuale del convertitore di frequenza.

Il PID controllo di processo può essere usato per il controllo ad anello chiuso della velocità o della pressione nell'applicazione controllata. I parametri PID di processo si trovano nei gruppi di parametri 7-2\* Retroaz. reg. proc. e 7-3\* Reg. PID di proc.

### 11.2.7.4 Regolatore di corrente interno in modalità VVC<sup>+</sup>

Quando la coppia motore supera i limiti di coppia impostati nel *parametro 4-16 Lim. di coppia in modo motore*, nel *parametro 4-17 Lim. di coppia in modo generatore* e nel *parametro 4-18 Limite di corrente* viene attivato il regolatore limitazione di corrente integrato.

Quando il convertitore di frequenza si trova al limite di corrente durante il funzionamento del motore o durante il funzionamento rigenerativo, questo tenta di scendere il più rapidamente possibile sotto i limiti di coppia preimpostati senza perdere il controllo del motore.

## 12 Esempi applicativi

Gli esempi di questa sezione fungono da riferimento rapido per le applicazioni standard.

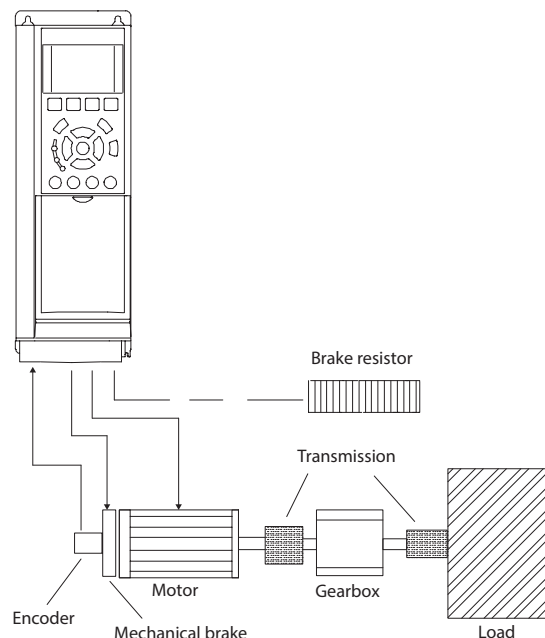
- Le impostazioni parametri corrispondono ai valori locali predefiniti (selezionati nel parametro 0-03 Regional Settings) se non diversamente specificato.
- Accanto ai disegni sono mostrati i parametri associati ai morsetti e alle relative impostazioni.
- Se sono necessarie, vengono mostrate le impostazioni dell'interruttore per i morsetti analogici A53 o A54.
- Per l'STO potrebbe essere necessario montare un ponticello tra il morsetto 12 e il morsetto 37 quando si usano i valori di programmazione impostati di fabbrica.

### 12.1 Programmazione del sistema convertitore ad anello chiuso

Generalmente un sistema convertitore ad anello chiuso comprende:

- motore
- Convertitore di frequenza
- Encoder quale sistema di retroazione
- Freno meccanico
- Resistenza di frenatura per la frenatura dinamica
- Trasmissione
- Riduttore
- Carico

Le applicazioni che richiedono il controllo del freno meccanico solitamente richiedono una resistenza di frenatura.



130BT865.10

Disegno 12.1 Setup di base per il controllo di velocità ad anello chiuso FC 302

### 12.2 Configurazioni di cablaggio per l'Adattamento Automatico Motore (AMA)

FC		Parametri	
		Funzione	Impostazione
+24 V	12	Parametro 1-29 Adattamento automatico motore (AMA)	[1] Abilit.AMA compl.
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
COM	20		
D IN	27	Parametro 5-12 I ngr. digitale morsetto 27	[2]* Evol. libera neg.
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

130BB929.10

\* = Valore predefinito

Note/commenti: impostare il gruppo di parametri 1-2\* Dati motore in base alla targa del motore.

Tabella 12.1 Configurazione di cablaggio per AMA con T27 collegato



		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12	Parametro 1-29 Adattamento automatico motore (AMA)	[1] Abilit. AMA compl.
+24 V	13		
D IN	18	Parametro 5-12 I ngr. digitale morsetto 27	[0] Nessuna funzione
D IN	19		
COM	20	* = Valore predefinito	
D IN	27	<b>Note/commenti:</b> impostare il gruppo di parametri 1-2* Dati motore in base alla targa del motore.	
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabella 12.2 Configurazione di cablaggio per AMA senza T27 collegato

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+10 V	50	Parametro 6-12 Terminal 53 Low Current	4 mA*
A IN	53		
A IN	54	Parametro 6-13 Terminal 53 High Current	20 mA*
COM	55		
A OUT	42	Parametro 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0 Giri/min.
COM	39		
		Parametro 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	1.500 Giri/min.
		* = Valore predefinito	
		<b>Note/commenti:</b>	

Tabella 12.4 Configurazione di cablaggio per Riferimento di velocità analogico (Corrente)

### 12.3 Configurazioni di cablaggio per riferimento di velocità analogico

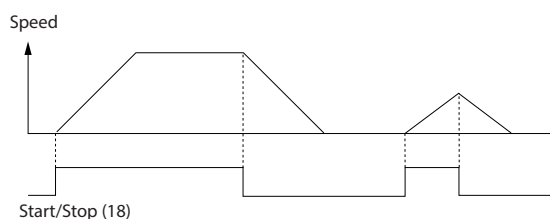
		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+10 V	50	Parametro 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0,07 V*
A IN	53		
A IN	54	Parametro 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
COM	55		
A OUT	42	Parametro 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0 Giri/min.
COM	39		
		Parametro 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	1.500 Giri/min.
		* = Valore predefinito	
		<b>Note/commenti:</b>	

Tabella 12.3 Configurazione di cablaggio per Riferimento di velocità analogico (Tensione)

### 12.4 Configurazioni di cablaggio per avviamento/arresto

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12	Parametro 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] Avviamento*
+24 V	13		
D IN	18	Parametro 5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] Nessuna funzione
D IN	19		
COM	20	Parametro 5-19 Arresto di sicurezza morsetto 37	[1] All. arresto di sic.
D IN	27		
D IN	29	* = Valore predefinito	
D IN	32	<b>Note/commenti:</b> se il parametro 5-12 Terminal 27 Digital Input è impostato su [0] Nessuna funzione non è necessario alcun ponticello sul morsetto 27.	
D IN	33		
D IN	37		
+10	50		
A IN	53		
A IN	54		
A OUT	42		
COM	39		

Tabella 12.5 Configurazioni di cablaggio per comando avviamento/arresto con Safe Torque Off

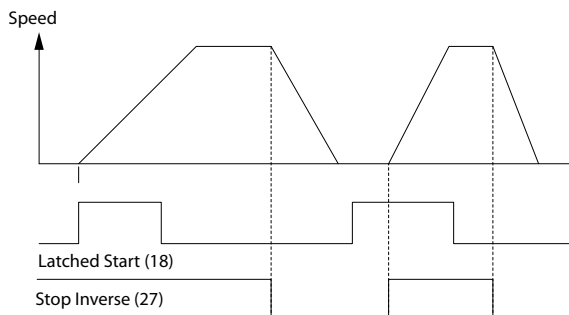


Disegno 12.2 Avviamento/arresto con Safe Torque Off

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12	Parametro 5-10 Terminal 18 Digital Input	[9] Avv. a impulsi
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19	Parametro 5-12 Terminal 27 Digital Input	[6] Stop (negato)
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50	*=Valore predefinito	
A IN	53	<b>Note/commenti:</b>	
A IN	54	se il parametro 5-12 Terminal 27 Digital Input è impostato su [0] Nessuna funzione non è necessario alcun ponticello sul morsetto 27.	
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

130BB803.10

Tabella 12.6 Configurazioni di cablaggio per avviamento/arresto a impulsi



Disegno 12.3 Avviamento su impulso/stop negativo

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12	Parametro 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] Avviamento
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19	Parametro 5-11 Ingr. digitale morsetto 19	[10] Inversione*
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32	Parametro 5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] Nessuna funzione
D IN	33		
+10 V	50	Parametro 5-14 Ingr. digitale morsetto 32	[16] Rif. preimp. bit 0
A IN	53		
A IN	54	Parametro 5-15 Ingr. digitale morsetto 33	[17] Rif. preimp. bit 1
COM	55		
A OUT	42		
COM	39	Parametro 3-10 Riferim preimp.	
		Rif. preimp. 0	25%
		Rif. preimp. 1	50%
		Rif. preimp. 2	75%
		Rif. preimp. 3	100%
		*=Valore predefinito	
		<b>Note/commenti:</b>	

130BB934.11

Tabella 12.7 Configurazioni di cablaggio per avviamento/arresto con inversione e quattro velocità preimpostate

### 12.5 Configurazione di cablaggio per ripristino allarmi esterni

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12	Parametro 5-11	[1] Ripristino
+24 V	13	Terminal 19	
D IN	18	Digital Input	
D IN	19	*=Valore predefinito	
COM	20	<b>Note/commenti:</b>	
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabella 12.8 Configurazione di cablaggio per ripristino allarmi esterni

### 12.6 Configurazione di cablaggio per riferimento di velocità utilizzando un potenziometro manuale

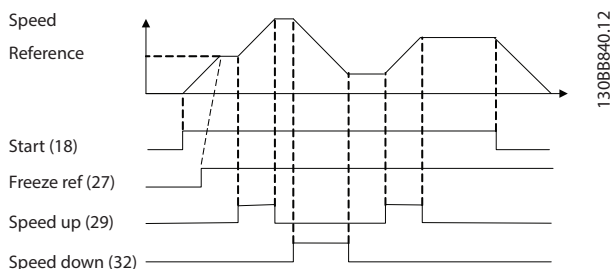
		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+10 V	50	Parametro 6-10	0,07 V*
A IN	53	Terminal 53	
A IN	54	Terminal 53	
COM	55	Terminal 53	
A OUT	42	Terminal 53	
COM	39	Terminal 53	
		*=Valore predefinito	
		<b>Note/commenti:</b>	

Tabella 12.9 Configurazione di cablaggio per riferimento di velocità (utilizzando un potenziometro manuale)

### 12.7 Configurazione di cablaggio per accelerazione/decelerazione

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12	Parametro 5-10	[8]
+24 V	13	Terminal 18	Avviamento*
D IN	18	Digital Input	
D IN	19	Terminal 27	[19] Blocco riferimento
COM	20	Digital Input	
D IN	27	Digital Input	
D IN	29	Terminal 29	[21] Accelerazione
D IN	32	Ingr. digitale morsetto 29	
D IN	33	Ingr. digitale morsetto 32	
D IN	37	Ingr. digitale morsetto 32	[22] Decelerazione
		*=Valore predefinito	
		<b>Note/commenti:</b>	

Tabella 12.10 Configurazione di cablaggio per accelerazione/decelerazione



130BB840.12

Disegno 12.4 Accelerazione/decelerazione

### 12.8 Configurazione di cablaggio per collegamento in rete RS485

FC		Parametri	
Funzione	Impostazione	Funzione	Impostazione
+24 V 120		Parametro 8-30	FC*
+24 V 130		Protocol	
D IN 180		Parametro 8-31	1*
D IN 190		Address	
COM 200		Parametro 8-32	9600*
D IN 270		Baud Rate	
D IN 290		*=Valore predefinito	
D IN 320		<b>Note/commenti:</b>	
D IN 330		selezionare il protocollo,	
D IN 370		l'indirizzo e il baud rate nei	
		parametri.	
+10 V 500			
A IN 530			
A IN 540			
COM 550			
A OUT 420			
COM 390			
R1 010			
020			
030			
R2 040			
050			
060			
610			
680			
690			

130BB685.10

12

Tabella 12.11 Configurazione di cablaggio per collegamento in rete RS485

### 12.9 Configurazione di cablaggio per un termistore motore

#### AVVISO!

I termistori devono essere provvisti di un isolamento doppio o rinforzato per soddisfare i requisiti di isolamento PELV.

VLT		Parametri	
Funzione	Impostazione	Funzione	Impostazione
+24 V 120		Parametro 1-90	[2] Termistore,
+24 V 130		Motor Thermal	scatto
D IN 180		Protection	
D IN 190		Parametro 1-93	[1] Ingr.
COM 200		Thermistor	analog. 53
D IN 270		Source	
D IN 290		*=Valore predefinito	
D IN 320		<b>Note/commenti:</b>	
D IN 330		Se si desidera soltanto un	
D IN 370		avviso, impostare il	
+10 V 500		parametro 1-90 Motor Thermal	
A IN 530		Protection su [1] Termistore,	
A IN 540		avviso.	
COM 550			
A OUT 420			
COM 390			
U-I			
A53			

130BB686.12

Tabella 12.12 Configurazione di cablaggio per un termistore motore

### 12.10 Configurazione di cablaggio per setup del relè con Smart Logic Control

		Parametri									
FC		Funzione	Impostazione								
+24 V	12	Parametro 4-30 Funzione di perdita retroazione motore	[1] Warning (Avviso)								
+24 V	13		Parametro 4-31 Errore di velocità retroazione motore	100 giri/min.							
D IN	18			Parametro 4-32 Timeout perdita retroazione motore	5 s						
D IN	19				Parametro 7-00 Fonte retroazione PID di velocità	[2] MCB 102					
COM	20					Parametro 17-11 Risoluzione (PPR)	1024*				
D IN	27						Parametro 13-00 SL Controller Mode	[1] On			
D IN	29							Parametro 13-01 Evento avviamento	[19] Avviso		
D IN	32								Parametro 13-02 Evento arresto	[44] Tasto ripristino	
D IN	33									Parametro 13-10 Comparatore di operandi	[21] Numero di avviso
D IN	37										Parametro 13-11 Comparatore di operandi
+10 V	50	Parametro 13-12 Comparator Value									
A IN	53		Parametro 13-51 Evento regol. SL								
A IN	54			Parametro 13-52 Azione regol. SL							
COM	55										
A OUT	42										
COM	39										
Relè R1	01, 02, 03										
Relè R2	04, 05, 06										

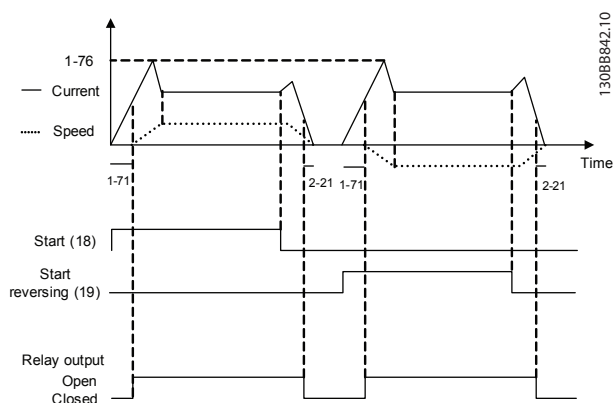
		Parametri	
		Funzione	Impostazione
		Parametro 5-40 Funzione relè	[80] Uscita digitale SL A
		*=Valore predefinito	
<b>Note/commenti:</b>			
Se il limite del monitor di retroazione viene superato è generato l'avviso 90 Mon. retroaz. L'SLC monitora l'avviso 90 Mon. retroaz. e se l'avviso diventa true, viene attivato il relè 1. Le apparecchiature esterne potrebbero richiedere manutenzione. Se l'errore di retroazione torna a scendere al di sotto del limite nuovamente entro 5 sec., allora il convertitore di frequenza continua a funzionare e l'avviso scompare. Ripristinare il relè 1 premendo [Reset] sull'LCP.			

Tabella 12.13 Configurazione di cablaggio per setup del relè con Smart Logic Control

### 12.11 Configurazione di cablaggio per il controllo del freno meccanico

		Parametri								
FC		Funzione	Impostazione							
+24 V	12	Parametro 5-40 Funzione relè	[32] Com. freno mecc.							
+24 V	13		Parametro 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] Avviamento*						
D IN	18			Parametro 5-11 I ngr. digitale morsetto 19	[11] Adv. inversione					
D IN	19				Parametro 1-71 Ritardo avv.	0,2				
COM	20					Parametro 1-72 Funz. di avv.	[5] VVC <sup>+</sup> /Flux in s. ora			
D IN	27						Parametro 1-76 Corrente di avviam.	I <sub>m,n</sub>		
D IN	29							Parametro 2-20 Corrente rilascio freno	In funzione dell'applicazione	
D IN	32								Parametro 2-21 Vel. attivazione freno [giri/min]	Metà dello scorrimento nominale del motore
D IN	33									
D IN	37									
+10 V	50									
A IN	53									
A IN	54									
COM	55									
A OUT	42									
COM	39									
Relè R1	01, 02, 03									
Relè R2	04, 05, 06									
* = Valore predefinito										
<b>Note/commenti:</b>										

Tabella 12.14 Configurazione di cablaggio per il controllo del freno meccanico

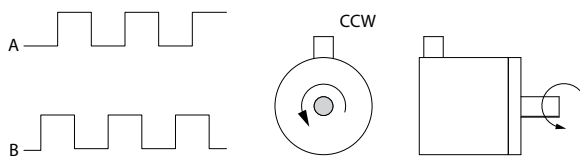
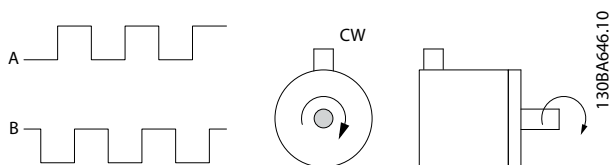


Disegno 12.5 Controllo del freno meccanico

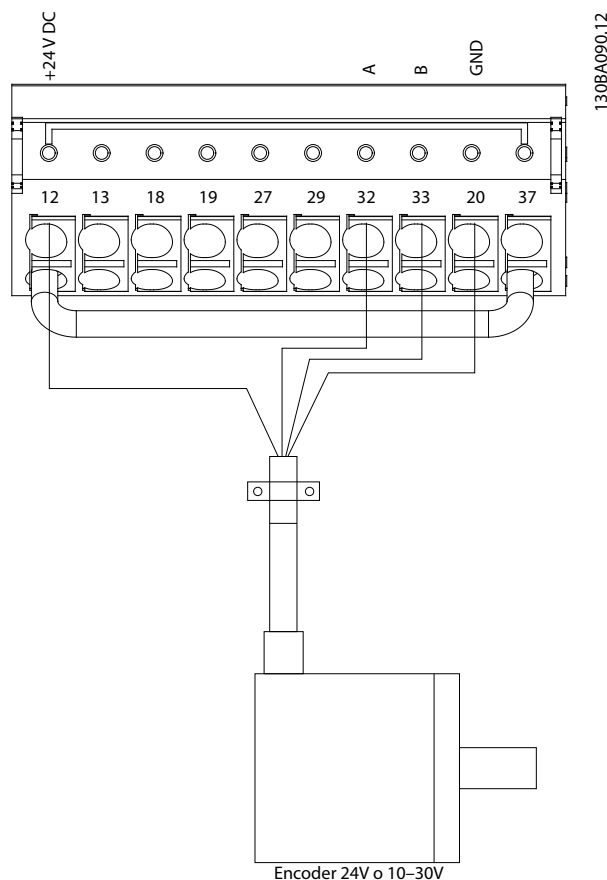
## 12.12 Configurazione di cablaggio per l'encoder

La direzione dell'encoder, individuata osservando l'estremità dell'albero, viene determinata dall'ordine in cui gli impulsi arrivano nel convertitore di frequenza. Vedere Disegno 12.6.

