

*Danfoss*

# Guia de Projeto



VLT® 2800

**■ Índice**

<b>Introdução ao VLT 2800</b> .....	3
Software version .....	3
Advertência geral .....	4
Estas regras dizem respeito à sua segurança .....	4
Advertência contra partidas indesejadas .....	4
Tecnologia .....	5
Etiqueta CE .....	7
Bobinas do motor .....	11
Filtro de EMC para cabos de motor longos .....	15
Códigos para colocação de pedido do VLT 2800 200-240 V .....	16
Códigos para colocação de pedido do VLT 2800 380-240 V .....	18
Formulário de pedido .....	20
Software para PC .....	21
Ferramentas de software de PC .....	21
Acessórios para o VLT 2800 .....	22
Unidade de controle .....	29
Inicialização manual .....	29
Manual Automático .....	30
Ajuste automático do motor .....	31
A unidade de controle LCP2, opção .....	32
Seleção de parâmetro .....	35
<b>Instalação</b> .....	37
Dimensões mecânicas .....	37
Instalação mecânica .....	41
Informações gerais sobre a instalação elétrica .....	42
EMC - Instalação elétrica correta .....	44
Aterramento de cabos de controle blindados/encapados metalicamente .....	46
Diagrama .....	47
Instalação elétrica .....	48
Braçadeira de segurança .....	50
Pré-fusíveis .....	50
Conexão à rede .....	50
Conexão do motor .....	50
Interruptor de RFI .....	50
Sentido de rotação do motor .....	51
Conexão de motores em paralelo .....	51
Cabos do motor .....	51
Proteção térmica do motor .....	52
Conexão do freio .....	52
Conexão do terra .....	52
Divisão de carga .....	52
Torque de aperto, Terminais de Potência .....	53
Controle do freio mecânico .....	53
Acesso aos terminais de controle .....	53
Instalação elétrica, cabos de controle .....	54
Torques de aperto, cabos de controle .....	55
Instalação elétrica, terminais de controle .....	55
Conexão do relé .....	55
VLT Software Dialog .....	55
Exemplos de ligação .....	57

Uso do controlador de PID - controle de processo de malha fechada interno .....	59
<b>Programação .....</b>	<b>61</b>
Operação e Visor .....	61
Configuração do Setup .....	61
Carga e motor .....	69
Frenagem CC .....	74
Referências e Limites .....	80
Tratamento das referências .....	80
Função de referência .....	84
Entradas e saídas .....	89
Funções especiais .....	99
Funções do PID .....	102
Tratamento do feedback .....	103
Comunicação serial para o VLT 2800 .....	111
Palavra de controle conforme o protocolo FC .....	116
Palavra de estado de acordo com o Perfil FC .....	118
Control word de acordo com o Perfil do Fieldbus .....	119
Status word de acordo com o protocolo do Profidrive .....	120
Comunicação serial .....	122
Funções técnicas .....	130
<b>Tudo sobre o VLT 2800 .....</b>	<b>134</b>
Condições especiais .....	134
Isolamento galvânico (PELV) .....	134
Corrente de fuga à terra e relés RCD .....	134
Condições de operação extremas .....	135
dU/dt no motor .....	135
Chaveamento na entrada .....	135
Ruído acústico .....	135
Frequência de chaveamento dependente da temperatura .....	136
"Derating" devido à pressão atmosférica .....	136
"Derating" devido à baixa velocidade de funcionamento .....	136
"Derating" para cabos longos de motor .....	136
Vibração e choque .....	137
Umidade atmosférica .....	137
Padrão UL .....	137
Eficiência .....	137
Interferência/harmônicas da rede elétrica .....	138
Fator de potência .....	138
Normas EMC genéricas/normas de produtos .....	139
Emissão EMC .....	139
Imunidade a EMC .....	140
Emissão de corrente harmônica .....	142
Ambientes agressivos .....	142
Leitura do display .....	143
Mensagens de advertências/alarmes .....	143
Palavras de aviso, palavras de estado estendido e palavras de alarme .....	148
Dados técnicos gerais .....	149
Dados técnicos, alimentação de rede 1 x 220 - 240 V/3 x 200-240V .....	153
Dados técnicos, alimentação de rede 3 x 380 - 480 V .....	154
Literatura disponível .....	155
Fornecido com a unidade .....	155

# Série VLT 2800

## Guia de Projeto Software versões: 2.7x



Este Guia de Projeto pode ser utilizado com todos os conversores de frequência VLT 2800 que tenham o software versão 2.7x. Vide número da versão do software no parâmetro 640 *Nº da versão do software*.

195NA021.18

Introdução ao VLT  
2800



**NOTA!:**

Este símbolo indica algo que deve ser percebido pelo leitor.



Indica uma advertência geral.



Este símbolo indica uma advertência de alta tensão.

### ■ Advertência geral



As tensões do conversor de frequência são perigosas sempre que o equipamento estiver ligado à rede elétrica. A instalação incorreta do motor ou do conversor de frequência pode causar danos ao equipamento, ferimentos graves em pessoas ou morte. Portanto, as instruções deste manual, bem como as normas nacionais e locais de segurança devem ser obedecidas.

### ■ Estas regras dizem respeito à sua segurança

1. O conversor de frequência deve ser desligado da rede elétrica quando forem realizados reparos. Verifique se a rede elétrica foi desligada e se passou o tempo necessário antes de retirar as tomadas da ligação com o motor e a rede elétrica.
2. A tecla [STOP/RESET] no painel de controle do conversor de frequência não desliga o equipamento da rede elétrica e, portanto, não deve ser utilizado como interruptor de segurança.
3. A ligação à terra do equipamento deve estar instalada, o operador deve estar protegido da tensão de alimentação e o motor deve estar protegido contra sobrecarga, conforme as normas nacionais e locais aplicáveis
4. As correntes de fuga à terra são superiores a 3,5 mA.
5. A proteção contra sobrecarga do motor não está incluída na programação de fábrica. Se esta função for necessária, configure o parâmetro 128 *Proteção térmica do motor* para o valor de dados *ETR trip* ou o valor de dados *ETR warning*. Para o mercado norte-americano: As funções ETR

proporcionam proteção de sobrecarga do motor, classe 20, em conformidade com a NEC.

6. Não remova as conexões do motor - e nem da fonte de alimentação enquanto o conversor de frequência estiver conectado à rede elétrica. Verifique se a rede elétrica foi desligada e se passou o tempo necessário antes de retirar as tomadas da ligação com o motor e a rede elétrica.
7. Observe que o conversor de frequência tem outras entradas de tensão, além de L1, L2 e L3, sempre que os terminais do bus CC forem usados. Verifique se todas as entradas de tensão foram desconectadas e se foi aguardado o tempo necessário antes de iniciar o trabalho de reparo.

### ■ Advertência contra partidas indesejadas

1. O motor pode ser parado mediante comandos digitais, comandos da via serial, referências ou parada local, enquanto o conversor de frequência estiver ligado à rede. Se, por causa da segurança pessoal, for necessário garantir que partidas indesejadas não aconteçam, estas funções de parada não serão suficientes.
2. Durante a programação de parâmetros, o motor pode partir. Portanto, a tecla de parada [STOP/RESET] deve sempre estar ativada e, em seguida, os dados podem ser modificados.
3. Um motor que parou pode partir se ocorrerem falhas na eletrônica do conversor de frequência, se houver uma sobrecarga temporária ou quando uma falha na alimentação da rede ou na alimentação do motor cessar.



## Advertência:

Tocar nas partes elétricas pode ser fatal, mesmo depois do equipamento ter sido desenergizado. Verifique se todas as outras entradas de tensão também estão desconectadas da divisão de carga, como o compartilhamento do circuito intermediário CC, por exemplo.

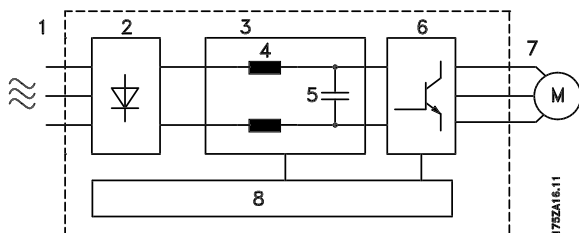
Utilizando o VLT 2800: aguarde pelo menos 4 minutos.

195NA139.10

**■ Tecnologia**
**■ Princípio de controle**

Um conversor de frequência retifica a tensão CA da rede para uma tensão CC, após o que ele transforma essa tensão para uma tensão CA de amplitude e frequência variáveis.

Daí o motor recebe uma tensão e frequência variáveis que permitem um controle de velocidade infinitamente variável dos motores CA trifásicos e normais.


**1. Tensão da rede**

- 1 x 220 - 240 V CA, 50 / 60 Hz
- 3 x 200 - 240 V CA, 50 / 60 Hz
- 3 x 380 - 480 V CA, 50 / 60 Hz

**2. Retificador**

Retificador trifásico tipo ponte que retifica a corrente CA em corrente CC.

**3. Circuito intermediário**

Tensão CC  $\cong \sqrt{2}$  x tensão da rede [V].

**4. Bobinas do circuito intermediário**

Uniformizam a corrente do circuito intermediário e limitam a carga na tensão da rede e nos componentes (transformador de linha, cabos, fusíveis e contactores).

**5. Condensador do circuito intermediário**

Uniformiza a tensão no circuito intermediário.

**6. Inversor**

Converte a tensão CC em uma tensão CA variável de frequência variável.

**7. Tensão do motor**

Tensão CA variável, depende da fonte de alimentação. Frequência variável: 0,2 - 132 / 1 - 1000 Hz.

**8. Cartão de controle**

É aqui onde o computador controla o inversor que gera o padrão de pulso pelo qual a tensão CC é convertida em uma tensão CA variável de frequência variável.

**■ Princípio de controle do VLT 2800**

Um conversor de frequência é uma unidade eletrônica capaz de controlar a rotação um motor CA de variação infinita. O conversor de frequência controla a velocidade do motor, convertendo a tensão e a frequência normais da rede, 400 V / 50 Hz, por exemplo, em magnitudes variáveis. Hoje em dia, motores CA controlados por conversores de frequência já existem em todas as fábricas automatizadas.

O VLT da Série 2800 dispõe de um sistema de controle do inversor chamado VVC (Voltage Vector Control). O VVC controla um motor de indução, energizando-o com uma frequência variável e uma tensão apropriada para ele. Se a carga do motor mudar, mudam também sua energização e velocidade. É por isso que a corrente do motor está sendo constantemente medida e é utilizado um modelo de motor para calcular as reais necessidades de tensão do motor, e seu escorregamento.

**■ Entradas e saídas programáveis em quatro Configurações**

No VLT da Série 2800 é possível programar as diferentes entradas de controle e saídas de sinal, bem como selecionar quatro diferentes Configurações, definidos pelo usuário, para a maioria dos parâmetros. É fácil para o usuário programar as funções desejadas no painel de controle ou por intermédio da comunicação serial.

**■ Proteção da tensão da rede**

O VLT da Série 2800 é protegido contra transientes que às vezes ocorrem na rede elétrica; caso o sistema esteja acoplado com um sistema de compensação de fase ou se os fusíveis abrirem durante a queda de raios.

A tensão nominal do motor e um torque pleno podem ser mantidos mesmo com valores de aproximadamente 10% abaixo da tensão da rede.

Como todas as unidades de 400 V no VLT da Série 2800 têm bobinas no circuito intermediário, a quantidade de interferência das harmônicas provocadas pela tensão da rede é muito pequena. Isto proporciona um bom fator de potência (corrente de pico mais baixa), que reduz a carga na instalação da rede.

### ■ Proteções do conversor de frequência

A medição de corrente no circuito intermediário representa uma perfeita proteção do VLT da Série 2800 caso ocorra um curto-circuito ou uma falha no aterramento da ligação do motor.

Um monitoramento constante da corrente do circuito intermediário permite chaveamento na saída do motor, por exemplo, por intermédio de um contactor.

Um eficiente monitoramento da tensão da rede significa que a unidade irá parar caso haja uma queda de fase. Dessa forma, o inversor e os condensadores do circuito intermediário não ficarão sobrecarregados, coisa que reduziria drasticamente a vida útil do conversor de frequência.

O VLT da Série 2800 já vem com proteção de temperatura. Se houver uma sobrecarga térmica, essa função desliga o inversor.

Consulte também a seção *Isolação galvânica (PELV)* para obter outras informações.



#### NOTA!

Esta função não pode proteger os motores individuais no caso de motores ligados em paralelo.

### ■ Isolamento galvânico confiável

No VLT 2800 todas as entradas/saídas digitais, entradas/saídas analógicas e os terminais de comunicação serial são fornecidos a partir de ou ligados aos circuitos compatíveis com os requisitos PELV. O PELV é também compatível com os terminais dos relés, de forma que eles podem ser conectados ao potencial da rede elétrica.

Para obter mais informações, consulte a seção *Isolamento galvânico (PELV)*.

### ■ Proteção avançada motor

O VLT da Série 2800 tem uma proteção eletrônica integral do motor.

O conversor de frequência calcula a temperatura do motor com base na corrente, na frequência e no tempo.

Ao contrário da tradicional proteção bimetálica, a proteção eletrônica é responsável pelo reduzido resfriamento em baixas frequências em função da reduzida velocidade do ventilador (motores com ventilador interno). Esta função não pode proteger os motores individualmente quando esses motores estão ligados em paralelo. A proteção térmica do motor pode ser comparada a um interruptor de proteção do motor, CTI.

Para dar uma máxima proteção contra superaquecimento ao motor, quando coberto ou bloqueado, ou caso o ventilador falhe, você pode instalar um termistor e conectá-lo à entrada do termistor do conversor de frequência (Entrada digital). Consulte o parâmetro 128 *Thermal motor protection*

**■ CE labelling****O que é a etiqueta CE?**

O objetivo das etiquetas CE é evitar obstáculos técnicos às transações comerciais no âmbito dos países da EFTA e da UE (União Européia). A UE introduziu a etiqueta CE como uma forma simples de mostrar se um produto está em conformidade com as diretivas relevantes da UE. A etiqueta CE não informa acerca da qualidade ou especificações do produto. Os conversores de frequência estão cobertos por três diretivas da UE:

**A diretiva de maquinaria (98/37/EEC)**

Todas as máquinas com peças móveis perigosas são abordadas pela diretiva de maquinaria, que entrou em vigor no dia 1º de janeiro de 1995. O conversor de frequência é essencialmente elétrico, por isto não é abrangido pela diretiva de maquinaria. No entanto, se um conversor de frequência for fornecido com o intuito de ser usado em uma máquina, nós fornecemos as informações acerca dos aspectos de segurança que relativos ao conversor de frequência. Estas informações são fornecidas através de uma declaração do fabricante.

**A diretiva de baixa tensão (73/23/EEC)**

Os conversores de frequência devem ser dotados da marca CE em conformidade com a diretiva sobre baixa tensão que entrou em vigor em 1º de janeiro de 1997. Essa diretiva aplica-se a todo equipamento e aparelhos elétricos que usem tensão de 50 a 1.000 Volts CA e de 75 a 1.500 Volts CC. A Danfoss coloca as etiquetas CE de acordo com a diretiva e emite uma declaração de conformidade mediante solicitação.

**A diretiva EMC (89/336/EEC)**

CEM é a abreviação de electromagnetic compatibility (compatibilidade eletromagnética). A presença da compatibilidade eletromagnética significa que a interferência mútua entre os diferentes componentes/aparelhos é tão pequena que não chega a afetar o funcionamento dos aparelhos. A diretiva EMC entrou em vigor no dia 1º de janeiro de 1996. A Danfoss coloca as etiquetas CE de acordo com a diretiva e emite uma declaração de conformidade mediante solicitação. Para que seja possível realizar a instalação correta de acordo com a EMC, este manual traz detalhadas instruções de instalação. Além disso, especificamos as normas com as quais os nossos produtos são compatíveis. Oferecemos os filtros que podem ser vistos nas especificações e fornecemos outros tipos de assistência para assegurar um ótimo resultado de EMC.

Na grande maioria dos casos, o conversor de frequência é usado por profissionais da área, como

um componente complexo que faz parte de uma instalação, sistema ou equipamento maior. É importante observar que a responsabilidade final pelas propriedades de EMC no aparelho, sistema ou instalação reside no instalador.



Esta seção facilita o processo para especificar e colocar o pedido de um VLT 2800.

O conversor de frequências deve ser escolhido com base na corrente do motor, com a unidade sob carga máxima. A corrente de saída nominal do conversor de frequências  $I_{INV}$  deve ser igual ou maior que a corrente exigida pelo motor.

### Escolha do conversor de frequências

#### Tensão da rede elétrica

O VLT 2800 está disponível para duas faixas de tensão da rede: 200-240 V and 380-480 V.

- 1 x 220 - 240 V tensão CA monofásica
- 3 x 200 - 240 V tensão CA trifásica
- 3 x 380 -480 V tensão CA trifásica

Selecione a tensão da rede na qual o conversor de frequências está conectado:

#### 1 x 220 - 240 Volt tensão de rede elétrica

Tipo	Saída de eixo típica $P_{INV}$		Corrente de saída constante máx. $I_{INV}$	Potência de saída constante máx. em 230 V $S_{INV}$
	[kW]	[HP]		
2803	0.37	0.5	2.2	0.9
2805	0.55	0.75	3.2	1.3
2807	0.75	1.0	4.2	1.7
2811	1.1	1.5	6.0	2.4
2815	1.5	2.0	6.8	2.7

#### 3 x 200 -240 Volt tensão de rede elétrica

Tipo	Saída de eixo típica $P_{INV}$		Corrente de saída constante máx. $I_{INV}$	Potência de saída constante máx. em 230 V $S_{INV}$
	[kW]	[HP]		
2803	0.37	0.5	2.2	0.9
2805	0.55	0.75	3.2	1.3
2807	0.75	1.0	4.2	1.7
2811	1.1	1.5	6.0	2.4
2815	1.5	2.0	6.8	2.7
2822	2.2	3.0	9.6	3.8
2840	3.7	5.0	16.0	6.4

#### 3 x 380 - 480 Volt tensão de rede elétrica

Tipo	Saída de eixo típica $P_{INV}$		Corrente de saída constante máx. $I_{INV}$	Potência de saída constante máx. em 400 V $S_{INV}$
	[kW]	[HP]		
2805	0.55	0.75	1.7	1.1
2807	0.75	1.0	2.1	1.7
2811	1.1	1.5	3.0	2.0
2815	1.5	2.0	3.7	2.6
2822	2.2	3.0	5.2	3.6
2830	3.0	4.0	7.0	4.8
2840	4.0	5.0	9.1	6.3
2855	5.5	7.5	12.0	8.3
2875	7.5	10.0	16.0	11.1
2880	11	15	24	16.6
2881	15	20	32	22.2
2882	18.5	25	37.5	26.0

**■ Invólucro**

Todas as unidades VLT 2800 são fornecidas com invólucro IP 20 por padrão.

Esse nível de invólucro é ideal para a montagem do painel em áreas onde é necessário um alto grau de proteção; ao mesmo tempo, os invólucros IP 20 permitem instalação lado a lado, sem a necessidade de qualquer equipamento adicional de esfriamento. As unidades IP 20 podem ser atualizadas para a NEMA 1 com o ajuste de uma tampa terminal. Veja o número do pedido da tampa terminal em *Acessórios para o VLT 2800*.

Além disso, as unidades VLT 2880-82 são fornecidas com invólucro Nema 1 por padrão.

---

**■ Freio**

O VLT 2800 está disponível com ou sem um módulo de freio integrado. Consulte também a seção intitulada *Resistências de freio* para fazer o pedido de uma Resistência de freio.

---

**■ Filtro RFI**

O VLT 2800 está disponível com ou sem um filtro 1A RFI integrado. O filtro 1A RFI integrado é compatível com as normas CEM EN 55011-1A.

Com um filtro RFI integrado, existe compatibilidade com EN 55011-1B, com um cabo blindado do motor de no máximo 15 metros no VLT 2803-2815 1 x 220-240 Volts.