- La direzione in senso orario significa che il canale A è in anticipo di 90° (gradi elettrici) rispetto al canale B.
- La direzione in senso antiorario significa che il canale B è in anticipo di 90° (gradi elettrici) rispetto al canale A.



Disegno 12.6 Individuazione della direzione dell'encoder



Disegno 12.7 Configurazione del filo per l'encoder

## 12.13 Configurazione del cablaggio per il limite di coppia e di arresto

Nelle applicazioni con freno elettromeccanico, per esempio le applicazioni di sollevamento, è possibile arrestare il convertitore di frequenza mediante un comando di arresto normale e attivare contemporaneamente il freno elettromeccanico esterno. L'

Disegno 12.8 mostra la programmazione di tali connessioni del convertitore di frequenza.

Se un comando di arresto è attivo attraverso il morsetto 18 e il convertitore di frequenza non è al limite di coppia, il motore decelera a 0 Hz.

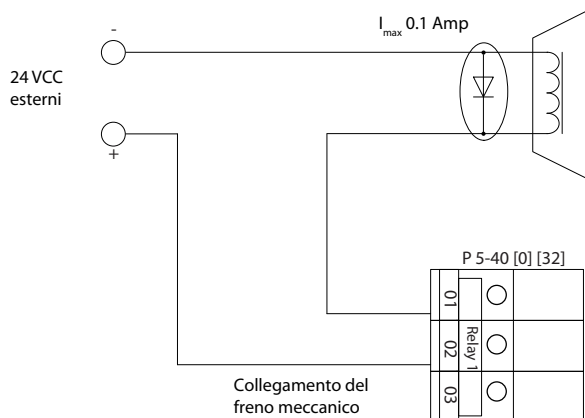
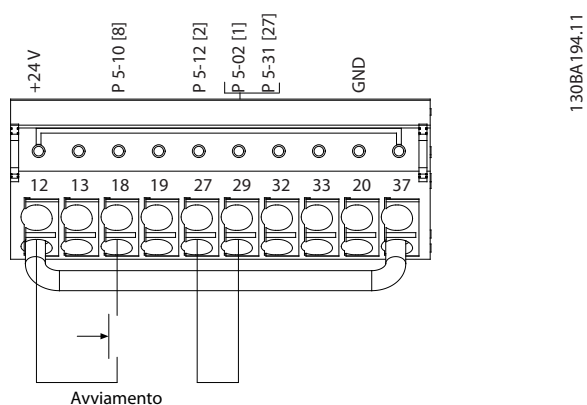
Se il convertitore di frequenza è al limite di coppia e il comando di arresto è attivato, il sistema attiva il morsetto 29 Uscita (programmato su [27] Coppia lim.&arresto). Il segnale al morsetto 27 cambia da 1 logico a 0 logico e il motore si pone a ruota libera. Questo processo garantisce che il paranco si arresti anche se il convertitore di frequenza stesso non è in grado di gestire la coppia richiesta, per esempio a causa di un sovraccarico eccessivo.

### AVVISO!

Lunghezza del cavo massima 5 m (16 piedi).

Per programmare il limite di coppia e arresto, collegarlo ai seguenti morsetti:

- Avvio/arresto tramite morsetto 18  
(Parametro 5-10 Ingr. digitale morsetto 18 [8] Avviamento).
- Arresto rapido tramite morsetto 27  
(Parametro 5-12 Ingr. digitale morsetto 27 [2] Evol. libera neg.).
- Uscita morsetto 29  
(Parametro 5-02 Modo morsetto 29 [1] Terminal 29 Mode Output (Modo Morsetto 29 Uscita) e parametro 5-31 Uscita dig. morsetto 29 [27] Coppia lim.&arresto).
- Uscita a relè [0] (Relè 1)  
(Parametro 5-40 Funzione relè [32] Com. freno mecc.).



Disegno 12.8 Configurazione dei fili per il limite di coppia e di arresto

## 13 Come ordinare un convertitore di frequenza

### 13.1 Configuratore del convertitore di frequenza

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39
F	C	-								T											X	X	S	X	X	X	X	A		B		C						D

130BC530.10

Tabella 13.1 Codice identificativo

Gruppo prodotti	1-6	
Modello	7-10	
Tensione di rete	11-12	
Frame	13-15	
Configurazione hardware	16-23	
Filtro RFI/convertitore di frequenza a basso contenuto di armoniche/12 impulsi	16-17	
Freno	18	
Display (LCP)	19	
Rivestimento PCB	20	
Opzione di rete	21	
Adattamento A	22	
Adattamento B	23	
Software release	24-27	
Lingua	28	
Opzioni A	29-30	
Opzioni B	31-32	
Opzioni C0, MCO	33-34	
Opzioni C1	35	
Software opzione C	36-37	
Opzioni D	38-39	

Tabella 13.2 Esempio di codice identificativo per l'ordine di un convertitore

Configurare il convertitore di frequenza adatto per l'applicazione corretta utilizzando un configuratore del convertitore di frequenza disponibile su Internet. Il configuratore del convertitore di frequenza è disponibile nel sito Internet globale: [www.danfoss.com/drives](http://www.danfoss.com/drives). Il configuratore crea un codice identificativo e un numero di vendita di otto cifre che può essere fornito all'ufficio vendite locale. Inoltre, è possibile creare una lista di progetti con vari prodotti e inviarla a un rivenditore Danfoss.

Un esempio di codice identificativo è:

FC-302P450T5E54H4CGCXXXSXXXXA0BXCXXXXD0

Il significato dei caratteri nella stringa è definito in questo capitolo. Nell'esempio in alto un convertitore F3 è configurato con le seguenti opzioni:

- filtro RFI;
- Safe torque Off con relè Pilz;
- PCB con rivestimento;
- PROFIBUS DP-V1.

I convertitori di frequenza vengono forniti automaticamente insieme a un pacchetto di lingue rilevanti per la regione dalla quale vengono ordinati. Quattro pacchetti di lingue regionali coprono le seguenti lingue:

#### Pacchetto di lingue 1

Inglese, tedesco, francese, danese, olandese, spagnolo, svedese, italiano e finlandese.

#### Pacchetto di lingue 2

Inglese, tedesco, cinese, coreano, giapponese, thai, cinese tradizionale e bahasa indonesiano.

#### Pacchetto di lingue 3

Inglese, tedesco, sloveno, bulgaro, serbo, rumeno, ungherese, ceco e russo.

#### Pacchetto di lingue 4

Inglese, tedesco, spagnolo, inglese (Stati Uniti), greco, portoghese brasiliano, turco e polacco.

Per ordinare convertitori di frequenza con un pacchetto di lingue diverso, contattare l'ufficio vendite Danfoss locale.



### 13.1.1 Codice identificativo per l'ordine dei frame E1–E2

Descrizione	Pos.	Opzione possibile
Gruppo prodotti	1–6	FC-302
Modello	7–10	P315–P560
Tensione di rete	11–12	T5: 380–500 V CA T7: 525–690 V CA
Frame	13–15	E00: IP00 (chassis - per l'installazione in un frame esterno) C00: IP00/chassis con canale posteriore in acciaio inossidabile E21: IP21 (NEMA 1) E54: IP54 (NEMA 12) E2M: IP21 (NEMA 1) con schermo di rete E5M: IP54 (NEMA 12) con schermo di rete
filtro RFI;	16–17	H2: Filtro RFI classe A2 (standard) H4: Filtro RFI classe A1 <sup>1)</sup> B2: Convertitore di frequenza a 12 impulsi con filtro RFI, classe A2 B4: Convertitore di frequenza a 12 impulsi con filtro RFI, classe A1 N2: LHD con filtro RFI, classe A2 N4: LHD con filtro RFI, classe A1
Freno	18	B: IGBT freno montato X: Nessun IGBT freno R: Morsetti Regen S: Freno + Regen
Display	19	G: Pannello di controllo locale grafico LCP N: Pannello di Controllo Locale numerico (LCP) X: Senza pannello di controllo locale
Rivestimento PCB	20	C: PCB con rivestimento;
Opzione di rete	21	X: Senza opzione di rete 3: Sezionatore di rete e fusibile 5: Sezionatore di rete, fusibile e condivisione del carico 7: Fusibile A: Fusibile e condivisione del carico D: Condivisione del carico
Adattamento	22	X: Entrate cavi standard
Adattamento	23	X: Senza adattamento
Software release	24–27	Software attuale
Lingua	28	X: pacchetto lingue standard

Tabella 13.3 Codice identificativo per l'ordine dei frame E1–E2<sup>2)</sup>

1) Disponibile soltanto per 380–500 V.

2) Consultare la fabbrica per le applicazioni che richiedono la certificazione nautica.

### 13.1.2 Codice identificativo per l'ordine dei frame F1–F4 ed F8–F13

Descrizione	Pos.	Opzione possibile
Gruppo prodotti	1–6	FC-302
Potenza nominale	7–10	P250–P1200 kW
Tensione di rete	11–12	T5: 380–500 V CA T7: 525–690 V CA

Descrizione	Pos.	Opzione possibile
Frame	13–15	C21: IP21/NEMA Tipo 1 con canale posteriore in acciaio inossidabile C54: IP54/Tipo 12 con canale posteriore in acciaio inossidabile E21: IP 21/ NEMA tipo 1 E54: IP 54/ NEMA tipo 12 L2X: IP21/NEMA 1 con luce armadio e presa elettrica IEC 230 V L5X: IP54/NEMA 12 con luce armadio e presa elettrica IEC 230 V L2A: IP21/NEMA 1 con luce armadio e presa elettrica IEC 115 V L5A: IP54/NEMA 12 con luce armadio e presa elettrica NAM 115 V H21: IP21 con radiatore e termostato H54: IP54 con radiatore e termostato R2X: IP21/NEMA1 con radiatore, termostato, luce e presa elettrica IEC 230 V R5X: IP54/NEMA12 con radiatore, termostato, luce e presa elettrica IEC 230 V R2A: IP21/NEMA1 con radiatore, termostato, luce e presa elettrica NAM 115 V R5A: IP54/NEMA12 con radiatore, termostato, luce e presa elettrica NAM 115 V
filtro RFI;	16–17	H2: Filtro RFI classe A2 (standard) H4: Filtro RFI, classe A1 HE: RCD con filtro RFI classe A2 HF: RCD con filtro RFI classe A1 HG: IRM con filtro RFI classe A2 HH: IRM con filtro RFI classe A1 HJ: Morsetti NAMUR e filtro RFI classe A2 HK: Morsetti NAMUR con filtro RFI classe A1 HL: RCD con morsetti NAMUR e filtro RFI classe A2 HM: RCD con morsetti NAMUR e filtro RFI classe A1 HN: IRM con morsetti NAMUR e filtro RFI classe A2 HP: IRM con morsetti NAMUR e filtro RFI classe A1 N2: Convertitore di frequenza a basso contenuto di armoniche, con filtro RFI, classe A2 N4: Convertitore di frequenza a basso contenuto di armoniche, con filtro RFI, classe A1 B2: Convertitore di frequenza a 12 impulsi con filtro RFI, classe A2 B4: Convertitore di frequenza a 12 impulsi con filtro RFI, classe A1 BE: A 12 impulsi + RCD per rete TN/TT + filtro RFI Classe 2 BF: A 12 impulsi + RCD per rete TN/TT + filtro RFI Classe A1 BG: A 12 impulsi + IRM per rete IT + filtro RFI Classe A2 BH: A 12 impulsi + IRM per rete IT + filtro RFI Classe A1 BM: A 12 impulsi + RCD per rete TN/TT + morsetti NAMUR + filtro RFI Classe A1 RFI <sup>1)</sup>
Freno	18	B: IGBT freno montato X: Nessun IGBT freno C: Safe Torque Off con relè di sicurezza Pilz D: Safe torque Off con relè di sicurezza Pilz e IGBT freno R: Morsetti Regen M: Pulsante di arresto di emergenza IEC (con relè di sicurezza Pilz) N: Pulsante di arresto di emergenza IEC con IGBT freno e morsetti del freno P: Pulsante di arresto di emergenza IEC con morsetti Regen
Display	19	G: Pannello di Controllo Locale Grafico LCP
Rivestimento PCB	20	C: PCB con rivestimento;

Descrizione	Pos.	Opzione possibile
Opzione di rete	21	X: Senza opzione di rete 3: Sezionatore di rete e fusibile 5: Sezionatore di rete, fusibile e condivisione del carico 7: Fusibile A: Fusibile e condivisione del carico D: Condivisione del carico E: Sezionatore di rete, contattore e fusibili F: Interruttore di rete, contattore e fusibili G: Sezionatore di rete, contattore, morsetti di condivisione del carico e fusibili H: Interruttore di rete, contattore, morsetti di condivisione del carico e fusibili J: Interruttore di rete e fusibili K: Interruttore di rete, morsetti di condivisione del carico e fusibili
Morsetti di alimentazione e avviatori motore	22	X: Nessuna opzione E 30 A, morsetti di potenza protetti da fusibile F: Morsetti da 30 A, protetti da fusibili e avvitatore manuale motore da 2,5-4 A G: Morsetti da 30 A, protetti da fusibili e avvitatore manuale motore da 4-6,3 A. H: Morsetti da 30 A, protetti da fusibili e avvitatore manuale motore da 6,3-10 A J: Morsetti da 30 A, protetti da fusibili e avvitatore manuale motore da 10-16 A K: Due avviatori manuali motore da 2,5-4 A L: Due avviatori manuali motore da 4-6,3 A M: Due avviatori manuali motore da 6,3-10 A N: Due avviatori manuali motore da 10-16 A
Alimentazione ausiliaria da 24 V e monitoraggio temperatura esterna	23	X: Nessuna opzione H: Alimentazione a 5 A, 24 V (per uso utente) J: Monitoraggio temperatura esterna G: Alimentazione a 5 A, 24 V (uso utente) e monitoraggio temperatura esterna
Software release	24-27	Software attuale
Lingua	28	X: pacchetto lingue standard

**Tabella 13.4 Codice identificativo per l'ordine dei frame F1-F4 ed F8-F13<sup>2)</sup>**

1) Questo richiede l'uso di VLT<sup>®</sup> PTC Thermistor Card MCB 112 e VLT<sup>®</sup> Extended Relay Card MCB 113.

### 13.1.3 Opzioni per l'ordine di tutti i frame VLT<sup>®</sup> AutomationDrive FC 302

**13**

Descrizione	Pos.	Opzione possibile
Opzioni A	29-30	AX: Nessuna opzione A A0: VLT <sup>®</sup> PROFIBUS DP MCA 101 (standard) A4: VLT <sup>®</sup> DeviceNet MCA 104 (standard) A6: VLT <sup>®</sup> CANopen MCA 105 (standard) A8: VLT <sup>®</sup> EtherCAT MCA 124 AT: VLT <sup>®</sup> PROFIBUS Converter MCA 113 AU: VLT <sup>®</sup> PROFIBUS Converter MCA 114 AL: VLT <sup>®</sup> PROFINET MCA 120 AN: VLT <sup>®</sup> EtherNet/IP MCA 121 AQ: VLT <sup>®</sup> Modbus TCP MCA 122 AY: VLT <sup>®</sup> Powerlink MCA 123

Descrizione	Pos.	Opzione possibile
Opzioni B	31– 32	BX: Nessuna opzione B2: VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 B4: VLT® Sensor Input MCB 114 B6: VLT® Safety Option MCB 150 B7: VLT® Safety Option MCB 151 B8: VLT® Safety Option MCB 152 BK: VLT® General Purpose I/O MCB 101 BP: VLT® Relay Card MCB 105 BR: VLT® Encoder Input MCB 102 MCB 102 BU: VLT® Resolver Input MCB 103 BZ: VLT® Safe PLC I/O MCB 108
Opzioni C	33– 34	CX: Nessuna opzione C4: VLT® Motion Control Option MCO 305
Opzioni C1	35	X: Nessuna opzione R: VLT® Extended Relay Card MCB 113
Software opzione C	36– 37	XX: Controllore standard 10: VLT® Synchronizing Controller MCO 350 (richiede opzione C4) 11: VLT® Position Controller MCO 351 (richiede opzione C4)
Opzioni D	38– 39	DX: Nessuna opzione D0: VLT® 24 V DC Supply MCB 107

Tabella 13.5 Codice identificativo per l'ordine delle opzioni FC 302.

## 13.2 Numeri d'ordine per opzioni/kit

### 13.2.1 Numeri d'ordine per opzioni A: Bus di campo

Descrizione	Numero d'ordine	
	Senza rivestimento	Con rivestimento
VLT® PROFIBUS DP MCA 101	130B1100	130B1200
VLT® DeviceNet MCA 104	130B1102	130B1202
VLT® CANopen MCA 105	130B1103	130B1205
VLT® PROFIBUS Converter MCA 113	–	130B1245
VLT® PROFIBUS Converter MCA 114	–	130B1246
VLT® PROFINET MCA 120	130B1135	130B1235
VLT® EtherNet/IP MCA 121	130B1119	130B1219
VLT® Modbus TCP MCA 122	130B1196	130B1296
VLT® Powerlink MCA 123	130B1489	130B1490
VLT® EtherCAT MCA 124	130B5546	130B5646

Tabella 13.6 Numeri d'ordine per opzioni A

Per informazioni sulla compatibilità tra le opzioni bus di campo e dell'applicazione e le precedenti versioni del software contattare il rivenditore Danfoss.