O VLT 2880-82 com filtro 1B integral é compatível com a norma EMC EN 50011 - 1B

---

**■ Filtro de harmônicas**

As correntes de harmônicas não afetam diretamente o consumo de energia elétrica, porém aumentam as perdas de calor na instalação (transformador, cabos). É por isso que, em um sistema com uma porcentagem relativamente elevada de carga no retificador, é importante manter as correntes de harmônicas em um nível baixo para evitar uma sobrecarga no transformador e uma alta temperatura no cabo. Com o objetivo de assegurar baixas correntes de harmônicas, o VLT 2822 3 x 200-240 V e o VLT 2805-2882 380-480 V são equipados com indutores no circuito intermediário por padrão. Isso reduz a corrente de entrada  $I_{RMS}$  geralmente em 40 %.

Observe que as unidades 1 x 220-240 V não são fornecidas com indutores no circuito intermediário.

---

**■ Protocolo FC**

Os conversores de frequência da Danfoss conseguem executar muitas funções diferentes em um sistema de monitoramento. O conversor de frequência pode ser diretamente integrado a um sistema de vigilância global, que permite que os dados do processo detalhados sejam transferidos através de comunicação serial.

O protocolo padrão é baseado em um sistema de barramento RS 485 com uma velocidade de transmissão máxima de 9.600 bauds. Por padrão, há suporte para os seguintes perfis de unidade:

- Unidade FC, que é um perfil adaptado para a Danfoss.
- Profidrive, que dá suporte ao perfil profidrive.

Consulte *Comunicação serial para VLT 2800* para obter mais detalhes sobre a estrutura do telegrama e o perfil da unidade.

---

**■ Opção Fieldbus**

Os crescentes requisitos de informação no mercado tornam necessário coletar ou visualizar muitos dados de processo diferentes. Os importantes dados do processo ajudam o técnico do sistema no monitoramento diário do sistema. As grandes quantidades de dados envolvidos nos principais sistemas despertam o interesse por velocidades de transmissão superiores a 9.600 bauds.

**Profibus**

Profibus é um sistema de barramento de campo, que pode ser usado para conectar dispositivos de automação como, por exemplo, sensores e atuadores, aos controles através de um cabo de dois condutores. O Profibus DP é um protocolo de comunicação muito rápido feito especialmente para comunicação entre o sistema de automação e vários tipos de equipamentos. Profibus é uma marca registrada.

**DeviceNet**

DeviceNet os sistemas de barramento de campo podem ser usados para conectar dispositivos de automação como, por exemplo, sensores

e atuadores, aos controles através de um cabo condutor de quatro fios.

O DeviceNet é um protocolo de comunicação de média velocidade feito especialmente para comunicação entre o sistema de automação e vários tipos de equipamentos.

As unidades com o protocolo DeviceNet não podem ser controladas pelos protocolos FC e Profidrive.

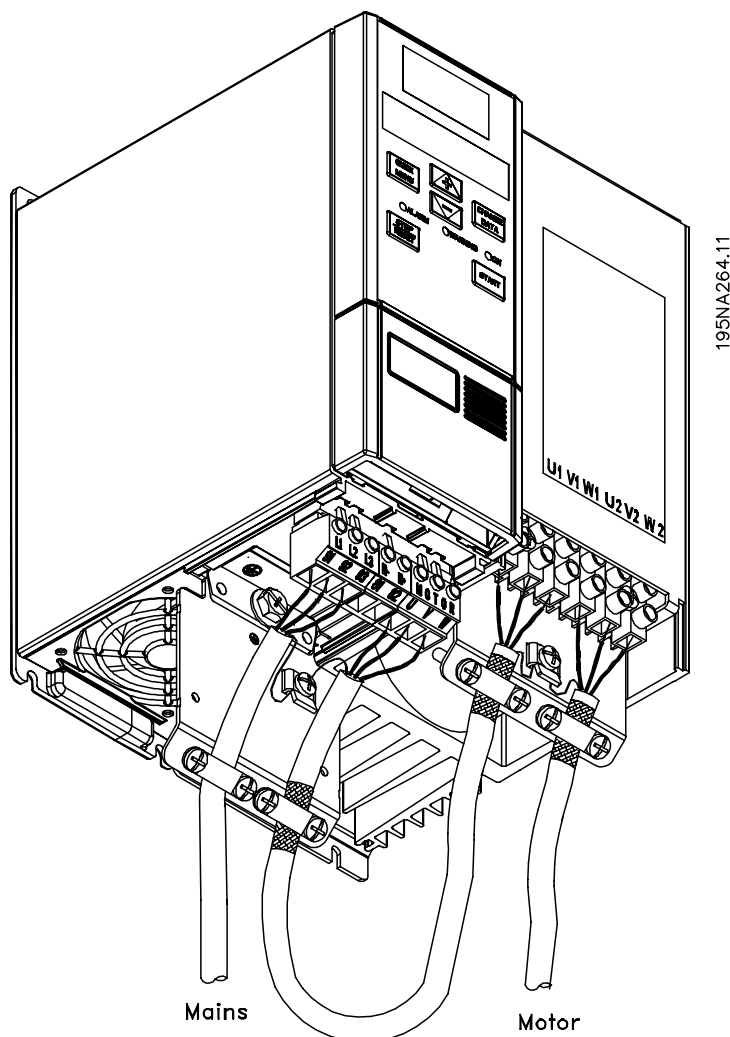
O VLT Software Dialog pode ser usado no conector D-Sub.

---

### ■ Bobinas do motor

Ao ajustar o módulo de bobina do motor entre o VLT 2800 e o motor, é possível usar até 200

metros de cabo de motor não-blindado ou 100 metros de cabo de motor blindado. O módulo de bobina do motor possui um invólucro IP 20 e pode ser instalado lado a lado.



### Dados técnicos para bobinas do motor do VLT 2803-2875

Comprimento máx. do cabo (não-blindado) <sup>1)</sup>	200 m
Comprimento máx. do cabo (blindado) <sup>1)</sup>	100 m
Invólucro	IP 20
Corrente nominal máx. <sup>1)</sup>	16 A
Tensão máx. <sup>1)</sup>	480 V CA
Distância mín. entre o VLT e a bobina do motor	Lado a lado
Distância mín. acima e abaixo da bobina do motor	100 mm
Dimensões A x L x P (mm) <sup>2)</sup>	200 x 90 x 152
Peso	3,8 kg

1) Parâmetro 411 *Freqüência de chaveamento* = 4.500 Hz.

2) Para obter as dimensões mecânicas, consulte *Dimensões mecânicas*.

Veja o número do pedido do módulo de bobina do motor em *Acessórios para o VLT 2800*.

### ■ Filtro RFI 1B

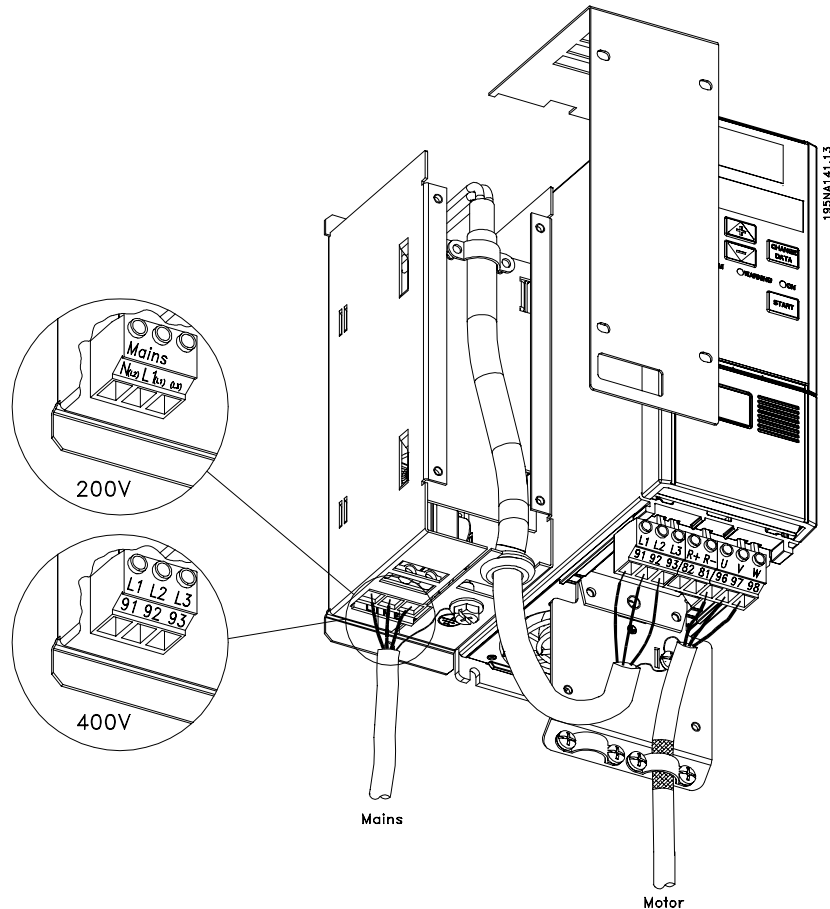
Todos os conversores de frequência provocarão ruído eletromagnético na rede elétrica quando estiverem funcionando. Um filtro de RFI (interferência de radiofrequência) reduzirá o ruído eletromagnético na rede elétrica. Sem um filtro de RFI, há um risco de que um conversor de frequência danifique outros componentes elétricos

que estejam conectados à rede elétrica, causando portanto interrupção no funcionamento. Ajustando um módulo de filtro RFI 1B entre a rede elétrica e o VLT 2800, este passa a ficar compatível com a norma de EMC, EN 55011-1B.



#### NOTA!:

Para ficar compatível com a EN 55011-1B, o módulo de filtro RFI 1B deve ser colocado juntamente com um VLT 2800, com um filtro 1A RFI integrado.



#### Dados técnicos do filtro RFI 1B do VLT 2803-2875

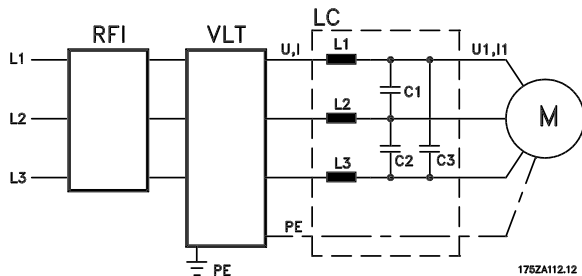
Comprimento máx. do cabo (blindado) 200-240 V	100 m (A 1A: 100 m)
Comprimento máx. do cabo (blindado) 380-480 V	25 m (A 1A: 50 m)
Invólucro	IP 20
Corrente nominal máx.	16 A
Tensão máx.	480 V CA
Tensão máx. para a terra	300 V CA
Distância mín. entre o VLT e o filtro RFI 1B	Lado a lado
Distância mín. acima e abaixo do filtro RFI 1B	100 mm
Dimensões A x L x P (mm)	200 x 60 x 87
Peso	0,9 kg

Consulte o número do pedido do módulo de filtro RFI 1B em *Acessórios para o VLT 2800*.