### 13.2.2 Numeri d'ordine per opzioni B: Estensioni funzionali

Descrizione	Numero d'ordine	
	Senza rivestimento	Con rivestimento
VLT® General Purpose I/O MCB 101	130B1125	130B1212
VLT® Encoder Input MCB 102	130B1115	130B1203
VLT® Resolver Input MCB 103	130B1127	130B1227
VLT® Relay Card MCB 105	130B1110	130B1210
VLT® Safe PLC I/O MCB 108	130B1120	130B1220
VLT® PTC Thermistor Card MCB 112	-	130B1137
VLT® Sensor Input MCB 114	130B1172	130B1272
VLT® Safety Option MCB 150	-	130B3280
VLT® Safety Option MCB 151	-	130B3290
VLT® Safety Option MCB 152	-	130B9860

Tabella 13.7 Numeri d'ordine per opzioni B

### 13.2.3 Numeri d'ordine per opzioni C: Motion Control e scheda relè

Descrizione	Numero d'ordine	
	Senza rivestimento	Con rivestimento
VLT® Motion Control Option MCO 305	130B1134	130B1234
VLT® Synchronizing Controller MCO 350	130B1152	130B1252
VLT® Position Controller MCO 351	130B1153	120B1253
VLT® Center Winder MCO 352	130B1165	130B1166
VLT® Extended Relay Card MCB 113	130B1164	130B1264

Tabella 13.8 Numeri d'ordine per opzioni C

### 13.2.4 Numeri d'ordine per opzioni D: alimentazione di backup a 24 V

Descrizione	Numero d'ordine	
	Senza rivestimento	Con rivestimento
VLT® 24 V DC Supply MCB 107	130B1108	130B1208

Tabella 13.9 Numeri d'ordine per opzioni D

### 13.2.5 Numeri d'ordine per opzioni software

Descrizione	Numero d'ordine
VLT® Software di configurazione MCT 10 - 1 utente.	130B1000
VLT® Software di configurazione MCT 10 - 5 utenti.	130B1001
VLT® Software di configurazione MCT 10 - 10 utenti.	130B1002
VLT® Software di configurazione MCT 10 - 25 utenti.	130B1003
VLT® Software di configurazione MCT 10 - 50 utenti.	130B1004
VLT® Software di configurazione MCT 10 - 100 utenti.	130B1005
VLT® Software di configurazione MCT 10 - utenti illimitati.	130B1006

Tabella 13.10 Numeri d'ordine per opzioni software

## 13.2.6 Numeri d'ordine per kit

Tipo	Descrizione	Numero d'ordine
Hardware di vario genere		
USB sullo sportello, E1 ed F1–F13	Kit di prolunga USB per consentire l'accesso al comando del convertitore di frequenza tramite computer portatile senza aprire il convertitore.	E1–E2 – 130B1156 F1–F13 – 176F1784
Ingresso dall'alto - cavi motore, F1/F3	Consente l'installazione dei cavi motore attraverso l'ingresso dall'alto dell'armadio lato motore. Utilizzare con il kit morsetti del motore comune. Soltanto per frame F1/F3.	Armadio 400 mm (15,7 pollici) – 176F1838 Armadio 600 mm (23,6 pollici) – 176F1839
Ingresso dall'alto - cavi motore, F2/F4	Consente l'installazione dei cavi motore attraverso l'ingresso dall'alto dell'armadio lato motore. Utilizzare con il kit morsetti del motore comune. Soltanto per frame F2/F4.	Armadio 400 mm (15,7 pollici) – 176F1840 Armadio 600 mm (23,6 pollici) – 176F1841
Ingresso dall'alto - cavi motore, F8–F13	Consente l'installazione dei cavi motore attraverso l'ingresso dall'alto dell'armadio lato motore. Utilizzare con il kit morsetti del motore comune. Soltanto per frame F8–F13.	Contattare la fabbrica
Ingresso dall'alto - cavi dell'alimentazione di rete, F1–F2	Consente l'installazione dei cavi dell'alimentazione di rete attraverso l'ingresso dall'alto dell'armadio lato rete. Ordinare il kit con il kit morsetti del motore comune. Soltanto per frame F1–F2.	Armadio 400 mm (15,7 pollici) – 176F1832 Armadio 600 mm (23,6 pollici) – 176F1833
Ingresso dall'alto - cavi dell'alimentazione di rete, F3–F4 con sezionatore	Consente l'installazione dei cavi dell'alimentazione di rete attraverso l'ingresso dall'alto dell'armadio lato rete. Ordinare il kit con il kit morsetti del motore comune. Soltanto per frame F3–F4 con sezionatore.	Armadio 400 mm (15,7 pollici) – 176F1834 Armadio 600 mm (23,6 pollici) – 176F1835
Ingresso dall'alto - cavi dell'alimentazione di rete, F3–F4	Consente l'installazione dei cavi dell'alimentazione di rete attraverso l'ingresso dall'alto dell'armadio lato rete. Ordinare il kit con il kit morsetti del motore comune. Soltanto per frame F3–F4.	Armadio 400 mm (15,7 pollici) – 176F1836 Armadio 600 mm (23,6 pollici) – 176F1837
Ingresso dall'alto - cavi dell'alimentazione di rete, F8–F13	Consente l'installazione dei cavi dell'alimentazione di rete attraverso l'ingresso dall'alto dell'armadio lato rete. Ordinare il kit con il kit morsetti del motore comune. Soltanto per frame F8–F13.	Contattare la fabbrica
Ingresso dall'alto - cavi bus di campo, E2	Consente l'installazione dei cavi bus di campo attraverso la parte superiore del convertitore di frequenza. Il kit è IP20/Chassis quando installato, ma è possibile usare un connettore diverso per aumentare il grado di protezione. Soltanto per frame E2.	176F1742
Morsetti del motore comuni, F1–F4	Fornisce le barre collettrici e l'hardware necessari a collegare i morsetti del motore degli inverter in parallelo a un unico morsetto (per fase) per ospitare l'installazione del kit di inserimento dall'alto. Questo kit è equivalente all'opzione morsetto del motore comune di un convertitore di frequenza. Questo kit non è necessario per installare il kit di ingresso dall'alto lato motore se è stata specificata l'opzione morsetto del motore comune in sede di ordine del convertitore di frequenza.  Consigliato anche per collegare l'uscita di un convertitore di frequenza a un filtro di uscita o a un contattore di uscita. I morsetti del motore comuni eliminano la necessità di avere cavi di uguale lunghezza provenienti da ciascun inverter al punto comune del filtro di uscita (o motore).	Armadio 400 mm (15,7 pollici) – 176F1845 Armadio 600 mm (23,6 pollici) – 176F1846
Frame NEMA 3R, E2	Progettati per essere utilizzati con i convertitori di frequenza IP00/IP20/Chassis per ottenere un grado di protezione ingresso NEMA 3R o NEMA 4. Questi frame sono concepiti per l'uso in esterni per fornire un grado di protezione contro gli agenti atmosferici. Soltanto per frame E2.	Frame saldato - 176F0298 Frame Rittal - 176F1852

Tipo	Descrizione	Numero d'ordine
Piedistallo, E1-E2	Il kit piedistallo è un piedistallo alto 400 mm (15,8 pollici) che consente il montaggio a pavimento del convertitore di frequenza. La parte anteriore del piedistallo presenta aperture per l'ingresso dell'aria per il raffreddamento dei componenti di potenza. Soltanto per frame E1-E2.	176F6739
Piastra opzioni di ingresso, E1-E2	Consente l'aggiunta di fusibili, sezionatore/fusibili, RFI, RFI/fusibili e RFI/sezionatore/fusibili. Soltanto per frame E1-E2.	Contattare la fabbrica
Conversione IP20, E2	Fornisce il convertitore di frequenza con un grado di protezione in ingresso di IP20/Chassis protetto. Soltanto per frame E2.	176F1884
<b>Kit di raffreddamento del canale posteriore</b>		
Ingresso posteriore/uscita posteriore, E1	Consente di convogliare l'aria in ingresso e in uscita dal lato posteriore del convertitore di frequenza. Il kit comprende coperchi superiori e di base per un E1 con grado di protezione IP21/54 (Tipo1/12).	176F1946
Ingresso posteriore/uscita posteriore, E2	Consente di convogliare l'aria in ingresso e in uscita dal lato posteriore del convertitore di frequenza. Il kit include coperchi superiori e di base per un E2 con grado di protezione di IP00 (Chassis).	Frame saldati - 176F1861 Frame Rittal - 176F1783
Ingresso posteriore/uscita posteriore, F1-F13	Consente di convogliare l'aria in ingresso e in uscita dal lato posteriore del convertitore di frequenza. Le piastre sono già incluse nel convertitore di frequenza. Per istruzioni sull'installazione contattare la fabbrica.	Contattare la fabbrica
Ingresso inferiore/uscita superiore, E2	Consente all'aria di raffreddamento di essere convogliata in ingresso attraverso il lato inferiore e in uscita attraverso il lato superiore del convertitore di frequenza. Questo kit viene utilizzato soltanto per il frame E2.	Armadio 2.000 mm (78,7 pollici) - 176F1850 Armadio 2.200 mm (86,6 pollici) - 176F0299
Uscita superiore, E2	Consente di convogliare all'esterno l'aria di raffreddamento attraverso il lato superiore del convertitore di frequenza. Questo kit viene utilizzato soltanto per il frame E2.	176F1776
<b>LCP</b>		
LCP 101	Pannello di controllo locale numerico (NLCP)	130B1124
LCP 102	Pannello di controllo locale grafico (GLCP)	130B1107
Cavo LCP	Cavo LCP separato, 3 m (9 piedi)	175Z0929
Kit LCP, IP21	Kit di montaggio a pannello comprendente un LCP grafico, dispositivi di fissaggio, un cavo di 3 m (9 piedi) e guarnizione	130B1113
Kit LCP, IP21	Kit di montaggio a pannello comprendente un LCP numerico, dispositivi di fissaggio e guarnizione	130B1114
Kit LCP, IP21	Kit di montaggio a pannello per tutti gli LCP con dispositivi di fissaggio, cavo di 3 m (9 piedi) e guarnizione	130B1117

Tabella 13.11 Kit disponibili per frame E1-E2 ed F1-F13

### 13.3 Numeri d'ordine per filtri e resistenze freno

Fare riferimento alle seguenti Guide alla Progettazione per le specifiche di dimensionamento e per i numeri d'ordine di filtri e resistenze di frenatura:

- Guida alla Progettazione VLT® Brake Resistor MCE 101;
- Guida alla Progettazione VLT® Advanced Harmonic Filters AHF 005/AHF 010;
- Guida alla Progettazione dei filtri di uscita.

### 13.4 Pezzi di ricambio

Consultare il VLT® Shop o il configuratore del convertitore di frequenza ([www.danfoss.com/drives](http://www.danfoss.com/drives)) per le parti di ricambio disponibili per la propria applicazione.

# 14 Appendice

## 14.1 Abbreviazioni e simboli

60° AVM	Modulazione vettoriale asincrona 60°
A	Ampere/AMP
CA	Corrente alternata
AD	Air Discharge (scarica in aria)
AEO	Ottimizzazione automatica dell'energia
AI	Ingresso analogico
AIC	Corrente di interruzione in Ampere
AMA	Adattamento automatico motore
AWG	American Wire Gauge
°C	Gradi Celsius
CB	Interruttore
CD	Constant discharge (scarica costante)
CDM	Modulo convertitore completo: il convertitore di frequenza, la sezione di alimentazione e le apparecchiature ausiliarie
CE	Conformità europea (norme di sicurezza europee)
CM	Modalità comune
CT	Coppia costante
CC	Corrente continua
DI	Ingresso digitale
DM	Differential Mode (modalità differenziale)
D-TYPE	In funzione del convertitore di frequenza
EMC	Compatibilità elettromagnetica
FEM	Forza elettromotrice
ETR	Relè termico elettronico
°F	Gradi Fahrenheit
f <sub>IOG</sub>	Frequenza motore quando viene attivata la funzione marcia jog
f <sub>M</sub>	Frequenza motore
f <sub>MAX</sub>	Frequenza di uscita massima che il convertitore di frequenza applica sull'uscita
f <sub>MIN</sub>	Frequenza motore minima dal convertitore di frequenza
f <sub>M,N</sub>	Frequenza motore nominale
FC	Convertitore di frequenza
FSP	Pompa a velocità fissa
HIPERFACE®	HIPERFACE® è un marchio registrato di Stegmann
HO	Sovraccarico elevato
Cv	Cavallo vapore
HTL	Encoder HTL (10-30 V) impulsi - Logica transistor ad alta tensione
Hz	Hertz
I <sub>INV</sub>	Corrente nominale di uscita dell'inverter
I <sub>LIM</sub>	Limite di corrente
I <sub>M,N</sub>	Corrente nominale del motore
I <sub>VLT,MAX</sub>	Corrente di uscita massima
I <sub>VLT,N</sub>	Corrente di uscita nominale fornita dal convertitore
kHz	Kilohertz

LCP	Pannello di controllo locale
Lsb	Bit meno significativo
m	Metro
mA	Milliampere
MCM	Mille circular mil
MCT	Motion Control Tool
mH	Induttanza in milli henry
mm	Millimetro
ms	Millisecondo
Msb	Bit più significativo
η <sub>VLT</sub>	Rendimento del convertitore di frequenza, definito come rapporto tra la potenza in uscita e la potenza in ingresso
nF	Capacità in nano Farad
NLCP	Pannello di controllo locale numerico
Nm	Newton metro
NO	Sovraccarico normale
n <sub>s</sub>	Velocità del motore sincrono
Parametri online/offline	Le modifiche ai parametri online vengono attivate immediatamente dopo la variazione del valore dei dati
P <sub>br,cont.</sub>	Potenza nominale della resistenza di frenatura (potenza media durante la frenatura continua)
PCB	Scheda di circuito stampato
PCD	Dati di processo
PDS	Sistema di azionamento elettrico: un CDM e un motore
PELV	Tensione di protezione bassissima
P <sub>m</sub>	Potenza di uscita nominale del convertitore di frequenza come sovraccarico elevato
P <sub>M,N</sub>	Potenza motore nominale
Motore PM	Motore a magneti permanenti
PID di processo	Regolatore differenziale proporzionale integrato che mantiene la velocità, la pressione, la temperatura, e così via
R <sub>br,nom</sub>	Valore nominale della resistenza che assicura una potenza di frenatura sull'albero motore pari al 150/160% per 1 minuto
RCD	Dispositivo a corrente residua
Regen	Morsetti rigenerativi
R <sub>min</sub>	Valore di minima resistenza di frenatura consentita per convertitore di frequenza
RMS	Radice della media del quadrato
Giri/min.	Giri al minuto
R <sub>rec</sub>	Resistenza di frenatura consigliata per resistenze freno Danfoss
s	Secondo
SCCR	Corrente nominale di cortocircuito
SFAVM	Modulazione vettoriale asincrona orientata secondo il flusso dello statore
STW	Parola di stato



SMPS	Alimentazione a commutazione
THD	Distorsione armonica totale
T <sub>LIM</sub>	Limite di coppia
TTL	Encoder TTL (5 V) impulsi, logica transistor
U <sub>M,N</sub>	Tensione motore nominale
UL	Underwriters Laboratories (Organizzazione statunitense per la certificazione di sicurezza)
V	Volt
VSP	Pompa a velocità variabile
VT	Coppia variabile
VVC <sup>+</sup>	Controllo vettoriale della tensione più

Tabella 14.1 Abbreviazioni e simboli

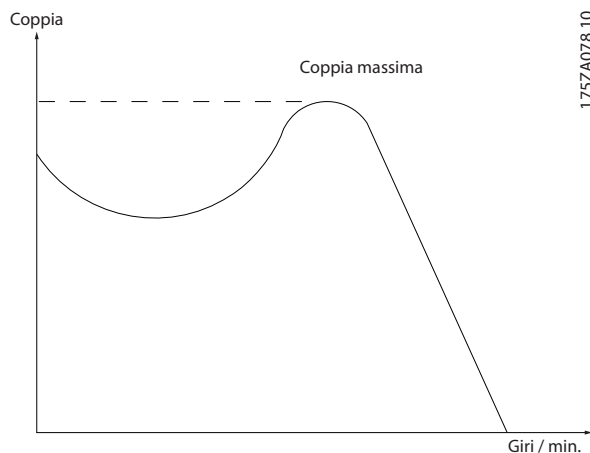
## 14.2 Definizioni

### Resistenza di frenatura

La resistenza di frenatura è un modulo in grado di assorbire la potenza freno generata nella fase di frenatura rigenerativa. Questa potenza di frenatura rigenerativa aumenta la tensione del collegamento CC e un chopper di frenatura assicura che la potenza venga trasmessa alla resistenza di frenatura.

### Coppia di interruzione

$$n_s = \frac{2 \times \text{par. } 1 - 23 \times 60 \text{ s}}{\text{par. } 1 - 39}$$



Disegno 14.1 Grafico della coppia di interruzione

### Ruota libera

L'albero motore è in evoluzione libera. Nessuna coppia sul motore.

### Caratteristiche CT

Caratteristiche della coppia costante, usate per tutte le applicazioni quali nastri trasportatori, pompe di trasferimento e gru.

### Inizializzazione

Se viene eseguita un'inizializzazione (*parametro 14-22 Modo di funzionamento*) il convertitore di frequenza ritorna all'impostazione di fabbrica.

### Duty cycle intermittente

Un ciclo di utilizzo intermittente fa riferimento a una sequenza di duty cycle. Ogni ciclo è costituito da un periodo a carico e da un periodo a vuoto. Il funzionamento può avvenire con servizio periodico o aperiodico.

### Fattore di potenza

Il fattore di potenza reale (lambda) prende in considerazione tutte le armoniche ed è sempre inferiore al fattore di potenza (cos phi) che considera soltanto la prima armonica di corrente e di tensione.

$$\cos\phi = \frac{P \text{ (kW)}}{P \text{ (kVA)}} = \frac{U\lambda \times I\lambda \times \cos\phi}{U\lambda \times I\lambda}$$

Cos phi è anche conosciuto come fattore di potenza di dislocazione.

Sia lambda sia cos phi sono indicati per convertitori di frequenza Danfoss VLT<sup>®</sup> nel *capitolo 7.3 Alimentazione di rete*.

Il fattore di potenza indica in che misura il convertitore di frequenza impone un carico sulla rete. Quanto minore è il fattore di potenza, tanto maggiore è la corrente di ingresso I<sub>RMS</sub> per lo stesso rendimento in kW. Inoltre, un fattore di potenza elevato indica che le correnti armoniche sono basse.

Tutti i convertitori di frequenza Danfoss possiedono bobine CC integrate nel collegamento CC per ottenere un elevato fattore di potenza e ridurre la THD sulla rete di alimentazione.

### Ingresso a impulsi/encoder incrementale

Si utilizza un sensore digitale esterno per retroazionare informazioni sulla velocità e sulla direzione del motore. Gli encoder vengono usati per una retroazione precisa ad alta velocità in applicazioni a dinamica elevata.

### Setup

Salvare le impostazioni parametri in quattro setup. Cambiare tra le quattro programmazioni parametri e modificare un setup mentre è attivo un altro setup.

### Compensazione dello scorrimento

Il convertitore di frequenza compensa lo scorrimento del motore integrando la frequenza in base al carico del motore rilevato, mantenendo costante la velocità del motore.

### Smart logic control (SLC)

L'SLC è una sequenza di azioni definite dall'utente, che vengono eseguite quando gli eventi associati definiti dall'utente sono valutati come TRUE dall'SLC. (*Gruppo di parametri 13-\*\* Smart logic*).

### Bus standard FC

Include il bus RS485 con protocollo FC o protocollo MC. Vedere il *parametro 8-30 Protocollo*.

### Termistore

Una resistenza dipendente dalla temperatura, installata nei punti in cui la temperatura deve essere controllata (convertitore di frequenza o motore).

**Scatto**

Uno stato di allarme nel quale si entra in situazioni di guasto, come quando il convertitore di frequenza è soggetto a un surriscaldamento o quando protegge il motore, un processo o un meccanismo. Il riavvio viene impedito finché la causa del guasto non è scomparsa e lo stato di scatto non viene annullato.