### ■ Filtro de RFI 1B/LC

O filtro de RFI 1B/LC contém um módulo de RFI compatível com a norma EN 55011-1B e um filtro LC que reduz o ruído acústico.

#### Filtro LC



Quando um motor é controlado por um conversor de freqüências, às vezes pode-se ouvir o ruído acústico do motor. O ruído, devido à maneira com que o motor foi projetado, é gerado sempre que um dos contatos do inversor é ativado, no conversor de freqüências. A freqüência do ruído acústico, portanto, corresponde à freqüência de conexão do conversor de freqüências.

O filtro reduz a  $du/dt$  da tensão, a tensão de pico  $U_{peak}$  e a corrente de ripple  $\Delta I$  para o motor, de modo que a corrente e a tensão são quase senoidais. Desse modo, o ruído acústico do motor é reduzido ao mínimo.

Devido à corrente de ripple nas bobinas, algum ruído é gerado por elas. Este problema pode ser completamente resolvido colocando-se o filtro dentro de um gabinete ou equivalente.

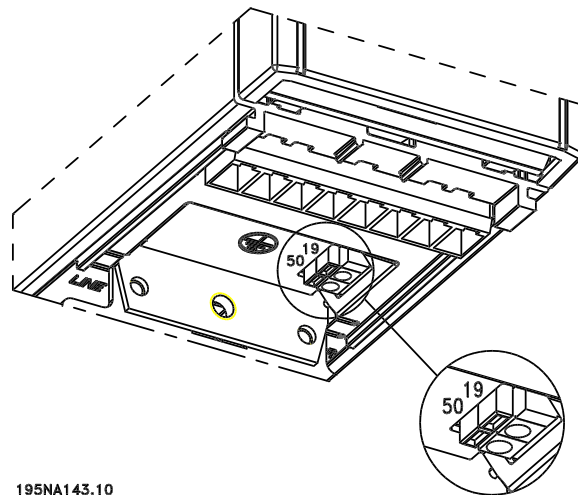
A Danfoss pode fornecer um filtro LC para o conversor de freqüências, que abafa o ruído acústico do motor. Antes que os filtros entrem em funcionamento, garanta que:

- a corrente nominal foi observada
- a tensão da rede elétrica é de 200-480 V
- o parâmetro 412 *Freqüência de chaveamento variável* esteja definida como *Filtro LC instalado* [3]
- a freqüência de saída máxima é 120 Hz

Consulte o desenho na próxima página.

### Instalação do termistor (PTC)

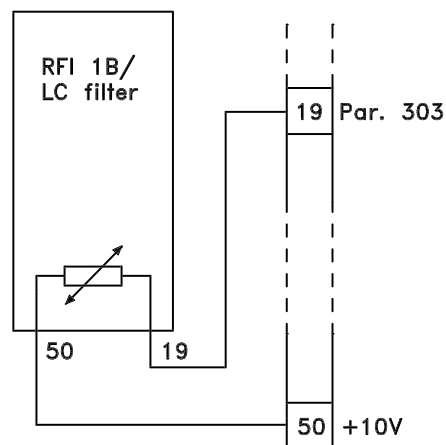
O filtro de RFI 1B/LC possui um termistor (PTC) integral, que é ativado caso ocorra um superaquecimento. O conversor de freqüências pode ser programado para parar o motor e ativar um alarme através de uma saída de relé ou saída digital, caso o termistor seja ativado.



195NA143.10

O termistor deve estar conectado entre o terminal 50 (+10V) e uma das entradas digitais 18, 19, 27 e 29. No parâmetro 128 *Proteção térmica do motor* são selecionados *Advertência de termistor* [1] ou *Desarme de termistor* [2].

O termistor é conectado da seguinte forma:



195NA144.10

Introdução ao VLT 2800

### ■ Filtro RFI 1B/LC



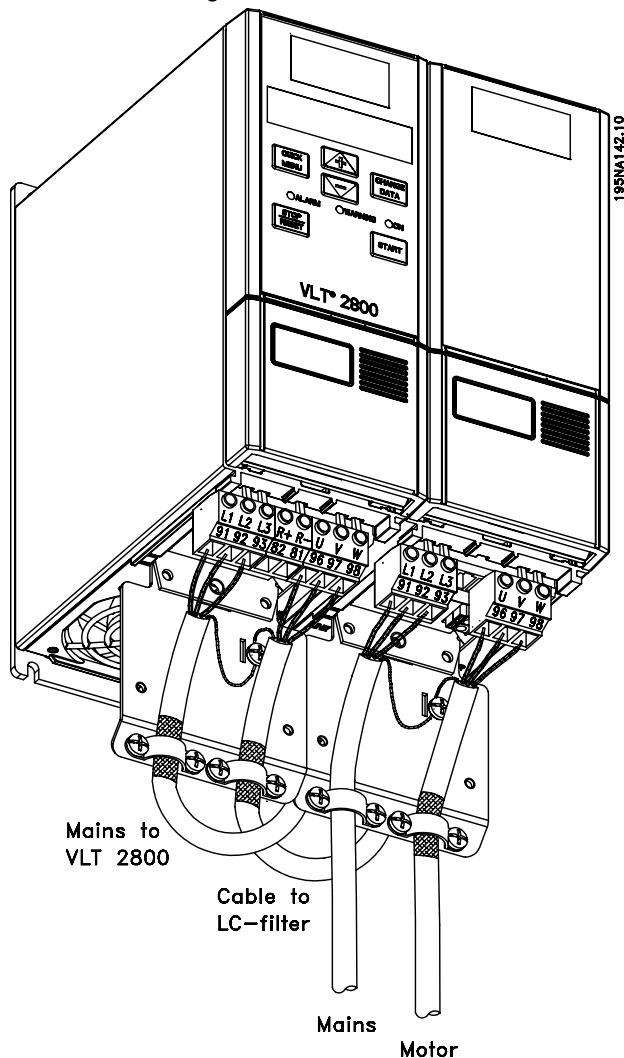
#### NOTA!:

Para estar compatível com a EN 55011-1B, o módulo de filtro RFI 1B deve ser colocado em um VLT 2800, com um filtro 1A RFI integrado.



#### NOTA!:

O filtro 1B/LC não é adequado para os dispositivos de 200 V devido à elevada corrente de entrada 1Ø.



Dados técnicos do filtro RFI 1B/LC do VLT 2803-2840	
Comprimento máx. do cabo (blindado) 380-480 V	25 m (A 1A: 50 m)
Invólucro	IP 20
Corrente nominal máx.	4,0 (Nº do pedido: 195N3100); 9,1 (Nº do pedido: 195N3101)
Tensão máx.	480 V AC
Tensão máx. para a terra	300 V AC
Distância mín. entre o VLT e o filtro RFI 1B/LC	Lado a lado
Distância mín. acima e abaixo do filtro RFI 1B/LC	100 mm
Dimensões 195N3100 4.0 A A x L x P (mm)	200 x 75 x 168
Dimensões 195N3101 9.1 A A x L x P (mm)	267,5 x 90 x 168
Peso 195N3100 4.0 A	2,4 kg
Peso 195N3101 9.1 A	4,0 kg

**■ Filtro de EMC para cabos de motor longos**

**NOTA!:**

Para estar em conformidade com a norma EN 55011-1A, o filtro de EMC deve estar instalado em um VLT 2800 com um filtro de RFI 1A integrado.


**NOTA!:**

Defina a frequência de chaveamento, no parâmetro 411, em 4.500 Hz


**NOTA!:**

Posição de instalação do conversor de frequências: Somente vertical.

**Dados técnicos do filtro de EMC para cabos de motor longos do VLT 2805-2875 380-480 V**

Comprimento máx. do cabo (blindado/encapado metalicamente)	VLT 2805-2815 380-480 V: 100 m VLT 2822-2840 380-480 V: 100 m VLT 2855-2875 380-480 V: 150 m
Invólucro	IP 20
Corrente nominal máx.	192H4719: 3,2 A, 192H4720: 9,0 A, 192H4893: 16 A
Faixa da tensão de entrada	3 x 380-480 V ± 10%
Frequência da rede elétrica	50-60 Hz
Entrada	Terminais 2,5 mm <sup>2</sup> (192H4893 4 mm <sup>2</sup> )
Saída	Cordão elétrico flexível com luvas
Projeto	Proteção metálica (apropriada para montagem em piso e pela lateral do VLT 2800)
Distância mín. acima e abaixo do filtro	100 mm
Temperatura ambiente	T <sub>a</sub> = 50 °C
Dimensões 192H4719 A x L x P (mm) <sup>1</sup>	244 x 75 x 45
Dimensões 192H4720 A x L x P (mm) <sup>1</sup>	313 x 90 x 50
Dimensões 192H4893 A x L x P (mm) <sup>1</sup>	313 x 140 x 50

Consulte os códigos para colocação de pedido do filtro de EMC para cabos de motor longos, em *Acessórios para o VLT 2800*

<sup>1</sup>Para desenho e dimensões detalhadas adicionais, consulte *Dimensões mecânicas*

**■ Unidade de controle**

O conversor de frequências sempre é fornecido com uma unidade de controle integral.

Todos as exibições são no formato de um display tipo LED de seis dígitos que, em condições normais de operação, pode mostrar continuamente um item de dados operacionais. Como suplementos do display, existem três indicadores luminosos de tensão (ON), advertência (WARNING) e alarme (ALARM). A maioria das configurações de parâmetros do conversor de frequências pode ser imediatamente alterada por meio do painel de controle integrado.

Um painel de controle LCP 2, para ser conectado através de um conector à parte frontal do conversor de frequências, está disponível como opcional. O painel de controle LCP 2 pode ser instalado a uma distância de até 3 metros do conversor de frequências; por exemplo, em um painel frontal, por intermédio do kit de montagem que acompanha o sistema. Todos os dados são exibidos por intermédio de um display alfanumérico de quatro linhas que, em operação normal, consegue mostrar 4 itens de dados operacionais e 3 modos de operação

de forma contínua. Durante a programação, são exibidas todas as informações necessárias para uma configuração rápida e eficiente de parâmetros do conversor de frequências. Como suplementos do display, existem três indicadores luminosos de tensão (ON), advertência (WARNING) e alarme (ALARM). A maioria dos Setups de parâmetros do conversor de frequências pode ser imediatamente alterada a partir do painel de controle LCP 2. Consulte também a seção *A unidade de controle LCP 2* no Guia de Design.



**■ Códigos para colocação de pedido do VLT 2800 200-240 V**

<b>0,37 kW 1 x 220-240 V / 3 x 200-240 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N0001
-	SB	-	-	195N0002
R1	ST	-	-	195N0003
R1	SB	-	-	195N0004
-	ST	✓	-	195N0005
-	SB	✓	-	195N0006
R1	ST	✓	-	195N0007
R1	SB	✓	-	195N0008
-	ST	-	✓	195N0009
-	SB	-	✓	195N0010
R1	ST	-	✓	195N0011
R1	SB	-	✓	195N0012

<b>0,55 kW 1 x 220-240 V / 3 x 200-240 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N0013
-	SB	-	-	195N0014
R1	ST	-	-	195N0015
R1	SB	-	-	195N0016
-	ST	✓	-	195N0017
-	SB	✓	-	195N0018
R1	ST	✓	-	195N0019
R1	SB	✓	-	195N0020
-	ST	-	✓	195N0021
-	SB	-	✓	195N0022
R1	ST	-	✓	195N0023
R1	SB	-	✓	195N0024

<b>0,75 kW 1 x 220-240 V / 3 x 200-240 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N0025
-	SB	-	-	195N0026
R1	ST	-	-	195N0027
R1	SB	-	-	195N0028
-	ST	✓	-	195N0029
-	SB	✓	-	195N0030
R1	ST	✓	-	195N0031
R1	SB	✓	-	195N0032
-	ST	-	✓	195N0033
-	SB	-	✓	195N0034
R1	ST	-	✓	195N0035
R1	SB	-	✓	195N0036

<b>1,1 kW 1 x 220-240 V / 3 x 200-240 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N0037
-	SB	-	-	195N0038
R1	ST	-	-	195N0039
R1	SB	-	-	195N0040
-	ST	✓	-	195N0041
-	SB	✓	-	195N0042
R1	ST	✓	-	195N0043
R1	SB	✓	-	195N0044
-	ST	-	✓	195N0045
-	SB	-	✓	195N0046
R1	ST	-	✓	195N0047
R1	SB	-	✓	195N0048

<b>1,5 kW 1 x 220-240 V / 3 x 200-240 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N0049
-	SB	-	-	195N0050
R1	ST	-	-	195N0051
R1	SB	-	-	195N0052
-	ST	✓	-	195N0053
-	SB	✓	-	195N0054
R1	ST	✓	-	195N0055
R1	SB	✓	-	195N0056
-	ST	-	✓	195N0057
-	SB	-	✓	195N0058
R1	ST	-	✓	195N0059
R1	SB	-	✓	195N0060

<b>2,2 kW 3 x 200 -240 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N0061
-	SB	-	-	195N0062
R1	ST	-	-	195N0063
R1	SB	-	-	195N0064
-	ST	✓	-	195N0065
-	SB	✓	-	195N0066
R1	ST	✓	-	195N0067
R1	SB	✓	-	195N0068
-	ST	-	✓	195N0069
-	SB	-	✓	195N0070
R1	ST	-	✓	195N0071
R1	SB	-	✓	195N0072

3,7 kW		3 x 200 -240 V		
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1073
-	SB	-	-	195N1074
R1	ST	-	-	195N1076
R1	SB	-	-	195N0076
-	ST	✓	-	195N0077
-	SB	✓	-	195N0078
R1	ST	✓	-	195N0079
R1	SB	✓	-	195N0080
-	ST	-	✓	195N0081
-	SB	-	✓	195N0082
R1	ST	-	✓	195N0083
R1	SB	-	✓	195N0084

ST: Unidade padrão

SB: Unidade padrão com freio integrado.

R1: Com opção de filtro de RFI, em conformidade com EN 55011-1A.



**NOTA!:**

Para o VLT 2803-2815 com filtro R1 só é possível conectar uma tensão monofásica de rede 1 x 220 - 240 Volt.

**■ Códigos para colocação de pedido do VLT 2800 380-240 V**

<b>0,55 kW VLT 2805 3 x 380-480 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1001
-	SB	-	-	195N1002
R1	ST	-	-	195N1003
R1	SB	-	-	195N1004
-	ST	✓	-	195N1005
-	SB	✓	-	195N1006
R1	ST	✓	-	195N1007
R1	SB	✓	-	195N1008
-	ST	-	✓	195N1009
-	SB	-	✓	195N1010
R1	ST	-	✓	195N1011
R1	SB	-	✓	195N1012

<b>0,75 kW VLT 2807 3 x 380-480 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1013
-	SB	-	-	195N1014
R1	ST	-	-	195N1015
R1	SB	-	-	195N1016
-	ST	✓	-	195N1017
-	SB	✓	-	195N1018
R1	ST	✓	-	195N1019
R1	SB	✓	-	195N1020
-	ST	-	✓	195N1021
-	SB	-	✓	195N1022
R1	ST	-	✓	195N1023
R1	SB	-	✓	195N1024

<b>1,1 kW VLT 2811 3 x 380-480 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1025
-	SB	-	-	195N1026
R1	ST	-	-	195N1027
R1	SB	-	-	195N1028
-	ST	✓	-	195N1029
-	SB	✓	-	195N1030
R1	ST	✓	-	195N1031
R1	SB	✓	-	195N1032
-	ST	-	✓	195N1033
-	SB	-	✓	195N1034
R1	ST	-	✓	195N1035
R1	SB	-	✓	195N1036

<b>1,5 kW VLT 2815 3 x 380-480 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1037
-	SB	-	-	195N1038
R1	ST	-	-	195N1039
R1	SB	-	-	195N1040
-	ST	✓	-	195N1041
-	SB	✓	-	195N1042
R1	ST	✓	-	195N1043
R1	SB	✓	-	195N1044
-	ST	-	✓	195N1045
-	SB	-	✓	195N1046
R1	ST	-	✓	195N1047
R1	SB	-	✓	195N1048

<b>2,2 kW VLT 2822 3 x 380-480 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1049
-	SB	-	-	195N1050
R1	ST	-	-	195N1051
R1	SB	-	-	195N1052
-	ST	✓	-	195N1053
-	SB	✓	-	195N1054
R1	ST	✓	-	195N1055
R1	SB	✓	-	195N1056
-	ST	-	✓	195N1057
-	SB	-	✓	195N1058
R1	ST	-	✓	195N1059
R1	SB	-	✓	195N1060

<b>3,0 kW VLT 2830 3 x 380-480 V</b>				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1061
-	SB	-	-	195N1062
R1	ST	-	-	195N1063
R1	SB	-	-	195N1064
-	ST	✓	-	195N1065
-	SB	✓	-	195N1066
R1	ST	✓	-	195N1067
R1	SB	✓	-	195N1068
-	ST	-	✓	195N1069
-	SB	-	✓	195N1070
R1	ST	-	✓	195N1071
R1	SB	-	✓	195N1072

## VLT® da Série 2800

4,0 kW VLT 2840 3 x 380-480 V				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1073
-	SB	-	-	195N1074
R1	ST	-	-	195N1075
R1	SB	-	-	195N1076
-	ST	✓	-	195N1077
-	SB	✓	-	195N1078
R1	ST	✓	-	195N1079
R1	SB	✓	-	195N1080
-	ST	-	✓	195N1081
-	SB	-	✓	195N1082
R1	ST	-	✓	195N1083
R1	SB	-	✓	195N1084

5,5 kW VLT 2855 3 x 380-480 V				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1085
-	SB	-	-	195N1086
R1	ST	-	-	195N1087
R1	SB	-	-	195N1088
-	ST	✓	-	195N1089
-	SB	✓	-	195N1090
R1	ST	✓	-	195N1091
R1	SB	✓	-	195N1092
-	ST	-	✓	195N1093
-	SB	-	✓	195N1094
R1	ST	-	✓	195N1095
R1	SB	-	✓	195N1096

7,5 kW VLT 2875 3 x 380-480 V				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1097
-	SB	-	-	195N1098
R1	ST	-	-	195N1099
R1	SB	-	-	195N1100
-	ST	✓	-	195N1101
-	SB	✓	-	195N1102
R1	ST	✓	-	195N1103
R1	SB	✓	-	195N1104
-	ST	-	✓	195N1105
-	SB	-	✓	195N1106
R1	ST	-	✓	195N1107
R1	SB	-	✓	195N1108

11 kW VLT 2880 3 x 380-480 V				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1109
-	SB	-	-	195N1110
R3	ST	-	-	195N1111
R3	SB	-	-	195N1112
-	ST	✓	-	195N1113
-	SB	✓	-	195N1114
R3	ST	✓	-	195N1115
R3	SB	✓	-	195N1116
-	ST	-	✓	195N1117
-	SB	-	✓	195N1118
R3	ST	-	✓	195N1119
R3	SB	-	✓	195N1120

15 kW VLT 2881 3 x 380-480 V				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1121
-	SB	-	-	195N1122
R3	ST	-	-	195N1123
R3	SB	-	-	195N1124
-	ST	✓	-	195N1125
-	SB	✓	-	195N1126
R3	ST	✓	-	195N1127
R3	SB	✓	-	195N1128
-	ST	-	✓	195N1129
-	SB	-	✓	195N1130
R3	ST	-	✓	195N1131
R3	SB	-	✓	195N1132

18.5 kW VLT 2882 3 x 380-480 V				
RFI	Unidade	Profibus DP	DeviceNet	Nº do pedido
-	ST	-	-	195N1133
-	SB	-	-	195N1134
R3	ST	-	-	195N1135
R3	SB	-	-	195N1136
-	ST	✓	-	195N1137
-	SB	✓	-	195N1138
R3	ST	✓	-	195N1139
R3	SB	✓	-	195N1140
-	ST	-	✓	195N1141
-	SB	-	✓	195N1142
R3	ST	-	✓	195N1143
R3	SB	-	✓	195N1144

ST: Unidade padrão

SB: Unidade padrão com freio integrado.