**Scatto bloccato**

Uno stato che si verifica in situazioni di guasto in cui il convertitore di frequenza entra in autoprotezione e richiede un intervento manuale. Uno scatto bloccato può essere annullato scollegando la rete, eliminando la causa del guasto e ricollegando il convertitore di frequenza. Il riavvio viene impedito fino a che lo stato di scatto non viene annullato attivando il ripristino.

**Caratteristiche VT**

Caratteristiche coppia variabile per pompe e ventole.

**14.3 Installazione e setup dell'RS485**

L'RS485 è un'interfaccia bus a due fili, compatibile con topologia di rete multi-drop. I nodi possono essere collegati come un bus oppure tramite linee di discesa da una linea dorsale comune. A un segmento di rete possono essere collegati fino a 32 nodi.

I ripetitori separano i vari segmenti di rete. È necessario tenere presente che ogni ripetitore funziona come un nodo all'interno del segmento nel quale è installato. Ogni nodo collegato all'interno di una data rete deve avere un indirizzo nodo unico attraverso tutti i segmenti.

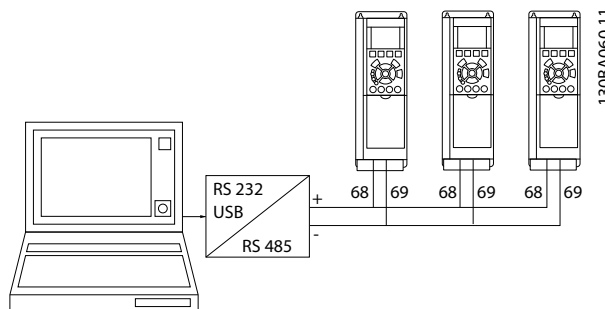
Terminare entrambe le estremità di ogni segmento utilizzando l'interruttore di terminazione (S801) dei convertitori di frequenza oppure una rete resistiva polarizzata di terminazione. Utilizzare sempre un doppino intrecciato schermato (STP) per il cablaggio del bus e, nell'effettuare l'installazione, seguire sempre le procedure consigliate. È importante assicurare un collegamento a massa a bassa impedenza dello schermo in corrispondenza di ogni nodo, anche alle alte frequenze. Pertanto, collegare a terra un'ampia superficie dello schermo, per esempio mediante un pressacavo o un passacavo conduttivo. Se necessario, utilizzare cavi di equalizzazione del potenziale per mantenere lo stesso potenziale di terra in tutta la rete, soprattutto negli impianti in cui sono presenti cavi lunghi. Per prevenire un disadattamento d'impedenza, utilizzare sempre lo stesso tipo di cavo in tutta la rete. Quando si collega un motore al convertitore di frequenza utilizzare sempre un cavo motore schermato.

Cavo	Doppino intrecciato schermato (STP)
Impedenza	120 Ω
Lunghezza del cavo	Al massimo 1.200 m (3.937 piedi), incluse le diramazioni. Al massimo 500 m (1.640,5 piedi) da stazione a stazione.

Tabella 14.2 Cavo motore

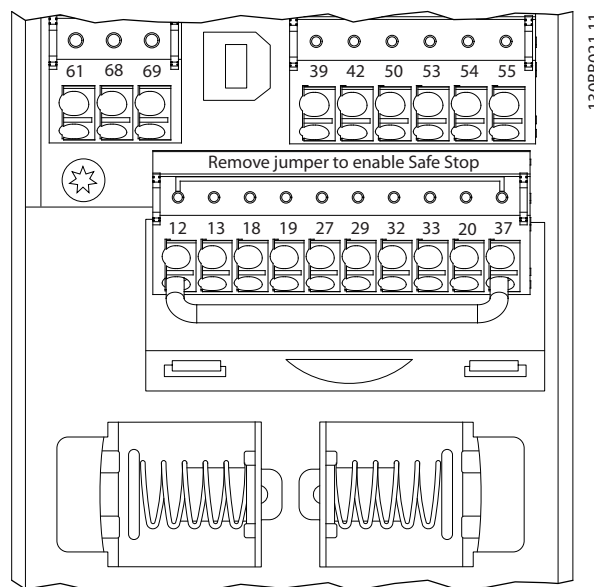
Uno o più convertitori di frequenza possono essere collegati a un regolatore (o master) mediante l'interfaccia standardizzata RS485. Il morsetto 68 viene collegato al segnale P (TX+, RX+), mentre il morsetto 69 viene collegato al segnale N (TX-, RX-). Vedere le illustrazioni nel capitolo 10.16 Impianto conforme ai requisiti EMC.

Se più di un convertitore di frequenza viene collegato a un master usare collegamenti paralleli.



Disegno 14.2 Collegamenti paralleli

Per evitare possibili correnti transitorie di terra nello schermo, collegare a massa lo schermo del cavo mediante il morsetto 61, il quale è collegato al telaio tramite un collegamento RC.



Disegno 14.3 Morsetti della scheda di controllo

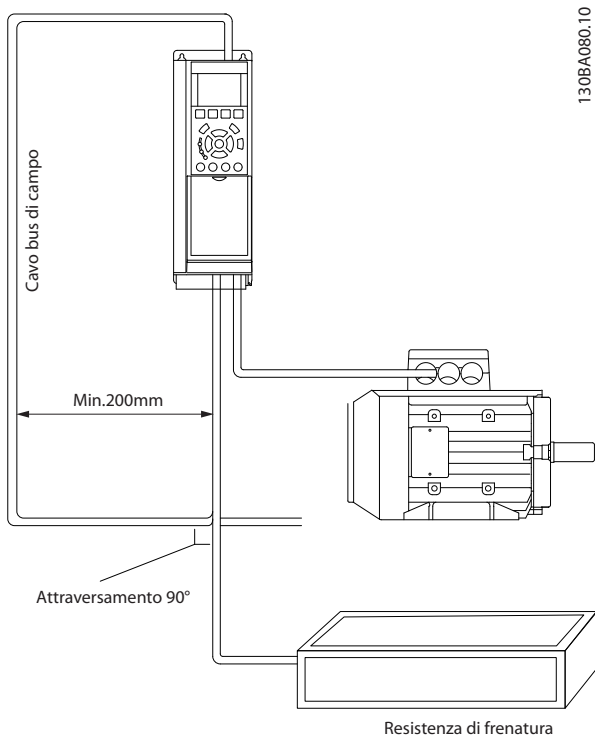
Il bus RS485 deve essere terminato usando una rete resistiva su entrambe le estremità. A tale scopo, impostare l'interruttore S801 sulla scheda di controllo su "ON". Per ulteriori informazioni, vedere capitolo 10.2 Schema di cablaggio.

Il protocollo di comunicazione deve essere impostato su *parametro 8-30 Protocollo*.

### 14.3.1 Precauzioni EMC

Per ottenere un funzionamento senza interferenza della rete RS485 sono consigliate le seguenti precauzioni EMC.

Devono essere osservati i regolamenti nazionali e locali, ad esempio relativi al collegamento a massa di protezione. Il cavo di comunicazione RS485 deve essere tenuto lontano dai cavi motore e dai cavi della resistenza di frenatura al fine di evitare l'accoppiamento di disturbi alle alte frequenze tra cavi. Normalmente è sufficiente una distanza di 200 mm (8 pollici). Tuttavia, in situazioni in cui i cavi vengono posati in parallelo per lunghe distanze, si consiglia di mantenere la massima distanza possibile tra i cavi. Quando la posa incrociata è inevitabile, il cavo RS485 deve incrociare i cavi motore e i cavi della resistenza di frenatura con un angolo di 90°.



Disegno 14.4 Precauzioni EMC

## 14.4 RS485: Panoramica del protocollo FC

### 14.4.1 Panoramica del protocollo FC

Il protocollo FC, chiamato anche bus FC o bus Standard, è il bus di campo standard Danfoss. Definisce una tecnica di accesso secondo il principio master/slave per comunicazioni tramite un bus di campo.

Un master e un numero massimo di 126 slave possono essere collegati al bus. I singoli slave vengono selezionati dal master tramite un carattere di indirizzo nel telegramma. Uno slave non può mai trasmettere senza essere prima attivato a tale scopo, e un trasferimento diretto di messaggi tra i singoli slave non è possibile. Le comunicazioni avvengono in modalità half duplex. La funzione master non può essere trasferita a un altro nodo (sistema a master singolo).

Il livello fisico è RS485, quindi utilizza la porta RS485 integrata nel convertitore di frequenza. Il protocollo FC supporta diversi formati di telegramma;

- un formato breve a 8 byte per i dati di processo;
- un formato lungo a 16 byte che comprende anche un canale parametri;
- un formato utilizzato per testi.

### 14.4.2 Setup del convertitore di frequenza

Impostare i seguenti parametri per abilitare il protocollo FC per il convertitore di frequenza.

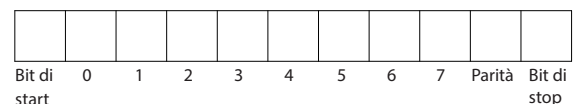
Numero di parametro	Impostazione
<i>Parametro 8-30 Protocollo</i>	FC
<i>Parametro 8-31 Indirizzo</i>	1-126
<i>Parametro 8-32 Baud rate porta FC</i>	2400-115200
<i>Parametro 8-33 Parità / bit di stop</i>	Parità pari, 1 bit di stop (default)

Tabella 14.3 Parametri del protocollo FC

## 14.5 RS485: Struttura del telegramma del protocollo FC

### 14.5.1 Contenuto di un carattere (byte)

Ogni carattere trasmesso inizia con un bit di start. Quindi vengono trasferiti otto bit di dati, ciascuno corrispondente a un byte. Ogni carattere è verificato tramite un bit di parità. Questo bit è impostato su "1" quando raggiunge la parità. Parità significa un numero pari di 1 caratteri negli otto bit di dati e il bit di parità in totale. Un carattere è completato da un bit di stop ed è quindi formato da 11 bit.



Disegno 14.5 Carattere (byte)

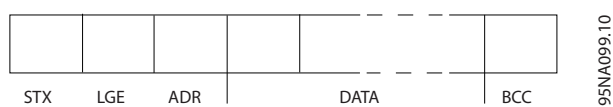
## 14.5.2 Struttura dei telegrammi

Ogni telegramma ha la seguente struttura:

- carattere di start (STX) = 02 hex;
- byte che indica la lunghezza del telegramma (LGE);
- byte che indica l'indirizzo (ADR) del convertitore di frequenza.

Segue un numero di byte di dati (variabile in base al tipo del telegramma).

Il telegramma termina con un byte di controllo dati (BCC).



Disegno 14.6 Struttura del telegramma

## 14.5.3 Lunghezza del telegramma (LGE)

La lunghezza del telegramma è costituita dal numero di byte di dati, più il byte indirizzo ADR più il byte di controllo dati BCC.

- I telegrammi con 4 byte di dati hanno una lunghezza di  $LGE = 4 + 1 + 1 = 6$  byte.
- I telegrammi con 12 byte di dati hanno una lunghezza di  $LGE = 12 + 1 + 1 = 14$  byte.
- La lunghezza di telegrammi contenenti testo è pari a  $10^1+n$  byte.

1) Il valore 10 rappresenta i caratteri fissi, mentre  $n$  è variabile (in funzione della lunghezza del testo).

## 14.5.4 Indirizzo convertitore di frequenza (ADR)

Vengono utilizzati due diversi formati di indirizzo.

Il campo di indirizzi del convertitore di frequenza è 1–31 o 1–126.

- Formato indirizzo 1–31
  - Bit 7 = 0 (formato indirizzi 1-31 attivo).
  - Bit 6 non utilizzato.
  - Bit 5 = 1: broadcast, i bit di indirizzo (0-4) non vengono usati.
  - Bit 5 = 0: nessun broadcast.

- Bit 0–4 = indirizzi del convertitore di frequenza 1-31.

- Formato indirizzo 1–126

- Bit 7 = 1 (formato indirizzo 1-126 attivo).
- Bit 0–6 = indirizzi del convertitore di frequenza 1–126
- Bit 0–6 = 0 broadcast.

Lo slave restituisce il byte di indirizzo al master senza variazioni nel telegramma di risposta.

## 14.5.5 Byte di controllo dati (BCC)

La checksum viene calcolata come una funzione XOR. Prima che venga ricevuto il primo byte nel telegramma, la checksum calcolata è 0.

## 14.5.6 Campo dati

La struttura dei blocchi di dati dipende dal tipo di telegramma. Esistono tre tipi, utilizzati sia per telegrammi di controllo (master⇒slave) sia di risposta (slave⇒master).

I tre tipi di telegrammi sono:

### Blocco processo (PCD)

Il PCD è costituito da un blocco di dati di quattro byte (2 parole) e contiene:

- Parola di controllo e valore di riferimento (dal master allo slave).
- Parola di stato e frequenza di uscita attuale (dallo slave al master).



130BA269.10

Disegno 14.7 PCD

### Blocco parametri

Il blocco parametri è usato per la trasmissione dei parametri fra master e slave. Il blocco di dati è costituito da 12 byte (6 parole) e contiene anche il blocco di processo.

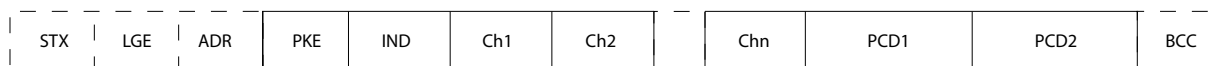
130BA271.10



Disegno 14.8 Blocco parametri

### Blocco di testo

Il blocco di testo è utilizzato per leggere o scrivere testi mediante il blocco di dati.



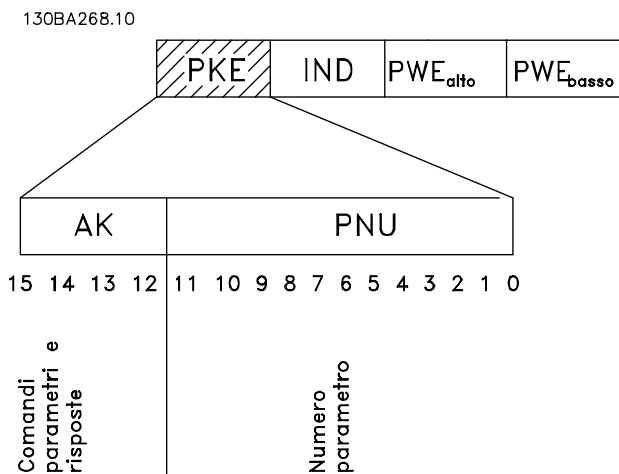
130BA270.10

Disegno 14.9 Blocco di testo

### 14.5.7 Campo PKE

Il campo PKE contiene due campi secondari:

- comando relativo ai parametri e risposta AK;
- numero di parametro PNU.



Disegno 14.10 Campo PKE

I bit numero 12–15 trasferiscono i comandi relativi ai parametri dal master allo slave e restituiscono le risposte elaborate dallo slave al master.

Numero di bit				Comando relativo ai parametri
15	14	13	12	
0	0	0	0	Nessun comando.
0	0	0	1	Lettura valore del parametro.
0	0	1	0	Scrittura valore del parametro nella RAM (parola).
0	0	1	1	Scrittura valore del parametro nella RAM (parola doppia).
1	1	0	1	Scrittura valore del parametro nella RAM e nella EEPROM (parola doppia).
1	1	1	0	Scrittura valore del parametro nella RAM e nella EEPROM (parola).
1	1	1	1	Lettura/scrittura testo.

Tabella 14.4 Comandi relativi ai parametri Master⇒Slave

Numero di bit				Risposta
15	14	13	12	
0	0	0	0	Nessuna risposta.
0	0	0	1	Valore di parametro trasmesso (parola).
0	0	1	0	Valore di parametro trasmesso (parola doppia).
0	1	1	1	Impossibile eseguire il comando.
1	1	1	1	Testo trasmesso.

Tabella 14.5 Risposta slave⇒master

Se il comando non può essere effettuato lo slave invia questa risposta:

0111 Impossibile eseguire il comando

- e inserisce il seguente messaggio d'errore nel valore del parametro (PWE):

PWE basso (esadecimale)	Messaggio di errore
0	Il numero di parametro usato non esiste.
1	Nessun accesso in scrittura al parametro definito.
2	Il valore dei dati supera i limiti del parametro.
3	Il sottoindice utilizzato non esiste.
4	Il parametro non è del tipo array.
5	Il tipo di dati non corrisponde al parametro definito.
11	La modifica dei dati nel parametro definito non è possibile nella modalità attuale del convertitore di frequenza. Alcuni parametri possono essere modificati soltanto se il motore è spento.
82	Non esiste alcun accesso del bus al parametro definito.
83	La modifica dei dati non è possibile in quanto è selezionato il setup di fabbrica.

Tabella 14.6 Messaggio di guasto

### 14.5.8 Numero di parametro (PNU)

I bit numero 0–11 trasmettono i numeri dei parametri. La funzione del parametro in questione è definita nella descrizione dei parametri della Guida alla Programmazione.

### 14.5.9 Indice (IND)

L'indice è usato insieme al numero di parametro per un accesso di lettura/scrittura ai parametri con un indice, per esempio *parametro 15-30 Alarm Log: Error Code*. L'indice consiste di un byte basso e un byte alto.

Solo il byte basso è utilizzato come indice.

### 14.5.10 Valore del parametro (PWE)

Il blocco del valore di parametro consiste di due parole (4 byte) e il valore dipende dal comando definito (AK). Il master richiede un valore di parametro quando il blocco PWE non contiene alcun valore. Per cambiare un valore di parametro (scrittura), scrivere il nuovo valore nel blocco PWE e inviarlo dal master allo slave.

Se lo slave risponde alla richiesta di parametro (comando di lettura), il valore di parametro corrente nel blocco PWE è trasmesso e rinviato al master. Se un parametro non contiene un valore numerico ma diverse opzioni dati, ad

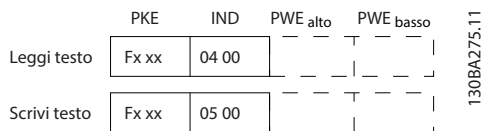
esempio parametro 0-01 Language [0] English e [4] Danish (Danese), selezionare il valore dei dati inserendone il valore nel blocco PWE. La comunicazione seriale è in grado di leggere solo i parametri contenenti il tipo di dati 9 (stringa di testo).

I parametri da Parametro 15-40 FC Type a parametro 15-53 Power Card Serial Number contengono il tipo di dati 9.

Ad esempio, leggere le dimensioni dell'unità e l'intervallo della tensione di rete in parametro 15-40 FC Type. Quando viene trasmessa una stringa di testo (lettura), la lunghezza del telegramma e dei testi è variabile. La lunghezza del telegramma è definita nel secondo byte del telegramma, LGE. Quando si trasmettono testi, il carattere indice indica se si tratta di un comando di lettura o di scrittura.

Per leggere un testo mediante il blocco PWE, impostare il comando relativo ai parametri (AK) su F esadecimale. Il carattere indice del byte alto deve essere 4.

Alcuni parametri contengono testo che può essere sovrascritto mediante il bus di campo. Per scrivere un testo mediante il blocco PWE, impostare il comando relativo ai parametri (AK) su F esadecimale. I caratteri indice a byte alto devono essere 5.



Disegno 14.11 PWE

### 14.5.11 Tipi di dati supportati

Senza firma significa che il telegramma non contiene alcun segno operativo.

Tipi di dati	Descrizione
3	Numero intero 16
4	Numero intero 32
5	Senza firma 8
6	Senza firma 16
7	Senza firma 32
9	Stringa di testo
10	Stringa di byte
13	Differenza di tempo
33	Riservato
35	Sequenza di bit

Tabella 14.7 Tipi di dati supportati

### 14.5.12 Conversione

I vari attributi di ciascun parametro sono mostrati nella sezione delle impostazioni di fabbrica. I valori dei parametri vengono trasferiti solo come numeri interi. Pertanto, i fattori di conversione sono utilizzati per trasmettere i codici decimali.

Parametro 4-12 Motor Speed Low Limit [Hz] ha un fattore di conversione di 0,1.

Per preimpostare la frequenza minima a 10 Hz, trasmettere il valore 100. Un fattore di conversione di 0,1 significa che il valore trasmesso è moltiplicato per 0,1. Il valore 100 è quindi percepito come 10,0.

Esempi:

- 0 s⇒indice di conversione 0
- 0,00 s⇒indice di conversione -2
- 0 M/S⇒indice di conversione -3
- 0,00 M/S⇒indice di conversione -5

Indice di conversione	Fattore di conversione
100	
75	
74	
67	
6	1000000
5	100000
4	10000
3	1000
2	100
1	10
0	1
-1	0,1
-2	0,01
-3	0,001
-4	0,0001
-5	0,00001
-6	0,000001
-7	0,0000001

Tabella 14.8 Tabella di conversione

### 14.5.13 Parole di processo (PCD)

Il blocco delle parole di processo è diviso in due blocchi di 16 bit, che si presentano sempre nella sequenza definita.

PCD 1	PCD 2
Telegramma di controllo (master⇒slave parola di controllo)	Valore di riferimento
Telegramma di controllo (slave⇒master)	Frequenza di parola di stato
	uscita attuale

Tabella 14.9 Sequenza PCD

## 14.6 RS485: Esempi di parametri del protocollo FC

### 14.6.1 Scrittura di un valore di parametro

Cambiare *parametro 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]* a 100 Hz.

Scrivere i dati nella EEPROM.

PKE = E19E hex - Scrittura parola singola nel *parametro 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]*.

IND = 0000 hex

PWE<sub>high</sub>=0000 hex

PWE<sub>low</sub>=03E8 hex - Valore dei dati 1.000, corrispondente a 100 Hz, vedere il *capitolo 14.5.12 Conversione*.

E19E	H	0000	H	0000	H	03E8	H
PKE		IND		PWE <sub>high</sub>		PWE <sub>low</sub>	

Disegno 14.12 Telegramma

130BA092.10

### AVVISO!

*Parametro 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]* è una parola singola e il comando relativo ai parametri per la scrittura nell'EEPROM è E. Il numero di parametro *parametro 4-14 Limite alto velocità motore [Hz]* è 19E in caratteri esadecimale.

119E	H	0000	H	0000	H	03E8	H
PKE		IND		PWE <sub>high</sub>		PWE <sub>low</sub>	

Disegno 14.13 Risposta dal Master allo Slave

130BA093.10

### 14.6.2 Lettura di un valore del parametro

Leggere il valore in *parametro 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time*.

PKE = 1155 Hex - Lettura valore del parametro nel *parametro 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time*

IND = 0000 hex

PWE<sub>high</sub>=0000 hex

PWE<sub>low</sub>=0000 hex

1155	H	0000	H	0000	H	0000	H
PKE		IND		PWE <sub>high</sub>		PWE <sub>low</sub>	

Disegno 14.14 Valore del parametro

130BA094.10

Se il valore nel *parametro 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time* è 10 s la risposta dallo slave al master è:

1155	H	0000	H	0000	H	03E8	H
PKE		IND		PWE <sub>high</sub>		PWE <sub>low</sub>	

Disegno 14.15 Risposta dallo Slave al Master

130BA267.10

3E8 hex corrisponde a 1.000 decimale. L'indice di conversione per *parametro 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time* è -2. *Parametro 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time* è del tipo senza firma 32.

## 14.7 RS485: Panoramica Modbus RTU

### 14.7.1 Presupposti

Danfoss presuppone che il controllore installato supporti le interfacce descritte nel presente manuale e che vengano osservati scrupolosamente tutti i requisiti richiesti dal controllore nonché dal convertitore di frequenza.

### 14.7.2 Conoscenze premesse

Il Modbus RTU (Remote Terminal Unit) è progettato per comunicare con qualsiasi controllore che supporta le interfacce definite nel presente manuale. Si presuppone che il lettore abbia piena conoscenza delle capacità e dei limiti del controllore.

### 14.7.3 Panoramica Modbus RTU

Indipendentemente dal tipo di reti di comunicazione fisiche, la panoramica Modbus RTU descrive il processo che un controllore utilizza per richiedere l'accesso a un altro dispositivo. Ciò include il modo in cui il Modbus RTU risponderà a richieste da un altro dispositivo e il modo in cui gli errori verranno rilevati e segnalati. Stabilisce anche un formato comune per il layout e i contenuti dei campi dei messaggi.

Durante la comunicazione su rete Modbus RTU, il protocollo determina:

- Il modo in cui ogni controllore rileva l'indirizzo del dispositivo.
- Riconosce un messaggio indirizzato ad esso.
- Determina quali azioni eseguire.
- Estrae i dati o altre informazioni contenute nel messaggio.

Se è necessaria una risposta, il controllore crea il messaggio di risposta e lo invia.

I controllori comunicano utilizzando la tecnica master-slave nella quale un solo dispositivo (il master) può iniziare le transazioni (chiamate interrogazioni). Gli altri dispositivi (slave) rispondono fornendo al master i dati richiesti oppure rispondendo all'interrogazione.



Il master può indirizzare degli slave individuali oppure iniziare un messaggio di broadcast a tutti gli slave. Gli slave restituiscono un messaggio, chiamato risposta, alle interrogazioni indirizzate a loro individualmente. Non vengono restituite risposte alle interrogazioni broadcast dal master. Il protocollo Modbus RTU stabilisce il formato per la richiesta del master posizionandolo nell'indirizzo del dispositivo (o broadcast), un codice funzione che definisce un'azione richiesta, qualsiasi dato da inviare e un campo per il controllo degli errori. Anche il messaggio di risposta dello slave è costruito usando il protocollo Modbus. Contiene campi che confermano l'azione adottata, qualsiasi dato da restituire e un campo per il controllo degli errori. Se si verifica un errore nella ricezione del messaggio o se lo slave non è in grado di effettuare l'azione richiesta, lo slave genera un messaggio di errore e lo invia come risposta, oppure si avrà una temporizzazione.

### 14.7.4 Convertitore di frequenza con Modbus RTU

Il convertitore di frequenza comunica nel formato Modbus RTU tramite l'interfaccia RS485 incorporata. Modbus RTU consente l'accesso alla parola di controllo e al riferimento bus del convertitore di frequenza.

La parola di controllo consente al master Modbus di controllare varie funzioni importanti del convertitore di frequenza:

- avviamento;
- arresto del convertitore di frequenza in vari modi:  
Arresto a ruota libera  
Arresto rapido  
Arresto freno CC  
Arresto normale (rampa)
- ripristino dopo uno scatto in caso di guasto;
- funzionamento a varie velocità preimpostate;
- marcia in senso inverso;
- modifica del setup attivo;
- controllo del relè incorporato nel convertitore di frequenza.

Il riferimento bus è generalmente usato per il controllo della velocità. È anche possibile accedere ai parametri, leggere i relativi valori e, ove possibile, assegnarvi valori, consentendo una serie di opzioni di controllo, quali il controllo del setpoint del convertitore di frequenza quando viene utilizzato il suo controllore PI interno.

### 14.7.5 Convertitore di frequenza con Modbus RTU

Per abilitare il Modbus RTU sul convertitore di frequenza impostare i seguenti parametri:

Descrizione	Impostazione
Parametro 8-30 Protocol	Modbus RTU
Parametro 8-31 Address	1-247
Parametro 8-32 Baud Rate	2400-115200
Parametro 8-33 Parity / Stop Bits	Parità pari, 1 bit di stop (default)

### 14.7.6 Convertitore di frequenza con Modbus RTU

I controllori sono impostati per comunicare sulla rete Modbus usando la modalità RTU, con ogni byte in un messaggio contenente due quattro-caratteri esadecimali a 4 bit. Il formato per ogni byte è mostrato in Tabella 14.10.

Bit di start	Byte dati	Stop/parità	Arresto

Tabella 14.10 Formato di esempio

Sistema di codifica	8 bit binario, esadecimale 0-9, A-F. Due caratteri esadecimali contenuti in ogni campo a 8 bit del messaggio.
Bit per byte	1 bit di start. 8 bit dati, bit meno significativo inviato per primo. 1 bit per parità pari/dispari; nessun bit per nessuna parità. 1 bit di stop se si utilizza parità; 2 bit in caso di nessuna parità.
Campo di controllo errori	CRC (Controllo di ridondanza ciclica)

Tabella 14.11 Dettaglio bit

## 14.8 RS485: Struttura del telegramma Modbus RTU

### 14.8.1 Struttura del telegramma Modbus RTU

Il dispositivo trasmittente inserisce un messaggio Modbus RTU in un frame con un punto di inizio e di fine noti. I dispositivi riceventi sono in grado di iniziare all'inizio del messaggio, leggere la porzione di indirizzo, stabilire il dispositivo indirizzato (o tutti i dispositivi, se il messaggio viene inviato in broadcast), e riconoscere quando il messaggio è stato completato. I messaggi parziali vengono rilevati e come risultato vengono impostati errori. I caratteri per la trasmissione devono essere in formato esadecimale 00-FF in ogni campo. Il convertitore di frequenza monitora continuamente il bus di rete, anche durante gli intervalli silenti. Quando viene ricevuto il primo campo (il campo di indirizzo) ogni convertitore di frequenza o dispositivo lo decodifica al fine di stabilire il

dispositivo indirizzato. I messaggi Modbus RTU con indirizzo 0 sono messaggi broadcast. Non è consentita alcuna risposta a messaggi broadcast. Un messaggio frame tipico è mostrato nella *Tabella 14.12*.

Avviamento	Indirizzo	Funzione	Dati	Controllo CRC	Fine
T1-T2-T3-T4	8 bit	8 bit	N x 8 bit	16 bit	T1-T2-T3-T4

Tabella 14.12 Tipica struttura del telegramma Modbus RTU

## 14.8.2 Campo Start/Stop

I messaggi iniziano con una pausa di almeno 3,5 intervalli di carattere, implementata come un multiplo di intervalli di carattere al baud rate selezionato della rete (mostrato come start T1-T2-T3-T4). Il primo campo trasmesso è l'indirizzo del dispositivo. Dopo l'ultimo carattere trasmesso un periodo simile di almeno 3,5 intervalli di carattere segna la fine del messaggio. Dopo questo periodo può iniziare un nuovo messaggio. L'intero frame del messaggio deve essere trasmesso come un flusso continuo. Se si verifica un periodo silente con più di 1,5 intervalli di carattere prima del completamento del frame, il dispositivo ricevente cancella il messaggio incompleto e presuppone che il byte successivo sia il campo di indirizzo di un nuovo messaggio. Allo stesso modo, se un nuovo messaggio inizia prima di 3,5 intervalli di carattere dopo un messaggio precedente il dispositivo ricevente lo considera una continuazione dello stesso, provocando una temporizzazione (nessuna risposta dallo slave), in quando il valore nel campo CRC (controllo di ridondanza ciclica) finale non è valido per i messaggi combinati.

## 14.8.3 Campo di indirizzo

Il campo di indirizzo di un frame messaggio contiene 8 bit. Gli indirizzi validi del dispositivo slave sono compresi nell'intervallo 0-247 decimale. Ai singoli dispositivi slave vengono assegnati indirizzi nell'intervallo compreso tra 1 e 247 (il valore 0 è riservato al modo broadcast, riconosciuto da tutti gli slave). Un master indirizza uno slave inserendo l'indirizzo slave nel campo di indirizzo del messaggio. Quando lo slave invia la sua risposta, colloca il suo proprio indirizzo in questo campo di indirizzo per segnalare al master quale slave sta rispondendo.

## 14.8.4 Campo funzione

Il campo funzione di un frame messaggio contiene 8 bit. I codici validi sono compresi nell'intervallo tra 1 e FF. I campi funzione sono usati per la trasmissione di messaggi tra master e slave. Quando un messaggio viene inviato da un master a un dispositivo slave, il campo del codice funzione segnala allo slave l'azione che deve effettuare. Quando risponde al master, lo slave usa il campo codice

funzione per indicare una risposta normale (senza errori) oppure per indicare che si è verificato un errore (risposta di eccezione). Per una risposta normale lo slave restituisce semplicemente il codice funzione originale. Per una risposta di eccezione, lo slave restituisce un codice che è equivalente al codice funzione originale con il suo bit più significativo impostato su 1 logico. Inoltre lo slave colloca un codice unico nel campo dati del messaggio di risposta. Questo codice segnala al master il tipo di errore occorso oppure la ragione dell'eccezione. Vedere *capitolo 14.9.1 Codici funzione supportati da Modbus RTU*.

## 14.8.5 Campo dati

Il campo dati è costruito usando serie di due cifre esadecimali nell'intervallo compreso tra 00 e FF esadecimale. Queste sequenze sono costituite al massimo da un carattere RTU. Il campo dati dei messaggi inviati da un master a un dispositivo slave contiene informazioni che lo slave deve usare per effettuare l'azione definita dal codice funzione. Queste informazioni possono includere elementi come indirizzi di bobine o di indirizzi registro, la quantità di elementi da gestire e il conteggio di byte di dati effettivi nel campo.

## 14.8.6 Campo di controllo CRC

I messaggi includono un campo per il controllo degli errori basato sul metodo CRC (controllo di ridondanza ciclica). Il campo CRC controlla i contenuti dell'intero messaggio. Viene applicato indipendentemente da qualsiasi metodo di controllo parità per i caratteri individuali del messaggio. Il dispositivo trasmittente calcola il valore CRC e quindi aggiunge il CRC come ultimo campo nel messaggio. Il dispositivo ricevente ricalcola un CRC durante la ricezione del messaggio e confronta il valore calcolato con il valore effettivo ricevuto nel campo CRC. Se i due valori non corrispondono, si verifica un timeout del bus. Il campo per il controllo degli errori contiene un valore binario a 16 bit implementato come due byte a 8 bit. Dopo il controllo degli errori, il byte di ordine inferiore del campo viene aggiunto per primo, seguito dal byte di ordine superiore. Il byte di ordine superiore CRC è l'ultimo byte inviato nel messaggio.

## 14.8.7 Indirizzamento del registro di bobina

In Modbus, tutti i dati sono organizzati in bobine e registri di mantenimento. Le bobine gestiscono un singolo bit, mentre i registri di mantenimento gestiscono una parola a 2 byte (16 bit). Tutti gli indirizzi di dati nei messaggi Modbus sono riferiti allo 0. Alla prima occorrenza di un elemento dati viene assegnato l'indirizzo dell'elemento numero 0. Per esempio: la bobina nota come coil 1 in un controllore programmabile viene indirizzata come bobina 0000 nel campo di indirizzo dati di un messaggio Modbus.

La bobina 127 in codice decimale viene indirizzata come coil 007Ehex (126 in codice decimale).  
 Il registro di mantenimento 40001 viene indirizzato come registro 0000 nel campo di indirizzo dati del messaggio. Il campo codice funzione specifica già un funzionamento

'registro di mantenimento'. Pertanto il riferimento 4XXXX è implicito. Il registro di mantenimento 40108 viene indirizzato come registro 006Bhex (107 in codice decimale).

Numero di bobina	Descrizione	Direzione del segnale
1-16	Parola di controllo del convertitore di frequenza (vedere la <i>Tabella 14.14</i> ).	Dal master allo slave
17-32	Velocità del convertitore di frequenza o intervallo di riferimento setpoint 0x0-0xFFFF (-200% ... ~200%).	Dal master allo slave
33-48	Parola di stato del convertitore di frequenza (vedere la <i>Tabella 14.14</i> ).	Dal master allo slave
49-64	Modalità-anello aperto: frequenza di uscita del convertitore di frequenza. Modalità ad anello chiuso: segnale di retroazione del convertitore di frequenza.	Dallo slave al master
65	Controllo di scrittura parametro (dal master allo slave). 0 = Le modifiche ai parametri vengono memorizzate nella RAM del convertitore di frequenza. 1 = Le modifiche ai parametri vengono memorizzate nella RAM e nella EEPROM del convertitore di frequenza.	Dal master allo slave
66-65536	Riservato.	

**Tabella 14.13 Bobine e registri di mantenimento**

Bobina	0	1
01	Riferimento preimpostato LSB	
02	Riferimento preimpostato MSB	
03	Freno CC	Nessun freno CC
04	Arresto a ruota libera	Nessun arresto a ruota libera
05	Arresto rapido	Nessun arresto rapido
06	Frequenza congelata	Nessuna frequenza congelata
07	Arresto rampa	Avviamento
08	Nessun ripristino	Ripristino
09	Nessun jog	Jog
10	Rampa 1	Rampa 2
11	Dati non validi	Dati validi
12	Relè 1 off	Relè 1 on
13	Relè 2 off	Relè 2 on
14	Setup LSB	
15	Setup MSB	
16	Nessuna inversione	Inversione

**Tabella 14.14 Parola di controllo del convertitore di frequenza (profilo FC)**

Bobina	0	1
33	Comando non pronto	Comando pronto
34	Convertitore di frequenza non pronto	Convertitore di frequenza pronto
35	Arresto a ruota libera	Chiuso per sicurezza
36	Nessun allarme	Allarme
37	Non utilizzato	Non utilizzato
38	Non utilizzato	Non utilizzato
39	Non utilizzato	Non utilizzato
40	Nessun avviso	Avviso
41	Non nel riferimento	Nel riferimento
42	Modalità manuale	Modalità Automatico
43	Fuori campo di frequenza	Nel campo di frequenza
44	Arrestato	In funzione
45	Non utilizzato	Non utilizzato
46	Nessun avviso tensione	Avviso tensione
47	Non nel limite di corrente	Limite di corrente
48	Nessun avviso termico	Avviso termico

**Tabella 14.15 Parola di stato del convertitore di frequenza (profilo FC)**

Numero registro	Descrizione
00001–00006	Riservato.
00007	Ultimo codice di guasto da un'interfaccia oggetto dati FC.
00008	Riservato.
00009	Indice parametri <sup>1)</sup> .
00010–00990	Gruppo di parametri 000 (parametri da 001 a 099).
01000–01990	Gruppo di parametri 100 (parametri da 100 a 199).
02000–02990	Gruppo di parametri 200 (parametri da 200 a 299).
03000–03990	Gruppo di parametri 300 (parametri da 300 a 399).
04000–04990	Gruppo di parametri 400 (parametri da 400 a 499).
...	...
49000–49990	Gruppo di parametri 4900 (parametri da 4900–a 4999).
50000	Dati di ingresso: registro parola di controllo del convertitore di frequenza (CTW).
50010	Dati di ingresso: registro riferimento bus (REF).
...	...
50200	Dati di uscita:: registro parola di stato del convertitore di frequenza (STW).
50210	Dati di uscita:: registro valore effettivo principale del convertitore di frequenza (MAV).