R1: Com filtro de RFI que atenda a EN 55011-1A.

R3: Com filtro de RFI que atenda a EN 55011-1B.

VLT 28  -P-T-B20-S-R-DB-F   

**Faixa de potência**

**Aplicação**  
Process

**Tensões de alimentação**

1x220-240V

3x200-240V

3x200-240V

3x380-480 V

**Grau proteção**  
IP 20

**Opções de hardware**

Opção básica

Básico com freio

**Filtro RFI**

Sem filtro

Com filtro integral 1A (2803-2875)

Com filtro integral 1B (2880-2882)

Com filtro integral 1A Para uso RCD

Com filtro integral 1A Para uso IT-rede (2805-2840)

**Unidade de controle (LCP)**

Display LCP incorporado

Display LCP como opção

Código: 175N0131

Cabo para display - código: 175Z0929

**Opção da placa de bus**

Sem profibus DP

Com profibus DP 3 MBit/s

Com profibus DP 12 MBit/s

Com DeviceNet

2803	0.37	KW
2805	0.55	KW
2807	0.75	KW
2811	1.1	KW
2815	1.5	KW
2822	2.2	KW
2840	3.7	KW
2805	0.55	KW
2807	0.75	KW
2811	1.1	KW
2815	1.5	KW
2822	2.2	KW
2830	3.0	KW
2840	4.0	KW
2855	5.5	KW
2875	7.5	KW
2880	11.0	KW
2881	15.0	KW
2882	18.5	KW

S2 \*

D2 \*\*

T2

T4

B20

ST

SB

R0

R1

R3

R4 \*\*\*

R5 \*\*\*\*

DB

F00

F10

F12

F30

**Quantidade**

**Data de entrega solicitada**

**Emcomendado por:**

**Data:** \_\_\_\_\_

Tire uma copia deste formulario de pedido.  
Preencha-o e envie do eseritorio do  
Danfoss mais proximo

195NA026.18

\* S2 = A unidade so pode ser solicitada com filtro RFI  
\*\*D2 = A unidade não pode ser solicitada com filtro RFI  
\*\*\* = A unidade so pode ser solicitada com S2  
\*\*\*\* = A unidade so pode ser solicitada com T4

**■ Ferramentas de software de PC****Software de PC - MCT 10**

Todas as unidades são equipadas com uma porta de comunicação serial. Fornecemos uma ferramenta de PC para comunicação entre PC e conversor de frequência, VLT Motion Control Tool MCT 10 Set-up Software.

**MCT 10 Set-up Software**

O MCT 10 é uma ferramenta interativa utilizada para definir parâmetros em nossos conversores de frequência.

O MCT 10 Set-up Software será útil para:

- Planejar uma comunicação de rede off-line. O MCT 10 contém um banco de dados completo de conversor de frequência
- Transferir conversores de frequência on-line
- Salvar programações de todos os conversores de frequência
- Substituir uma unidade em uma rede
- Expandir uma rede existente
- Unidades a serem desenvolvidas posteriormente serão suportadas

Suporte ao MCT 10 Set-up Software Profibus DP-V1 via uma conexão Mestre classe 2. Isso permite parâmetros de leitura/gravação on-line em um conversor de frequência via a rede Profibus. Não será necessária uma rede de comunicação extra.

**Módulos do MCT 10 Set-up Software**

Os seguintes módulos são incluídos no pacote do software:

**MCT 10 Set-up Software**

Configuração de parâmetros  
Copiar para/de conversores de frequência  
Documentação e impressão de configurações de parâmetros inclusive diagramas

**SyncPos**

Criação do programa SyncPos

**Número do pedido:**

Peça o CD que contém o MCT 10 Set-up Software usando o número de código 130B1000.

**Software de PC - VLT Software Dialog:**

Para uma única instalação de unidade ou várias, um pacote de software básico, VLT Software Dialog, está disponível. Peça usando o número de código 175Z0967.

**■ Acessórios para o VLT 2800**

Tipo	Descrição	Cód. para colocação de pedido
Bobina do motor	O módulo da bobina do motor pode ser usado para o VLT 2803-2875	195N3110
Filtro de RFI 1B	O módulo do filtro de RFI 1B pode ser usado para o VLT 2803-2875	195N3103
Filtro de RFI 1B/LC de 4 A	O filtro de RFI 1B/LC 4 A pode ser usado para o VLT 2803-2805 200-240 V e VLT 2805-2815 380-400 V	195N3100
Filtro de RFI 1B/LC de 9,1 A	O filtro de RFI 1B/LC de 9,1 A pode ser usado para VLT 2807-2815 200-240 V e VLT 2822-2840 380-400 V	195N3101
Filtro de EMC	O filtro de EMC para cabos de motor longos pode ser utilizado para o VLT 2805-2815 380-480 V	192H4719
Filtro de EMC	O filtro de EMC para cabos de motor longos pode ser utilizado para o VLT 2822-2840 380-480 V	192H4720
Filtro de EMC	O filtro de EMC para cabos de motor longos pode ser utilizado para o VLT 2855-2875 380-480 V	192H4893
Cobertura do terminal NEMA 1	VLT 2803-2815 200-240 V, VLT 2805-2815 380-480 V	195N1900
Cobertura do terminal NEMA 1	VLT 2822 200-240 V, VLT 2822-2840 380-480 V	195N1901
Cobertura do terminal NEMA 1	VLT 2840 200-240 V, VLT 2855-2875 380-480 V	195N1902
Tampa superior IP 21	VLT 2803-2815 200-240 V, VLT 2805-2815 380-480 V	195N2118
Tampa superior IP 21	VLT 2822 200-240 V, VLT 2822-2840 380-480 V	195N2119
Tampa superior IP 21	VLT 2840 200-240 V, VLT 2855-2875 380-480 V	195N2120
Tampa superior IP 21	VLT 2880-2882 380-480 V	195N2126
unidade de controle LCP 2	Painel de controle LCP 2 para programação do conversor de frequências	175N0131
Cabo para a unidade de controle LCP 2	Cabo do LCP 2 para o conversor de frequências	175Z0929
Cabo do DeviceNet	Cabo para conexão do DeviceNet	195N3113
Kit de montagem remota do LCP 2	Kit de montagem remota do LCP 2 (incl. cabo de 3 m, excl. LCP 2)	175Z0850
LOP (Local Operation Pad)	O LOP pode ser usado para definir a referência e a partida/parada por meio dos terminais de controle.	175N0128
VLT Software Dialog	Versão <sup>1</sup> em CD-ROM	175Z0967
MCT 10	Software de Set-up	130B1000
Dissipador de calor externo, pequeno <sup>2</sup>	L x A x P = 222 x 450 x 65mm <sup>3</sup>	195N3111
Dissipador de calor externo, grande <sup>2</sup>	L x A x P = 288 x 450 x 71mm <sup>3</sup>	195N3112

1) Incl. os módulos Basis, Logging, Template, Guided Tour em 6 idiomas (dinamarquês, inglês, alemão, italiano, espanhol e francês).

2) Para obter mais informações, consulte VLT 2800 Cold Plate Instruction MI28D102.

### ■ Frenagem dinâmica

Com o VLT 2800, a dinâmica qualidade de frenagem de uma aplicação pode ser melhorada ou com a ajuda de resistores de freio ou com a frenagem CA.

A Danfoss oferece uma gama completa de resistores de freio para todos os conversores de frequência VLT 2800.

O *resistor de freio* serve para aplicar uma carga ao circuito intermediário durante a frenagem, daí garantindo que a potência do freio possa ser absorvida pelo resistor de freio.

Sem um resistor de freio, a tensão do circuito intermediário do conversor de frequência continuaria aumentando, até atingir o corte de proteção. A vantagem de se utilizar um resistor de freio é que as grandes cargas podem ser freiadas rapidamente, como, por exemplo, uma esteira rolante.

A Danfoss escolheu uma solução na qual o resistor de freio não está integrado ao conversor de frequência. Isto traz as seguintes vantagens para o usuário:

- O 'cycle time' do resistor pode ser selecionado conforme necessário.
- O calor gerado pela frenagem pode ser dissipado para fora do gabinete do painel, onde a energia possa eventualmente ser aproveitada.
- Não há superaquecimento dos componentes eletrônicos, mesmo que o resistor de freio esteja superaquecido.

*Frenagem CA* é uma função integrada usada nas aplicações em que há necessidade de uma frenagem dinâmica limitada. A função de frenagem CA permite reduzir a potência do freio no motor, em vez de reduzi-la em um resistor de freio. Esta função destina-se às aplicações nas quais o torque de frenagem exigido é 50% inferior ao torque nominal. Frenagem CA é selecionada no par. 400 *Função de freio*.



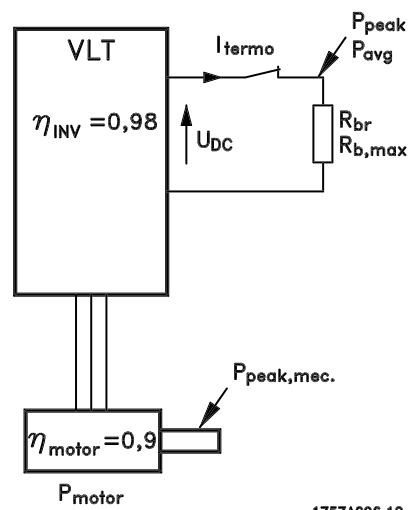
#### NOTA!

O freio CA não pode ser usado se o torque de frenagem exigido for superior a 50% do torque nominal de frenagem. Nesses casos, deve ser usado um resistor de freio.

### ■ Setup do Freio

A figura mostra um Setup do freio com um conversor de frequência.

Nos parágrafos a seguir, podem ser vistas as expressões e siglas utilizadas na figura dos Setups de freio.



### ■ Cálculo da resistência de freio

O exemplo e a fórmula apresentados a seguir só se aplicam ao VLT da Série 2800.