**Tabella 14.16 Registri di mantenimento**

1) Utilizzato per specificare il numero di indice usato quando si accede a un parametro indicizzato.

## 14.9 RS485: Codici della funzione messaggio Modbus RTU

### 14.9.1 Codici funzione supportati da Modbus RTU

Modbus RTU supporta l'uso dei seguenti codici funzione in *Tabella 14.17* nel campo funzione di un messaggio.

Funzione	Codice funzione
Lettura bobine	1 hex
Lettura registri di mantenimento	3 hex
Scrittura bobina singola	5 hex
Scrittura registro singolo	6 hex
Scrittura bobine multiple	F hex
Scrittura registri multipli	10 hex
Ottieni contatore eventi com.	B hex
Riporta ID slave	11 hex

Tabella 14.17 Codici funzione

Funzione	Codice funzione	Codice sottofunzione	Sottofunzione
Diagnostica	8	1	Riavvia comunicazione.
		2	Restituisce il registro diagnostico.
		10	Azzera i contatori e il registro diagnostico.
		11	Restituisce il conteggio messaggi bus.
		12	Restituisce il conteggio degli errori di comunicazione bus.
		13	Restituisce il conteggio degli errori di eccezione bus.
		14	Restituisce il conteggio messaggi slave.

Tabella 14.18 Codici funzione

### 14.9.2 Codici di eccezione Modbus

Per una spiegazione completa della struttura di una risposta del codice di eccezione consultare il *capitolo 14.8 RS485: Struttura del telegramma Modbus RTU*.

Codice	Nome	Significato
1	Funzione non consentita	Il codice funzione ricevuto nell'interrogazione non è un'azione consentita per il server (o slave). La causa può essere il fatto che il codice funzione è applicabile soltanto ai dispositivi più nuovi e non è stato implementato nell'unità selezionata. Potrebbe anche indicare che il server (o lo slave) si trova in uno stato sbagliato per elaborare una richiesta di questo tipo, ad esempio perché non è configurato e gli è stato richiesto di indicare i valori di registro.
2	Indirizzo dati non consentito	L'indirizzo dati ricevuto nell'interrogazione non è un indirizzo consentito per il server (o slave). Più specificamente, non è valida la combinazione di numero di riferimento e lunghezza di trasferimento. Per un controllore con 100 registri una richiesta con offset 96 e lunghezza 4 avrebbe successo, mentre una richiesta con offset 96 e lunghezza 5 genera l'eccezione 02.
3	Valore dei dati non consentito	Un valore contenuto nel campo dati di interrogazione non è un valore consentito per un server (o slave). Questo indica un guasto nella struttura della parte residua di una richiesta complessa, ad esempio che la lunghezza implicita è scorretta. Specificatamente NON significa che un elemento di dati trasmesso per la memorizzazione in un registro abbia un valore al di fuori dell'ambito del programma applicativo poiché il protocollo Modbus non conosce il significato dei singoli valori nei singoli registri.
4	Guasto al dispositivo slave	Si è verificato un errore irreversibile mentre il server (o slave) tentava di eseguire l'azione richiesta.

Tabella 14.19 Codici di eccezione Modbus

## 14.10 RS485: Parametri Modbus RTU

### 14.10.1 Gestione dei parametri

Il PNU (numero di parametro) viene tradotto dall'indirizzo di registro contenuto nel messaggio di lettura o scrittura Modbus. Il numero di parametro viene convertito in Modbus come (10 x numero di parametro) CODICE DECIMALE.

## 14.10.2 Memorizzazione di dati

La bobina 65 in codice decimale stabilisce se i dati scritti sul convertitore di frequenza vengono memorizzati nell'EEPROM e nella RAM (bobina 65 = 1) oppure soltanto nella RAM (bobina 65 = 0).

## 14.10.3 IND

L'indice array viene impostato nel registro di mantenimento 9 e utilizzato durante l'accesso ai parametri array.

## 14.10.4 Blocchi di testo

Ai parametri memorizzati come stringhe di testo si accede allo stesso modo come agli altri parametri. La grandezza massima dei blocchi di testo è 20 caratteri. Se una richiesta di lettura per un parametro prevede più caratteri di quelli memorizzati dal parametro, la risposta viene troncata. Se la richiesta di lettura per un parametro prevede meno caratteri di quelli memorizzati dal parametro, la risposta viene riempita con spazi.

## 14.10.5 Fattore di conversione

Siccome un valore parametrico può essere trasmesso solo come numero intero, per trasmettere decimali è necessario usare un fattore di conversione. Vedere il capitolo 14.6 RS485: Esempi di parametri del protocollo FC.

## 14.10.6 Valori dei parametri

### Tipi di dati standard

I tipi di dati standard sono int16, int32, uint8, uint16e uint32. Sono memorizzati come registri 4x (40001 – 4FFFF). I parametri vengono letti utilizzando la funzione 03 hex lettura registri di mantenimento. I parametri vengono scritti usando la funzione 6 hex preimposta un registro singolo per un registro (16 bit) e la funzione 10 hex preimposta registri multipli per due registri (32 bit). Le grandezze leggibili vanno da un registro (16 bit) fino a dieci registri (20 caratteri).

### Tipi di dati non standard

I tipi di dati non standard sono stringhe di testo e vengono memorizzati come registri 4x (40001–4FFFF). I parametri vengono letti usando la funzione 03 hex Read Holding Registers (Lettura registri di mantenimento) e scritti usando la funzione 10 hex Preset Multiple Registers (Scrittura di uno o più registri). Le grandezze leggibili vanno da un registro (due caratteri) fino a dieci registri (20 caratteri).

## 14.11 RS485: Profilo di controllo FC

### 14.11.1 Parola di controllo secondo il profilo FC



Disegno 14.16 Dal master allo slave CW

Bit	Valore del bit = 0	Valore del bit = 1
00	Valore di riferimento	Selezione esterna lsb
01	Valore di riferimento	Selezione esterna msb
02	Freno CC	Rampa
03	Rotazione libera	Nessuna rotazione libera
04	Arresto rapido	Rampa
05	Mantenimento frequenza di uscita	Utilizzare rampa
06	Arresto rampa	Avviamento
07	Nessuna funzione	Ripristino
08	Nessuna funzione	Jog
09	Rampa 1	Rampa 2
10	Dati non validi	Dati validi
11	Nessuna funzione	Relè 01 attivo
12	Nessuna funzione	Relè 02 attivo
13	Programmazione parametri	Selezione lsb
14	Programmazione parametri	Selezione msb
15	Nessuna funzione	Inversione

### Spiegazione dei bit di controllo

#### Bit 00/01

I bit 00 e 01 vengono utilizzati per scegliere fra i quattro valori di riferimento, preprogrammati in parametro 3-10 Preset Reference secondo fino a Tabella 14.20.

Valore di riferimento programmato	Descrizione	Bit 01	Bit 00
1	[0] parametro 3-10 Preset Reference	0	0
2	[1] parametro 3-10 Preset Reference	0	1
3	[2] parametro 3-10 Preset Reference	1	0
4	[3] parametro 3-10 Preset Reference	1	1

Tabella 14.20 Bit di controllo

**AVVISO!**

Effettuare una selezione nel *parametro 8-56 Preset Reference Select* per definire come il bit 00/01 si colleghi alla funzione corrispondente sugli ingressi digitali.

**Bit 02, Freno CC**

Bit 02 = 0 determina una frenatura in CC e l'arresto. Impostare la corrente di frenata e la durata in *parametro 2-01 DC Brake Current* e *parametro 2-02 DC Braking Time*.

Bit 02 = 1 attiva la rampa.

**Bit 03, rotazione libera**

Bit 03 = 0: il convertitore di frequenza spegne immediatamente i transistor di uscita e il motore gira a ruota libera fino all'arresto.

Bit 03 = 1: il convertitore di frequenza avvia il motore se le altre condizioni di avviamento sono soddisfatte.

Effettuare una selezione nel *parametro 8-50 Coasting Select* per definire come il bit 03 si colleghi alla funzione corrispondente sugli ingressi digitali.

**Bit 04, arresto rapido**

Bit 04 = 0: la velocità del motore effettua una rampa di decelerazione fino all'arresto (impostato nel *parametro 3-81 Quick Stop Ramp Time*).

**Bit 05 Mantenimento frequenza di uscita**

Bit 05 = 0: la frequenza di uscita attuale (in Hz) viene congelata. Cambiare la frequenza di uscita bloccata soltanto con gli ingressi digitali reperiti nel *parametro 5-10 Terminal 18 Digital Input* – *parametro 5-15 Terminal 33 Digital Input*.

**AVVISO!**

Se è attivo Uscita congelata il convertitore di frequenza può essere arrestato soltanto nelle seguenti condizioni:

- Bit 03 arresto a rotazione libera.
- Bit 02 frenatura in CC.
- Ingresso digitale (*parametro 5-10 Terminal 18 Digital Input* – *parametro 5-15 Terminal 33 Digital Input*) programmato su *Frenatura in CC*, *Arresto a rotazione libera*, o *Ripristino* e *Arresto a ruota libera*.

**Bit 06, Arresto/avviamento rampa**

Bit 06 = 0: provoca un arresto e fa sì che la velocità del motore decelererà fino all'arresto mediante i parametri della rampa di decelerazione selezionati.

Bit 06 = 1: consente al convertitore di frequenza di avviare il motore se le altre condizioni di avviamento sono soddisfatte.

Effettuare una selezione nel *parametro 8-53 Start Select* per definire come il bit 06 arresto/avviamento rampa sia abbinato alla funzione corrispondente sugli ingressi digitali.

**Bit 07, Ripristino**

Bit 07 = 0: Nessun ripristino.

Bit 07 = 1: ripristina uno scatto. Il ripristino viene attivato in corrispondenza del fronte di salita del segnale, vale a dire quando cambia da 0 logico a 1 logico.

**Bit 08, Jog**

Bit 08 = 1: la frequenza di uscita dipende dal *parametro 3-19 Jog Speed [RPM]*.

**Bit 09, Selezione della rampa 1/2**

Bit 09 = 0: è attiva la rampa 1 (*parametro 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time* – *parametro 3-42 Ramp 1 Ramp Down Time*).

Bit 09 = 1: è attiva (*parametro 3-51 Ramp 2 Ramp Up Time* – *parametro 3-52 Ramp 2 Ramp Down Time*) la rampa 2.

**Bit 10, Dati non validi/dati validi**

Comunicare al convertitore di frequenza se utilizzare o ignorare la parola di controllo. Bit 10 = 0: la parola di controllo viene ignorata.

Bit 10 = 1: la parola di controllo viene utilizzata. Questa funzione è rilevante perché il telegramma contiene sempre la parola di controllo indipendentemente dal tipo di telegramma. Pertanto, è possibile disattivare la parola di controllo se non è in uso durante l'aggiornamento o la lettura di parametri.

**Bit 11, Relè 01**

Bit 11 = 0: relè non attivato.

Bit 11 = 1: relè 01 attivato, a condizione che [36] Bit 11 par. di contr. sia selezionato nel *parametro 5-40 Function Relay*.

**Bit 12, Relè 04**

Bit 12 = 0: Il relè 04 non è attivato.

Bit 12 = 1: relè 04 è attivato a condizione che [37] Bit 12 par. di contr. sia selezionato nel *parametro 5-40 Function Relay*.

**Bit 13/14, Selezione del setup**

Utilizzare i bit 13 e 14 per scegliere fra i quattro setup di menu in base alla *Tabella 14.21*.

Setup	Bit 14	Bit 13
1	0	0
2	0	1
3	1	0
4	1	1

Tabella 14.21 Selezione del setup

La funzione è possibile soltanto se [9] *Multi setup* è selezionato nel *parametro 0-10 Active Set-up*.

Effettuare una selezione nel *parametro 8-55 Set-up Select* per definire come il bit 13/14 si colleghi alla funzione corrispondente sugli ingressi digitali.

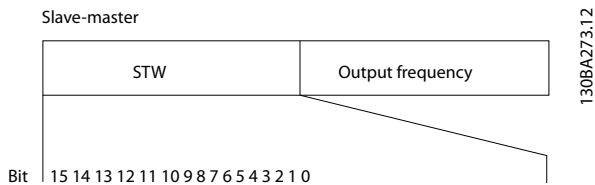
**Bit 15 Inversione**

Bit 15 = 0: nessuna inversione.

Bit 15 = 1: inversione; Nell'impostazione di fabbrica l'inversione è impostata su [0] *Ingr. digitale* nel *parametro 8-54 Reversing Select*. Il bit 15 determina l'inversione soltanto se viene selezionato quanto segue:

- comunicazione seriale;
- logica OR;
- logica AND.

14.11.2 Parola di stato secondo il profilo FC



Disegno 14.17 Dallo slave al master STW

Bit	Bit = 0	Bit = 1
00	Comando non pronto	Comando pronto
01	Convertitore di frequenza non pronto	Convertitore di frequenza pronto
02	Rotazione libera	Abilitare
03	Nessun errore	Scatto
04	Nessun errore	Errore (nessuno scatto)
05	Riservato	–
06	Nessun errore	Scatto bloccato
07	Nessun avviso	Avviso
08	Velocità≠riferimento	Velocità = riferimento
09	Funzionamento locale	Controllo bus
10	Fuori dal limite di frequenza	Limite di frequenza OK
11	Nessuna funzione	In funzione

Bit	Bit = 0	Bit = 1
12	Convertitore di frequenza OK	Arrestato, avvio automatico
13	Tensione OK	Tensione superata
14	Coppia OK	Coppia superata
15	Timer OK	Timer superato

**Bit 00, Comando non pronto/pronto**

Bit 00 = 0: il convertitore di frequenza scatta.

Bit 00 = 1: i comandi del convertitore di frequenza sono pronti ma la sezione di potenza non è necessariamente alimentata (in caso di alimentazione esterna a 24 V ai comandi).

**Bit 01, Convertitore di frequenza pronto**

Bit 01 = 1: il convertitore di frequenza è pronto a funzionare ma è presente un comando di rotazione libera attivo dagli ingressi digitali o dalla comunicazione seriale.

**Bit 02, Arresto a rotazione libera**

Bit 02 = 0: il convertitore di frequenza rilascia il motore.

Bit 02 = 1: il convertitore di frequenza avvia il motore con un comando di avviamento.

**Bit 03, Nessun errore/scatto**

Bit 03 = 0: il convertitore di frequenza non è in modalità di guasto.

Bit 03 = 1: il convertitore di frequenza scatta. Per ripristinare il funzionamento, premere [Reset].

**Bit 04, Nessun errore/errore (nessuno scatto)**

Bit 04 = 0: il convertitore di frequenza non è in modalità di guasto.

Bit 04 = 1: il convertitore di frequenza visualizza un errore ma non scatta.

**Bit 05, Non utilizzato**

Il bit 05 non è utilizzato nella parola di stato.

**Bit 06, Nessun errore/scatto bloccato**

Bit 06 = 0: il convertitore di frequenza non è in modalità di guasto.

Bit 06 = 1: il convertitore di frequenza è scattato e bloccato.

**Bit 07, nessun avviso/avviso**

Bit 07 = 0: non sono presenti avvisi.

Bit 07 = 1: è stato inviato un avviso.

**Bit 08, Velocità≠ riferimento/velocità = riferimento**

Bit 08 = 0: il motore è in funzione, ma la velocità attuale è diversa dalla velocità di riferimento preimpostata. Ad esempio, quando la velocità esegue una rampa di accelerazione/decelerazione durante l'avviamento/arresto.

Bit 08 = 1: la velocità del motore corrisponde al riferimento di velocità preimpostato.

**Bit 09, Funzionamento locale/controllo bus**

Bit 09 = 0: [Stop/reset] viene attivato sull'unità di controllo o è selezionato [2] *Locale* nel *parametro 3-13 Reference Site*. Il convertitore di frequenza non può essere controllato tramite la comunicazione seriale.



Bit 09 = 1 È possibile controllare il convertitore di frequenza mediante il bus di campo/la comunicazione seriale.

**Bit 10, Fuori dal limite di frequenza**

Bit 10 = 0: la frequenza di uscita ha raggiunto il valore impostato nel *parametro 4-11 Motor Speed Low Limit [RPM]* oppure nel *parametro 4-13 Motor Speed High Limit [RPM]*.

Bit 10 = 1: la frequenza di uscita rientra nei limiti definiti.

**Bit 11, nessun funzionamento/funzionamento**

Bit 11 = 0: il motore non è in funzione.

Bit 11 = 1: il convertitore di frequenza ha ricevuto un segnale di avviamento oppure la frequenza di uscita è maggiore di 0 Hz.

**Bit 12, Convertitore di frequenza OK/arrestato, avviamento automatico**

Bit 12 = 0: l'inverter non è soggetto a temperatura eccessiva temporanea.

Bit 12 = 1: l'inverter si arresta a causa della sovratemperatura ma l'unità non scatta e continua a funzionare una volta cessata la sovratemperatura.

**Bit 13, Tensione OK/limite superato**

Bit 13 = 0: non ci sono avvisi relativi alla tensione.

Bit 13 = 1: la tensione CC nel collegamento CC del convertitore di frequenza è troppo bassa o troppo alta.

**Bit 14, Coppia OK/limite superato**

Bit 14 = 0: la corrente motore è inferiore rispetto al limite di coppia selezionato nel *parametro 4-18 Current Limit*.

Bit 14 = 1: il limite di coppia nel *parametro 4-18 Current Limit* è stato superato.

**Bit 15, Timer OK/limite superato**

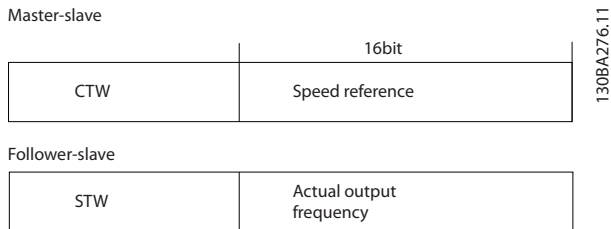
Bit 15 = 0: i timer per la protezione termica del motore e per la protezione termica non hanno superato il 100%.

Bit 15 = 1: uno dei timer ha superato il 100%.