Para assegurar que o conversor de frequência não seja desligado por razões de segurança, quando o motor frear, o valor da resistência é selecionado com base no efeito do pico da frenagem e na tensão do circuito intermediário:

$$R_{br} = \frac{U_{CC}^2}{P_{pico}} \quad [\Omega]$$

Como pode ser visto, a resistência do freio depende da tensão do circuito intermediário (UDC).

Com os conversores de frequência com tensão de alimentação de 3 x 380 - 480 Volts, o freio será ativado com 770 Volts (UDC); se o conversor de frequência tiver uma tensão de alimentação de 3 x 200 - 240 Volts, o freio será ativado com 385 Volts (UDC). Você também pode optar por usar a resistência de freio recomendada pela Danfoss (R\_REC). Isso garante que o conversor de frequência seja capaz de frear no mais alto torque de freio (M\_BR). A resistência recomendada de freio pode ser vista na tabela de pedidos de resistores de freio.

R\_REC calculada como:

$$R_{rec} = \frac{U_{CC}^2 \times 100}{P_{motor} \times M_{br}(\%) \times \eta_{motor} \times \eta_{inv}} \quad [\Omega]$$



#### NOTA!

Lembre-se de verificar se o resistor de freio é capaz de lidar com uma tensão de 850 Volts ou 430 Volts - a menos que sejam usados os resistores de freio da Danfoss.



$\eta_{\text{motor}}$  é tipicamente 0,90 e  $\eta_{\text{INV}}$  é tipicamente 0,98. Para os conversores de frequência de 400 Volts e 200 Volts, respectivamente,  $R_{\text{REC}}$  a 160% de torque de freio pode ser expressa como:

$$400 \text{ volts} \quad R_{\text{rec}} = \frac{420139}{P_{\text{motor}}} \quad [\Omega]$$

$$200 \text{ volts} \quad R_{\text{rec}} = \frac{105035}{P_{\text{motor}}} \quad [\Omega]$$

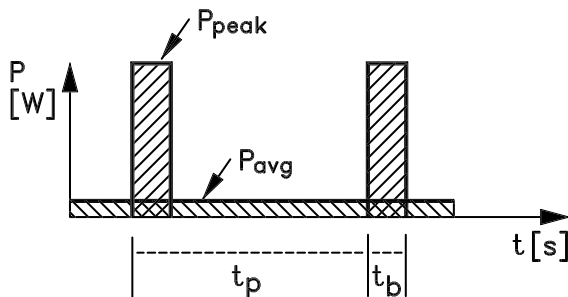


### NOTA!:

A resistência de freio selecionada deve ter um valor ôhmico máximo 10% inferior ao valor recomendado pela Danfoss. Se uma resistência menor de freio for selecionada, há o risco de uma sobrecarga de corrente que pode destruir a unidade.

### ■ Cálculo da potência de frenagem

Ao calcular a potência de frenagem, deve ser assegurado que as potências média e de pico possam ser dissipadas pelo resistor de freio. A potência média é determinada pela duração do processo, ou seja, durante quanto tempo o freio é aplicado com relação ao intervalo de tempo do processo. A potência de pico é determinada pelo torque da frenagem, o que significa que durante a frenagem o resistor de freio deve conseguir dissipar a entrada de energia. A figura mostra a relação entre as potências média e de pico.



175ZA094.11

### ■ Cálculo da potência de pico do resistor de freio

$P_{\text{PEAK, MEC}}$  é a potência de pico através da qual o motor freia o eixo do motor. O cálculo é realizado da seguinte maneira:

$$P_{\text{PEAK, MEC}} = \frac{P_{\text{MOTOR}} \times M_{\text{BR}}(\%)}{100} \quad [W]$$

$P_{\text{PEAK}}$  é o termo que descreve a potência de frenagem transmitida aos resistores de freio quando o motor aplica a frenagem.  $P_{\text{PEAK}}$  é menor que

$P_{\text{PEAK, MEC}}$ , uma vez que a potência é reduzida pela eficiência do motor e do conversor de frequência. O efeito do pico é calculado da seguinte maneira:

$$P_{\text{PEAK}} = \frac{P_{\text{MOTOR}} \times M_{\text{BR}}(\%) \times \eta_{\text{INV}} \times \eta_{\text{MOTOR}}}{100} \quad [W]$$

Se você selecionar o resistor de freio recomendado pela Danfoss ( $R_{\text{REC}}$ ), você terá a certeza de que o resistor de freio irá gerar um torque de freio, no eixo do motor, de 160%.

### ■ Cálculo da potência média no resistor do freio

A potência média é determinada pela duração do processo, ou seja, pelo tempo que o freio é aplicado em relação ao intervalo de tempo do processo. O ciclo ativo da frenagem é calculado da seguinte maneira:

$$\text{Ciclo ativo} = \frac{T_b \times 100}{T_p} \quad [\%]$$

$T_p$  = O tempo de processo em segundos.

$T_b$  = O tempo de frenagem em segundos.

A Danfoss comercializa resistores de freio com ciclos ativos variáveis de até 40% no máximo. Por exemplo, com um ciclo ativo de 10%, os resistores de freio podem suportar  $P_{\text{peak}}$  em 10% do período de duração do processo. Os 90% restantes desse período são consumidos no redirecionamento do calor excedente. A potência média em um ciclo ativo de 10% pode ser calculada da seguinte maneira:

$$P_{\text{avg}} = P_{\text{peak}} \times 10\% \quad [W]$$

A potência média em um ciclo ativo de 40% pode ser calculada da seguinte maneira:

$$P_{\text{avg}} = P_{\text{peak}} \times 40\% \quad [W]$$

Estes cálculos aplicam-se à frenagem intermitente, com períodos de duração de até 120 segundos.



### NOTA!:

Intervalos de tempo mais longos que 120 segundos podem causar um superaquecimento do resistor.

### ■ Frenagem contínua

Para obtenção de uma frenagem contínua, deve ser selecionado um resistor de freio cuja potência

de frenagem constante não exceda a potência média  $P_{AVG}$  do resistor de freio.

Para mais informações, entre em contato com Danfoss.

### ■ Frenagem por injeção CC

Se o enrolamento trifásico do estator for alimentado diretamente com corrente contínua, um campo magnético estacionário  $\Phi$  se estabelecerá no espaço livre do estator, gerando uma tensão a ser induzida nas barras da gaiola do rotor, durante o período em que o rotor estiver em movimento. Como a resistência elétrica da gaiola do rotor é muito baixa, mesmo tensões induzidas diminutas podem criar uma corrente de rotor alta. Esta corrente produzirá um forte efeito de frenagem nas barras e, conseqüentemente, no rotor. À medida que a velocidade diminui, a freqüência da tensão induzida também diminui e, com ela, a impedância indutiva. A resistência ôhmica do rotor torna-se gradualmente dominante e desse modo aumenta o efeito de frenagem, na medida em que a velocidade diminui. O torque de frenagem gerado diminui abruptamente, imediatamente antes da parada, e finalmente cessa quando não houver mais movimento. A frenagem por injeção de corrente contínua é portanto inadequada para manter uma carga efetivamente em repouso.

### ■ Frenagem CA

Quando o motor atua como freio, a tensão de barramento CC aumentará porque a energia é devolvida ao barramento CC. O princípio do freio CA é aumentar a magnetização durante a frenagem e, em conseqüência, aumentar as perdas térmicas do motor. Utilizando o par. 144 no VLT 2800, é possível ajustar o valor do torque do gerador que pode ser aplicado ao motor sem que a tensão do circuito intermediário ultrapasse o nível de advertência.

O torque de frenagem depende da velocidade. Com a função do freio CA ativada e o parâmetro 144 = 1,3 (definido de fábrica) é possível frear com cerca de 50 % do torque nominal abaixo de 2/3 da velocidade nominal e com aproximadamente 25 % da velocidade nominal. A função não funciona em velocidade baixa (abaixo de 1/3 da velocidade nominal do motor). Somente é possível fazê-la funcionar por aproximadamente 30 segundos com o parâmetro 144 maior que 1,2.

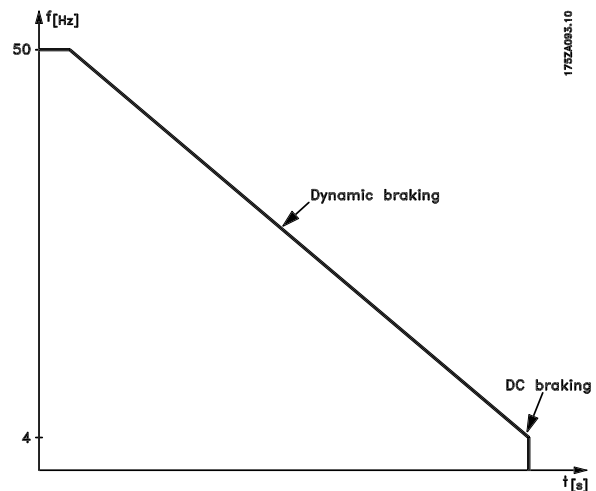


#### NOTA!:

Se o valor do par. 144 for aumentado, a corrente do motor aumentará simultaneamente quando forem aplicadas cargas ao gerador. O parâmetro deve, portanto, ser alterado somente se for garantido que, durante a medição, a corrente do motor em todas as situações operacionais jamais excederá a corrente máxima permitida no motor. Observação: a corrente não pode ser lida a partir do display.

### ■ Frenagem ótima utilizando resistor

A frenagem dinâmica é útil entre a velocidade máxima e uma determinada freqüência mais baixa. Abaixo desta freqüência a frenagem CC deve ser aplicada conforme necessário. A forma mais eficiente de fazê-lo é utilizando uma combinação da frenagem dinâmica com frenagem CC. Consulte a figura abaixo.



#### NOTA!:

Ao mudar de frenagem dinâmica para frenagem CC, haverá um curto período (2-6 milissegundos) em que o torque de frenagem será muito baixo.