Se il collegamento tra l'opzione InterBus e il convertitore di frequenza va perso o si è verificato un problema di comunicazione interno, tutti i bit nella STW vengono impostati su 0.

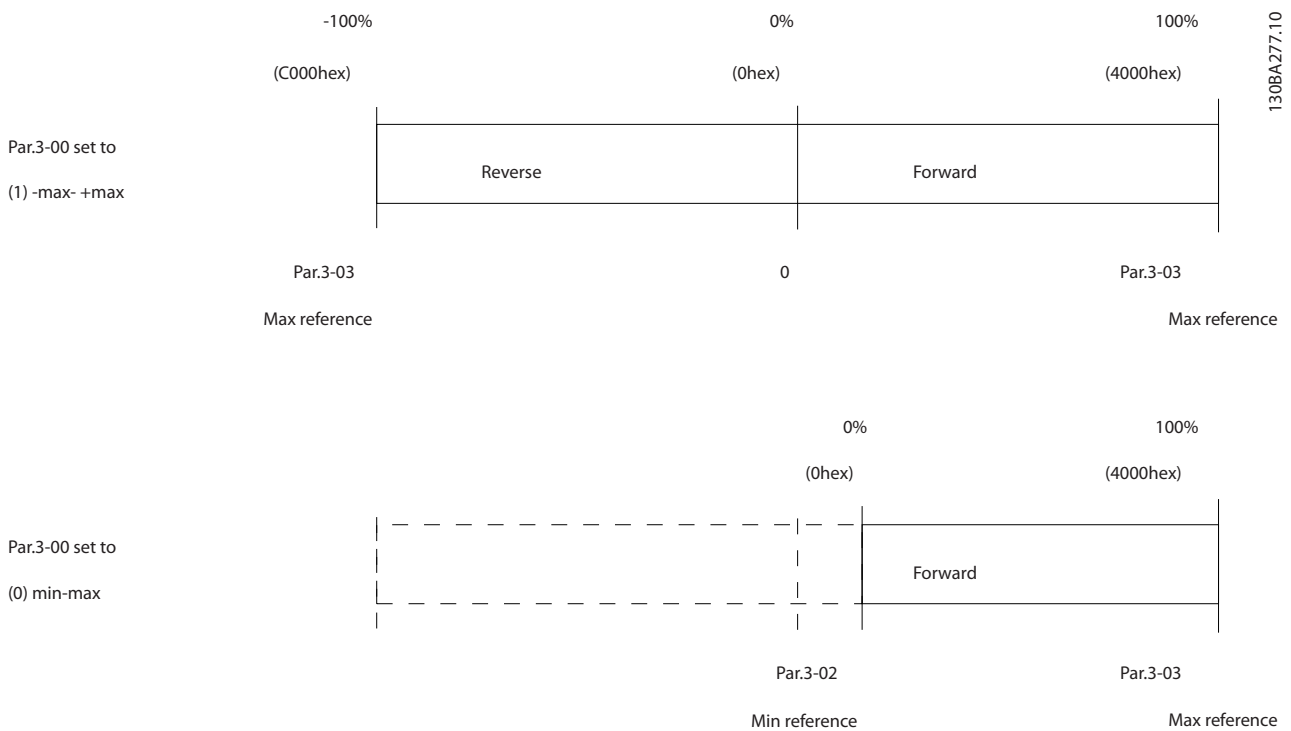
### 14.11.3 Valore di riferimento velocità bus

Il valore di riferimento della velocità viene trasmesso al convertitore di frequenza come valore percentuale relativo. Il valore viene trasmesso sotto forma di una parola di 16 bit; in numeri interi (0-32767) il valore 16384 (4000 hex) corrisponde al 100%. I numeri negativi sono formattati con un complemento a 2. La frequenza di uscita effettiva (MAV) viene messa in scala allo stesso modo del riferimento bus.



Disegno 14.18 Valore di riferimento velocità bus

Il riferimento e il MAV vengono messi in scala come mostrato nella Disegno 14.19.



Disegno 14.19 Riferimento e MAV

#### 14.11.4 Parola di controllo secondo il profilo PROFdrive (CTW)

La parola di controllo è utilizzata per inviare comandi da un master a uno slave.

Bit	Bit = 0	Bit = 1
00	OFF 1	ON 1
01	OFF 2	ON 2
02	OFF 3	ON 3
03	Rotazione libera	Nessuna rotazione libera
04	Arresto rapido	Rampa
05	Mantenimento frequenza di uscita	Utilizzare rampa
06	Arresto rampa	Avviamento
07	Nessuna funzione	Ripristino
08	Jog 1 OFF	Jog 1 ON
09	Jog 2 OFF	Jog 2 ON
10	Dati non validi	Dati validi
11	Nessuna funzione	Slow-down
12	Nessuna funzione	Catch-up
13	Programmazione parametri	Selezione lsb
14	Programmazione parametri	Selezione msb
15	Nessuna funzione	Inversione

Tabella 14.22 Valori bit per la parola di controllo, profilo PROFdrive

#### Spiegazione dei bit di controllo

##### Bit 00, OFF 1/ON 1

Arresti rampa normali che utilizzano i tempi di rampa della rampa attualmente selezionata.

Bit 00 = 0 provoca l'arresto e l'attivazione del relè di uscita 1 o 2, se la frequenza di uscita è 0 Hz e se [31] Relè 123 è stato selezionato nel *parametro 5-40 Funzione relè*.

Quando il bit 00 = 1, il convertitore di frequenza è nello Stato 1: accensione inibita.

##### Bit 01, OFF 2/ON 2

Arresto a rotazione libera

Se bit 01 = 0, si verifica un arresto a rotazione libera e l'attivazione del relè di uscita 1 o 2, se la frequenza di uscita è 0 Hz e se [31] Relè 123 è stato selezionato nel *parametro 5-40 Funzione relè*.

Quando il bit 01 = 1, il convertitore di frequenza è nello Stato 1: inibito. Fare riferimento a *Tabella 14.23*, alla fine di questa sezione.

##### Bit 02, OFF 3/ON 3

Arresto rapido usando il tempo di rampa di *parametro 3-81 Tempo rampa arr. rapido*.

Se bit 02 = 0, si verifica un arresto rapido e l'attivazione del relè di uscita 1 o 2, se la frequenza di uscita è 0 Hz e se [31] Relè 123 è stato selezionato nel *parametro 5-40 Funzione relè*.

Quando il bit 02 = 1, il convertitore di frequenza è nello Stato 1: accensione inibita.

##### Bit 03, Rotazione libera/nessuna rotazione libera

Arresto a rotazione libera bit 03 = 0 provoca un arresto. Quando il bit 03 = 1, il convertitore di frequenza può avviarsi se le altre condizioni di avviamento sono soddisfatte.

#### AVVISO!

La selezione in *parametro 8-50 Selezione ruota libera* determina come il bit 03 è collegato con la funzione corrispondente degli ingressi digitali.

##### Bit 04, Arresto rapido/rampa

Arresto rapido usando il tempo di rampa di *parametro 3-81 Tempo rampa arr. rapido*.

Quando il bit 04 = 0, si verifica un arresto rapido. Quando il bit 04 = 1, il convertitore di frequenza può avviarsi se le altre condizioni di avviamento sono soddisfatte.

#### AVVISO!

La selezione in *parametro 8-51 Selez. arresto rapido* determina come il bit 04 è collegato con la funzione corrispondente degli ingressi digitali.

##### Bit 05, Mantenimento frequenza di uscita/Utilizzo rampa

Quando il bit 05 = 0, la frequenza di uscita effettiva viene mantenuta anche se il valore di riferimento è cambiato. Quando il bit 05 = 1, il convertitore di frequenza torna a svolgere la sua funzione di regolazione; il funzionamento avviene secondo il rispettivo valore di riferimento.

##### Bit 06, Arresto/avviamento rampa

Arresto rampa normale che utilizza i tempi di rampa della rampa attuale come selezionati. Inoltre, l'attivazione del relè di uscita 01 o 04 se la frequenza di uscita è 0 Hz e se [31] Relè 123 è stato selezionato nel *parametro 5-40 Funzione relè*.

Bit 06 = 0 determina un arresto.

Quando il bit 06 = 1, il convertitore di frequenza può avviarsi se le altre condizioni di avviamento sono soddisfatte.

#### AVVISO!

La selezione in *parametro 8-53 Selez. avvio* determina come il bit 06 è collegato alla funzione corrispondente degli ingressi digitali.

##### Bit 07, Nessuna funzione/ripristino

Ripristino dopo lo spegnimento.

Conferma l'evento nel buffer di errori.

Quando il bit 07 = 0, non avviene alcun ripristino.

Quando si verifica un cambiamento di pendenza del bit 07 a 1, dopo lo spegnimento viene effettuato un ripristino.

##### Bit 08, Marcia jog 1 OFF/ON

Attiva la velocità preprogrammata nel *parametro 8-90 Bus Jog 1 velocità*. JOG 1 è possibile soltanto se il bit 04 = 0 e i bit 00-03 = 1.

**Bit 09, Jog 2 OFF/ON**

Attiva la velocità preprogrammata nel *parametro 8-91 Bus Jog 2 velocità*. JOG 2 è possibile soltanto se il bit 04 = 0 e i bit 00-03 = 1.

**Bit 10, Dati non validi/validi**

Comunica al convertitore di frequenza se la parola di controllo deve essere utilizzata o ignorata. Il bit 10 = 0 fa sì che la parola di controllo venga ignorata. Il bit 10 = 1 fa sì che la parola di controllo venga utilizzata. Questa funzione è importante in quanto la parola di controllo è sempre contenuta nel telegramma, indipendentemente dal tipo di telegramma usato. Ad esempio, è possibile disattivare la parola di controllo se non deve essere usata con l'aggiornamento o la lettura di parametri.

**Bit 11, nessuna funzione/slow-down**

Riduce il valore di riferimento di velocità della quantità indicata nel valore *parametro 3-12 Valore di catch-up/slow down*. Quando il bit 11 = 0, non avviene alcuna modifica del valore di riferimento. Quando il bit 11 = 1, viene ridotto il valore di riferimento.

**Bit 12, Nessuna funzione/catch-up**

Aumenta il valore di riferimento di velocità della quantità indicata in *parametro 3-12 Valore di catch-up/slow down*. Quando il bit 12 = 0, non avviene alcuna modifica del valore di riferimento. Quando il bit 12 = 1, il valore di riferimento viene aumentato. Se sono attivati sia lo slow-down sia l'accelerazione (bit 11 e 12 = 1), lo slow-down ha la priorità, ad esempio il valore di riferimento di velocità viene ridotto.

**Bit 13/14, Selezione del setup**

Seleziona tra le quattro programmazioni parametri secondo: *Tabella 14.23*.

La funzione è possibile soltanto se [9] *Multi setup* è selezionato nel *parametro 0-10 Setup attivo*. La selezione in *parametro 8-55 Selez. setup* determina in che modo i bit 13 e 14 vengono collegati con la rispettiva funzione degli ingressi digitali. La modifica del setup durante il funzionamento è possibile solo se i setup sono stati collegati in *parametro 0-12 Questo setup collegato a*.

Setup	Bit 13	Bit 14
1	0	0
2	1	0
3	0	1
4	1	1

Tabella 14.23 Bit 13/14, Opzioni setup

**Bit 15, Nessuna funzione/Inversione**

Bit 15 = 0 non provoca alcuna inversione.  
Bit 15 = 1 provoca l'inversione.  
Nota: nell'impostazione di fabbrica, l'inversione è impostata su [0] *Ingr. digitale* nel *parametro 8-54 Selez. inversione*.

**AVVISO!**

Il bit 15 determina l'inversione soltanto se viene selezionato quanto segue:

- Comunicazione seriale
- logica OR;
- logica AND.

**14.11.5 Parola di stato Secondo il profilo PROFIdrive (STW)**

La parola di stato informa un master sullo stato di uno slave.

Bit	Bit = 0	Bit = 1
00	Comando non pronto	Comando pronto
01	Convertitore di frequenza non pronto	Convertitore di frequenza pronto
02	Rotazione libera	Abilitare
03	Nessun errore	Scatto
04	OFF 2	ON 2
05	OFF 3	ON 3
06	Avviamento possibile	Avviamento impossibile
07	Nessun avviso	Avviso
08	Velocità≠riferimento	Velocità = riferimento
09	Funzionamento locale	Controllo bus
10	Fuori dal limite di frequenza	Limite di frequenza ok
11	Nessuna funzione	In funzione
12	Convertitore di frequenza OK	Arrestato, avvio automatico
13	Tensione OK	Tensione superata
14	Coppia OK	Coppia superata
15	Timer OK	Timer superato

Tabella 14.24 Valori bit per la parola di stato, profilo PROFIdrive

**Spiegazione dei bit di stato**

**Bit 00, Comando non pronto/pronto**

Quando il bit 00 = 0, il bit 00, 01 o 02 della parola di controllo è 0 (OFF 1, OFF 2 o OFF 3) - oppure il convertitore di frequenza viene disinserito (scatta). Quando il bit 00 = 1, il comando del convertitore di frequenza è pronto, ma non è necessariamente presente alimentazione per l'unità (nel caso di un'alimentazione esterna a 24 V del sistema di controllo).

**Bit 01, VLT® non pronto/pronto**

Stesso significato del bit 00, ma con alimentazione dell'unità. Il convertitore di frequenza è pronto quando riceve i necessari segnali di avviamento.

**Bit 02, Rotazione libera/abilitato**

Quando il bit 02 = 0, il bit 00, 01 o 02 della parola di controllo è 0 (OFF 1, OFF 2 o OFF 3 o rotazione libera) - oppure il convertitore di frequenza viene disinserito (scatta).

Quando il bit 02 = 1, il bit 00, 01 o 02 della parola di controllo è 1; il convertitore di frequenza non è scattato.

**Bit 03, Nessun errore/scatto**

Quando il bit 03 = 0, non esiste alcuna condizione di errore del convertitore di frequenza.

Quando il bit 03 = 1, il convertitore di frequenza è scattato e richiede un segnale di ripristino prima di potersi avviare.

**Bit 04, ON 2/OFF 2**

Quando il bit 01 della parola di controllo è 0, allora il bit 04 = 0.

Quando il bit 01 della parola di controllo è 1, allora il bit 04 = 1

**Bit 05, ON 3/OFF 3**

Quando il bit 02 della parola di controllo è 0, allora il bit 05 = 0.

Quando il bit 02 della parola di controllo è 1, allora il bit 05 = 1.

**Bit 06, Avviamento possibile/avviamento impossibile.**

Se [1] *Profilo PROFIdrive* è selezionato nel *parametro 8-10 Profilo parola di com.*, il bit 06 sarà 1 dopo la conferma del disinserimento, dopo l'attivazione di OFF2 o OFF3 e dopo l'inserimento della tensione di rete.

Avviamento impossibile viene ripristinato impostando il bit 00 nella parola di controllo su 0 e i bit 01, 02 e 10 su 1.

**Bit 07, Nessun avviso/avviso**

Bit 07 = 0 significa che non ci sono avvisi.

Bit 07 = 1 significa che è stato emesso un avviso.

**Bit 08, Velocità ≠ riferimento/velocità = riferimento**

Quando il bit 08 = 0, l'attuale velocità del motore si scosta dal valore di riferimento della velocità impostato. Questo scenario può avvenire, per esempio, quando la velocità viene modificata durante l'avviamento/arresto attraverso la rampa di accelerazione/decelerazione.

Quando il bit 08 = 1, l'attuale velocità del motore corrisponde al valore di riferimento della velocità impostato.

**Bit 09, Funzionamento locale/controllo bus**

Bit 09 = 0 indica che il convertitore di frequenza è stato arrestato con il tasto [Stop] sull'LCP, o che l'opzione [0] *Collegato Man./Auto* o [2] *Locale* è selezionata nel *parametro 3-13 Sito di riferimento*.

Quando il bit 09 = 1, il convertitore di frequenza può essere controllato attraverso l'interfaccia seriale.

**Bit 10, fuori dal limite di frequenza/limite di frequenza OK**

Se bit 10 = 0, la frequenza di uscita è al di fuori dei limiti impostati in *parametro 4-52 Avviso velocità bassa* e *parametro 4-53 Avviso velocità alta*.

Quando il bit 10 = 1, la frequenza di uscita rientra nei limiti indicati.

**Bit 11, nessun funzionamento/funzionamento**

Quando il bit 11 = 0, il motore non gira.

Quando il bit 11 = 1, il convertitore di frequenza ha ricevuto un segnale di avviamento oppure la frequenza di uscita è superiore a 0 Hz.

**Bit 12, Convertitore di frequenza OK/arrestato, avviamento automatico**

Quando il bit 12 = 0, l'inverter non è soggetto a un sovraccarico temporaneo.

Quando il bit 12 = 1, l'inverter si è arrestato a causa di un sovraccarico. Tuttavia, il convertitore di frequenza non viene disinserito (scatto) e si riavvierà una volta terminato il sovraccarico.

**Bit 13, Tensione OK/tensione superata**

Quando il bit 13 = 0, non vengono superati i limiti di tensione del convertitore di frequenza.

Quando il bit 13 = 1, la tensione diretta nel circuito intermedio del convertitore di frequenza è troppo bassa o troppo alta.

**Bit 14, coppia OK/coppia superata**

Se bit 14 = 0, la coppia motore è inferiore al limite selezionato in *parametro 4-16 Lim. di coppia in modo motore* e *parametro 4-17 Lim. di coppia in modo generatore*. Se il bit 14 = 1, il limite selezionato nel *parametro 4-16 Lim. di coppia in modo motore* o nel *parametro 4-17 Lim. di coppia in modo generatore* è stato superato.

**Bit 15, Timer OK/Timer superato**

Quando il bit 15 = 0, i timer per la protezione termica del motore e la protezione termica del convertitore di frequenza non hanno superato il 100%.

Quando il bit 15 = 1, uno dei timer ha superato il 100%.

## Indice

### A

Abbreviazioni.....	223
Adattamento automatico motore (AMA)	
Configurazione del cablaggio.....	206
Panoramica.....	22
Alimentazione a 24 V CC.....	166
Altitudine.....	156
Ambiente.....	53, 152
Ambiente commerciale.....	188
Ambiente residenziale.....	188
Analisi di Fourier.....	193
Analogico	
Configurazione di cablaggio per Riferimento di velocità.....	207
Descrizioni in ingresso/uscita e impostazioni di fabbrica.....	167
Specifiche delle uscite.....	55
Specifiche di ingresso.....	54
Anello aperto.....	200
Anello chiuso.....	200, 201, 206
Approvazione CSA/cUL.....	9
Armoniche	
Definizione di fattore di potenza.....	223
Filtro.....	37
Normative EN.....	194
Normative IEC.....	194
Panoramica.....	193
Riduzione.....	195
Atmosfera esplosiva.....	153
Auto on.....	196
Avvisi.....	6, 158
Avviso alta tensione.....	6
<b>B</b>	
Backup dell'energia cinetica.....	24
Bassa tensione	
Direttiva.....	8
Bus CC	
Descrizione del funzionamento.....	196
Morsetti.....	161
Bus di campo.....	33, 164
Bypass di frequenza.....	25

### C

Calcoli	
Coppia di frenata.....	182
Duty cycle della resistenza.....	181
Rapporto di cortocircuito.....	194
Resistenza freno.....	182
Riferimento scalato.....	197
Software per le armoniche.....	195
THDi.....	193
Canale di raffreddamento posteriore.....	154
CANOpen.....	33
Cavi	
Apertura.....	60
motore.....	178
Collegamenti di alimentazione.....	159
Controllo.....	164
Equalizzazione.....	164
Freno.....	162
Instradamento.....	164
Numero massimo e dimensione per fase.....	41, 47
Schermatura.....	161, 191
Specifiche.....	41, 47, 54
Tipi e gradi.....	158
Cavi di comando.....	164, 168
Certificato TÜV.....	9
Certificato UKrSEPRO.....	9
Certificazione navale.....	9
Codice identificativo.....	214
Codice identificativo del modulo d'ordine.....	214
Collegamento in rete.....	224
Collegamento PC.....	163
Compensazione dello scorrimento.....	223
Comunicazione seriale.....	166
Condensa.....	152
Condivisione del carico	
Avviso.....	6
Morsetti.....	31, 161
Panoramica.....	30
Protezione contro i cortocircuiti.....	19
Schema di cablaggio.....	159
Condizioni ambientali	
Panoramica.....	152
Specifiche.....	53
Configurazione di cablaggio avviamento/arresto.....	207, 208
Configurazione di cablaggio per ripristino allarmi esterni.....	209
Configurazioni di montaggio.....	153
Conformità	
Con ADN.....	7
Direttive.....	8

Controllo		Dimensioni	
Caratteristiche.....	56	Frame E1.....	60
Descrizione del funzionamento.....	196	Frame E2.....	68
Strutture.....	200	Frame F1.....	76
Tipi di.....	201, 202	Frame F10.....	123
Controllo di processo.....	202	Frame F11.....	129
Controllore.....	36	Frame F12.....	137
Controllore di posizionamento.....	36	Frame F13.....	143
Controllore di sincronizzazione.....	36	Frame F2.....	83
Convenzioni.....	5	Frame F3.....	90
Convertitore di frequenza		Frame F4.....	102
Configuratore.....	214	Frame F8.....	113
Distanze minime richieste.....	154	Frame F9.....	117
Ordine.....	214	Tabella.....	12, 13
Panoramica.....	12, 13	Dimensioni esterne (illustrazioni).....	60
Potenze nominali.....	12, 13	Direttiva ErP.....	9
Coppia		Direttiva macchine.....	8
Caratteristica.....	53	Dispositivo a corrente residua.....	183, 184
Configurazione del cablaggio per il limite di coppia e di ar-		Dissipatore	
resto.....	212	Flusso d'aria richiesto.....	154
Controllo.....	202	Pulizia.....	152
Coppia di interruzione.....	223	Punto di scatto per sovratemperatura.....	41, 47
Corrente		Disturbo acustico;.....	185
Controllo di corrente interno.....	205	DU/dt.....	185
armonica.....	193	Duty cycle	
di dispersione.....	183, 184	Calcolo.....	181
di uscita nominale.....	222	Definizione.....	223
fondamentale.....	193	<b>E</b>	
Distorsione.....	194	EMC	
Formula per limite di corrente.....	222	Aspetti generali.....	186
Mitigazione del motore.....	181	Compatibilità.....	190
Terra transitoria.....	184	Direttiva.....	8
Corrente di dispersione.....	6, 183	Installazione.....	192
Cortocircuito		Interferenza.....	191
Calcolo del rapporto.....	194	Precauzioni di installazione RS485.....	225
Definizione.....	224	Risultati dei test.....	188
Frenata.....	27, 182	Emissione condotta.....	188
Protezione.....	19, 171	Emissione irradiata.....	188
Valore nominale SCCR.....	172	Encoder	
<b>D</b>		Configurazione.....	212
Declassamento		Definizione.....	223
Altitudine.....	156	Determinazione della direzione dell'encoder.....	212
Condotto esterno.....	155	VLT® Encoder Input MCB 102.....	35
Funzionamento a bassa velocità.....	156	Energia	
Funzione automatica.....	21	Classe di efficienza.....	53
Panoramica e cause.....	155	EtherCAT.....	34
Specifiche.....	54, 154	EtherNet/IP.....	34
Tabelle.....	157	<b>F</b>	
DeviceNet.....	33, 218	Fili.....	158
Digitale		vedi anche <i>Cavi</i>	
Descrizioni in ingresso/uscita e impostazioni di fabbrica.....	167		
Specifiche delle uscite.....	55		
Specifiche di ingresso.....	54		

Indice	VLT® AutomationDrive FC 302 315–1200 kW
Filtri	
Filtro antiarmoniche.....	37
Filtro di modalità comune.....	37
Filtro dU/dt.....	37
Filtro RFI.....	190
Filtro sinusoidale.....	37, 161
Ordine.....	221
Filtro di modalità comune.....	37
Filtro sinusoidale.....	37, 161
Flusso	
Struttura di controllo nel controllo vettoriale a orientamento di campo.....	204
Struttura di controllo nel controllo vettoriale con retroazione del motore.....	205
Flusso d'aria	
Canale posteriore.....	58, 59
Condotto esterno.....	155
Frame.....	58, 59
Formatura periodica.....	151
Formula	
Corrente di uscita.....	222
Efficienza del convertitore di frequenza.....	222
Limite di corrente.....	222
Potenza nominale della resistenza di frenatura.....	222
Frame E1	
Dimensioni dei morsetti.....	62
Dimensioni esterne.....	60
Piastra passacavi.....	61
Frame E2	
Dimensioni dei morsetti.....	69
Dimensioni esterne.....	68
Piastra passacavi.....	69
Frame F1	
Dimensioni dei morsetti.....	78
Dimensioni esterne.....	76
Piastra passacavi.....	77
Frame F10	
Dimensioni dei morsetti.....	125
Dimensioni esterne.....	123
Piastra passacavi.....	124
Frame F11	
Dimensioni dei morsetti.....	131
Dimensioni esterne.....	129
Piastra passacavi.....	130
Frame F12	
Dimensioni dei morsetti.....	139
Dimensioni esterne.....	137
Piastra passacavi.....	138
Frame F13	
Dimensioni dei morsetti.....	145
Dimensioni esterne.....	143
Piastra passacavi.....	144
Frame F2	
Dimensioni dei morsetti.....	85
Dimensioni esterne.....	83
Piastra passacavi.....	84
Frame F3	
Dimensioni dei morsetti.....	92
Dimensioni esterne.....	90
Piastra passacavi.....	91
Frame F4	
Dimensioni dei morsetti.....	104
Dimensioni esterne.....	102
Piastra passacavi.....	103
Frame F8	
Dimensioni dei morsetti.....	115
Dimensioni esterne.....	113
Piastra passacavi.....	114
Frame F9	
Dimensioni dei morsetti.....	119
Dimensioni esterne.....	117
Piastra passacavi.....	118
Frenata	
Configurazione di cablaggio per il freno meccanico.....	211
Controllo con funzione freno.....	182
Frenatura dinamica.....	26
Freno elettromeccanico.....	28, 212
Limiti.....	182
Utilizzare come funzione freno alternativa.....	183
Frenatura	
statica.....	27
Freno di stazionamento meccanico.....	27
Freno CA.....	26
Freno CC.....	26, 237
Freno elettromeccanico.....	212
Freno meccanico	
Configurazione del cablaggio.....	211
Controllo ad anello chiuso.....	29
Utilizzo controllo ad anello aperto.....	28
Freno resistenza.....	26
Frequenza di commutazione	
Collegamenti di alimentazione.....	161
Declassamento.....	21
Filtro sinusoidale.....	37, 161
Uso con RCD.....	184
Funzionamento a bassa velocità.....	156
Fusibili	
Avviso protezione da sovracorrente.....	158
Conformità.....	171
Contattore di rete.....	177
Controllore motore manuale.....	174
Morsetto protetto da 30 A.....	174
NAMUR.....	174
Opzioni.....	171
Per l'utilizzo con collegamenti di alimentazione.....	159
Potenza/semiconduttore.....	171
Relè Pilz.....	174
Rete.....	174
Sezionatore di rete.....	176
Specifiche per 380–500 V.....	41
Specifiche per 525–690 V.....	47
Trasformatore di controllo.....	174
Ventola.....	173



<b>G</b>	
Gas.....	152
Grado di protezione NEMA.....	10
Grado IP.....	10
Guida alla Programmazione.....	5
Guida operativa.....	5
<b>H</b>	
Hand on.....	196
<b>I</b>	
Immagazzinamento.....	151
Immagazzinamento del condensatore.....	151
Impulso	
Configurazioni di cablaggio per avviamento/arresto.....	208
Specifiche di ingresso.....	55
Ingresso dell'utente.....	196
Installazione	
Elettrico.....	158
Personale qualificato.....	6
Requisiti.....	153
Installazione ad altitudini elevate.....	191
Installazione elettrica.....	168
Interferenza elettromagnetica.....	22
Interferenza in radiofrequenza.....	22
Interruttore	
A53 e A54.....	54, 167
Sezionatore.....	39
Interruttore.....	171, 176, 184
Inverter.....	196
Isolamento.....	181
Isolamento galvanico.....	22, 55, 190
<b>K</b>	
Kit	
Descrizioni.....	221
Disponibilità dei frame.....	18
Numeri d'ordine.....	221
<b>L</b>	
Lunghezza del telegramma (LGE).....	226
<b>M</b>	
Manutenzione.....	152
Marchio CE.....	8
Marchio EAC.....	9
Marchio RCM.....	9
Messa a terra.....	22, 164, 184
Modbus	
Codici di funzione messaggio RTU.....	235
Opzione.....	34
Panoramica RTU.....	230
Struttura del telegramma.....	231
Modulazione.....	21, 222
Modulazione automatica della frequenza di commutazione	
.....	21
Modulo I/O generali.....	34
Monitoraggio ATEX.....	23, 153
Morsetti	
Comunicazione seriale.....	166
Condivisione del carico.....	161
Descrizioni di controllo e impostazioni di fabbrica.....	166
Dimensioni per frame E1.....	62
Dimensioni per frame E2.....	69
Dimensioni per frame F1.....	78
Dimensioni per frame F10.....	125
Dimensioni per frame F11.....	131
Dimensioni per frame F12.....	139
Dimensioni per frame F13.....	145
Dimensioni per frame F2.....	85
Dimensioni per frame F3.....	92
Dimensioni per frame F4.....	104
Dimensioni per frame F8.....	115
Dimensioni per frame F9.....	119
Ingresso/uscita analogici.....	167
Ingresso/uscita digitale.....	167
relè.....	167
Morsetto 37.....	167
NAMUR.....	170
Resistenza di frenatura.....	162
RS485.....	166
Morsetti di controllo.....	166
Morsetti NAMUR.....	170
Motore	
Cavi.....	161, 178, 183
Classe di protezione.....	153
Collegamento in parallelo.....	178
Configurazione del cablaggio termistore.....	210
Coppia di interruzione.....	223
Corrente di dispersione.....	183
Ex-e.....	23, 35
Isolamento.....	181
Mitigazione delle correnti nei cuscinetti.....	181
Piena coppia.....	25
Protezione termica.....	22, 178
Retroazione.....	205
Rilevamento di una fase mancante.....	20
Rotazione.....	178
Schema di cablaggio.....	159
Specifiche delle uscite.....	53
Targa.....	24
<b>O</b>	
Opzione di controllo del movimento.....	36
Opzione ingresso sensore.....	35
Opzione interfaccia Safe PLC.....	35
Opzione resolver.....	35

Indice	VLT® AutomationDrive FC 302 315–1200 kW
Opzioni	
Bus di campo.....	33
Disponibilità dei frame.....	12, 13
Estensioni funzionali.....	34
Fusibili.....	171
Motion control.....	36
Ordine.....	38, 218, 219
Schede relè.....	36
Ottimizzazione automatica dell'energia (AEO).....	21
<b>P</b>	
Pacchetti di lingue.....	214
Panoramica del protocollo.....	225
PELV.....	22, 55, 190
Personal computer.....	163
Personale qualificato.....	6
Piastra passacavi.....	60
PID	
Controllore.....	22, 199, 202
PLC.....	164
Potenza	
Collegamenti.....	159
Fattore.....	223
Perdite.....	41, 47
Prestazioni di esercizio.....	11, 41, 47
Potenzimetro.....	167, 209
POWERLINK.....	34
Preriscaldamento.....	25
Pressacavo.....	164
PROFIBUS.....	33, 218
Profilo FC.....	236
PROFINET.....	33
Protezione	
Cortocircuito.....	19
Funzione freno.....	20
Grado.....	10
Grado di protezione.....	12, 13
Sbilanciamento della tensione di alimentazione.....	20
Sovraccarico.....	20
Sovracorrente.....	158
Sovratensione.....	19
Termica del motore.....	22
Protezione da sovracorrente.....	158
Protezione del circuito di derivazione.....	171
Protezione del frame.....	10
Punto di inserzione comune.....	193
<b>R</b>	
Raddrizzatore.....	196
Raffreddamento	
Avviso polvere.....	152
Panoramica del canale di raffreddamento posteriore.....	154
Portate del flusso d'aria del frame.....	154
Requisiti.....	154
Raffreddamento dei condotti.....	154
Regen	
Disponibilità.....	12, 13
Morsetti.....	82, 89, 101, 112, 215
Panoramica.....	32
Regolamentazioni sul controllo delle esportazioni.....	9
Relè	
Installazioni conformi ai requisiti ADN.....	7
Morsetti.....	167
Opzione.....	35
Opzione scheda relè estesa.....	37
Scheda.....	36
Specifiche.....	56
Relè termico elettronico (ETR).....	158
Rendimento	
Calcolo.....	185
Formula per il rendimento del convertitore di frequenza.....	222
Specifiche.....	41, 47
Utilizzo di AMA.....	22
Requisiti di emissione.....	188
Requisiti di immunità.....	189
Resistenza di frenatura	
Definizione.....	223
Formula per la potenza nominale.....	222
Morsetti.....	162
Ordine.....	221
Panoramica.....	37
Schema di cablaggio.....	159
Sicurezza.....	6, 182
Resistenza freno	
Guida alla Progettazione.....	5
Selezione.....	181
Rete	
Caduta.....	24
Contattore.....	177
Schermo.....	7
Sezionatore.....	176
Specifiche.....	53
Variazioni.....	21
Retroazione	
Conversione.....	199
Gestione.....	198
Segnale.....	201
RFI	
Filtro.....	190
Utilizzare un interruttore con sistema di distribuzione IT.....	184
Riaggancio al volo.....	24
Riavvio.....	24
Ricambi.....	221

Richiesto		Sicurezza	
Flusso d'aria.....	154	Istruzioni.....	6, 158
Riferimento		Opzioni.....	35
Gestione da remoto.....	197	Sistema di distribuzione IT.....	184
Ingresso velocità.....	207	Smart Logic Control	
attivo.....	196	Configurazione del cablaggio.....	0 , 211
remoto.....	197	Panoramica.....	25
Riferimento attivo.....	196	Smorzamento risonanza.....	21
Riferimento remoto.....	197	Sollevamento.....	28, 29, 151
Riferimento scalato.....	197	Sovraccarico	
Ripristino allarme.....	209	Limiti.....	20
Riscaldatore		Problemi con le armoniche.....	193
Schema di cablaggio.....	159	termico elettronico.....	22
Uso.....	152	Sovraccarico termico elettronico.....	22
Rotazione libera.....	237	Sovratemperatura.....	224
Rotore.....	20	Sovratensione	
RS485		Frenata.....	37
Configurazione del cablaggio.....	210	Funzione freno alternativa.....	183
Installazione.....	224	Protezione.....	19
Morsetti.....	166	Spazio per la porta.....	60
Panoramica.....	224	Specifiche di ingresso.....	54
Schema di cablaggio.....	159	Specifiche elettriche	
Valori dei parametri.....	236	Convertitori di frequenza a 12 impulsi.....	44, 50
S		Convertitori di frequenza a sei impulsi.....	41, 47
Safe Torque Off		Specifiche USB.....	57
Configurazione del cablaggio.....	207	STO.....	5
Conformità alla Direttiva macchine.....	8	vedi anche <i>Safe Torque Off</i>	
Guida operativa.....	5	Supplementari	
Panoramica.....	26	Fusibili.....	173
Posizione dei morsetti.....	167	T	
Schema di cablaggio.....	159	Temperatura.....	152
Sbilanciamento di tensione.....	20	Tempo di salita.....	186
Scatto		Tempo di scarica.....	6
Definizione.....	224	Termistore	
Punti per convertitori di frequenza da 380-500 V.....	41	Configurazione del cablaggio.....	210
Punti per convertitori di frequenza da 525-690 V.....	47	Definizione.....	223
Scheda di controllo		Percorso cavi.....	164
Punto di scatto per sovratemperatura.....	41, 47	Posizione dei morsetti.....	167
Specifiche.....	57	Trasduttore.....	166
Specifiche dell'RS485.....	55	Trasformatore	
Scheda relè estesa.....	37	Collegamento.....	163
Scheda termistore PTC.....	35	Effetti delle armoniche.....	193
Schema di cablaggio		U	
Collegamenti di alimentazione.....	159	UL	
Convertitore di frequenza.....	159	Grado di protezione frame.....	10
Esempi applicativi tipici.....	206	Marchio di conformità.....	9
Morsetti di controllo a 12 impulsi.....	169	Umidità.....	152
Morsetti NAMUR.....	170	Uscita	
Schermati.....	168	Contattore.....	184, 192
Schermatura		Interruttore.....	20
Cavi.....	161, 164	Specifiche.....	55
Rete.....	7		
Schermi attorcigliati.....	191		
Schermi attorcigliati.....	191		

## V

### Velocità

Configurazione di cablaggio per accelerazione/decelerazione.....	209
Configurazione di cablaggio per Riferimento di velocità.....	209
Controllo.....	201
Retroazione PID.....	201

### Ventilatori

Alimentazione esterna.....	163
Flusso d'aria richiesto.....	154
Ventole controllate in temperatura.....	22

Versioni software.....	218
------------------------	-----

VVC+.....	203, 205
-----------	----------





.....  
La Danfoss non si assume alcuna responsabilità circa eventuali errori nei cataloghi, pubblicazioni o altri documenti scritti. La Danfoss si riserva il diritto di modificare i suoi prodotti senza previo avviso, anche per i prodotti già in ordine, sempre che tali modifiche si possano fare senza la necessità di cambiamenti nelle specifiche che sono già state concordate. Tutti i marchi di fabbrica citati sono di proprietà delle rispettive società. Il nome Danfoss e il logotipo Danfoss sono marchi depositati della Danfoss A/S. Tutti i diritti riservati.  
.....

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