Como calcular a freqüência de ativação ótima do freio CC:

$$\text{Escorregamento } S = \frac{n - n_n}{n} \times 100 \quad [\%]$$

$$\text{Velocidade síncrona } n_1 = \frac{f \times 60}{p} \quad [1/\text{min}]$$

f = freqüência

p = no. de pares de pólos

$n_n$  = velocidade do rotor

$$\text{Freqüência de ativação do freio CC} = 2 \times \frac{S \times f}{100} \quad [\text{Hz}]$$

### ■ Cabo do freio

Comprimento máx. [m]: 20 m

O cabo de conexão com o resistor de freio deve ser blindado. Conecte a malha à placa traseira metálica do conversor de frequência e ao gabinete metálico do resistor de freio por intermédio de braçadeiras do cabo.



**NOTA!:**

Se não forem utilizados resistores de freio da Danfoss, deve ser assegurado que o resistor de freio esteja livre de induções.

**■ Funções de proteção durante a instalação**

Quando for instalado um resistor de freio, todo empenho é indispensável para evitar sobrecargas, uma vez que o calor gerado por um resistor de freio pode redundar em risco de incêndio.



**NOTA!:**

O resistor de freio deve ser instalado com material não-inflamável.

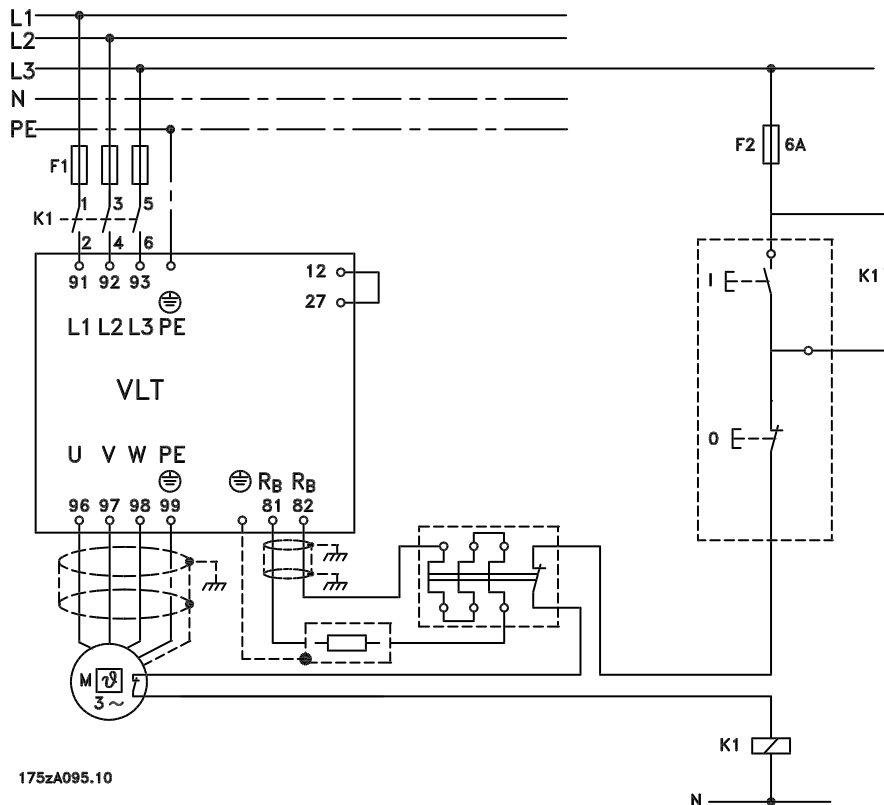
Para proteção da instalação, deve-se ter um relé térmico instalado que desligue o conversor de frequências caso a corrente de freio tornar-se alta demais. Os resistores tipo flat pack são auto-protetivos.

Calcule a definição da corrente de freio do relé térmico como a seguir:

$$\text{Relé de } I_{\text{therm}} = \sqrt{\frac{P_{\text{avg}}}{R_{\text{brakeresistor}}}}$$

$R_{br}$  é valor da corrente do resistor de freio calculada na seção "Cálculo da resistência de freio". A figura mostra uma instalação com um relé térmico.

A definição da corrente de freio do rele térmico dos resistores de freio de 40% da Danfoss podem ser encontrados na tabela adiante.



175zA095.10

Alguns dos Resistores de Freio da Danfoss contêm interruptores térmicos (consulte a tabela adiante). Este interruptor é NC (normalmente fechado) e pode ser utilizado, por exemplo, como parada por inércia inversa entre os terminais 12 e 27. O drive então parará por inércia, se o interruptor térmico estiver aberto.



**NOTA!:**

O interruptor térmico não é um dispositivo de proteção. Para fins de proteção, utilize um interruptor térmico como mostrado na figura.

**■ Resistores de freio**
**Resistores de freio flatpack IP 54**

Tipo	P <sub>motor</sub> [kW]	R <sub>MIN</sub> [Ω]	Tamanho [Ω] / [W] por item	% do ciclo ativo	No. do pedido 175Uxxxx
2803 (200 V)	0.37	297	330 Ω / 100 W	30	1003
2805 (200 V)	0.55	198	220 Ω / 100 W	20	1004
2807 (200 V)	0.75	135	150 Ω / 100 W	14	1005
2811 (200 V)	1.10	99	100 Ω / 100 W	8	1006
2815 (200 V)	1.50	69	72 Ω / 200 W	16	0092
2822 (200 V)	2.20	43	50 Ω / 200 W	9	0993
2840 (200 V)	3.70	21	50 Ω / 200 W	11	2x0993 <sup>1</sup>
2805 (400 V)	0.55	747	830 Ω / 100 W	20	1000
2807 (400 V)	0.75	558	620 Ω / 100 W	14	1001
2811 (400 V)	1.10	387	430 Ω / 100 W	8	1002
2815 (400 V)	1.50	297	310 Ω / 200 W	16	0984
2822 (400 V)	2.20	198	210 Ω / 200 W	9	0987
2830 (400 V)	3.00	135	150 Ω / 200 W	5.5	0989
2840 (400 V)	4.00	99	240 Ω / 200 W	11	2x0993 <sup>1</sup>

<sup>1</sup>Estes dois resistores devem estar ligados em paralelo.  
Consulte dimensões dos resistores de freio Flatpack na  
página seguinte.

**Resistores de freio para o VLT 2803-2882 40 % do ciclo ativo dados e número de código**

Tipo de VLT	Período de duração da frenagem intermitente [segundos]	P <sub>motor</sub> [kW]	R <sub>min</sub> [Ω]	R <sub>rec</sub> [Ω]	P <sub>b, max</sub> [kW]	Relé térm. [Amp]	Código número 175Uxxxx	Seção transver- sal do cabo [mm <sup>2</sup> ]
2803 (200 V)	120	0,37	297	330	0,16	0,7	1900*	1,5**
2805 (200 V)	120	0,55	198	220	0,25	1,1	1901*	1,5**
2807 (200 V)	120	0,75	135	150	0,32	1,5	1902*	1,5**
2811 (200 V)	120	1,1	99	110	0,45	2,0	1975*	1,5**
2815 (200 V)	120	1,5	74	82	0,85	3,2	1903*	1,5**
2822 (200 V)	120	2,2	50	56	1,00	4,2	1904*	1,5**
2840 (200 V)	120	3,7	22	25	3,00	11,0	1925	1,5**
2805 (400 V)	120	0,55	747	830	0,45	0,7	1976*	1,5**
2807 (400 V)	120	0,75	558	620	0,32	0,7	1910*	1,5**
2811 (400 V)	120	1,1	387	430	0,85	1,4	1911*	1,5**
2815 (400 V)	120	1,5	297	330	0,85	1,6	1912*	1,5**
2822 (400 V)	120	2,2	198	220	1,00	2,1	1913*	1,5**
2830 (400 V)	120	3,0	135	150	1,35	3,0	1914*	1,5**
2840 (400 V)	120	4,0	99	110	1,60	3,8	1979*	1,5**
2855 (400 V)	120	5,5	80	80	2,00	5,0	1977*	1,5**
2875 (400 V)	120	7,5	56	56	3,00	6,8	1978*	1,5**
2880 (400 V)	120	11	40	40	5,00	11,2	1997*	1,5**
2881 (400 V)	120	15	30	30	10,0	18,3	1998	2,5**
2882 (400 V)	120	18,5	25	25	13,0	22,8	1999	4**

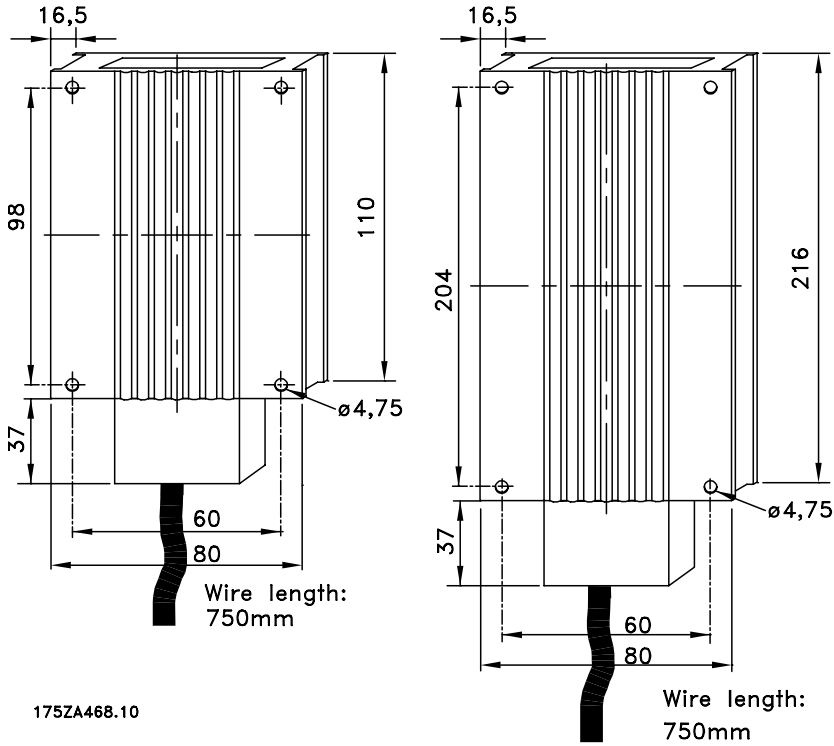
\*Com interruptor KLIXON

\*\*Obedeça sempre as normas nacional e local.

P<sub>motor</sub> : Tamanho nominal de motor para o tipo VLT  
R<sub>min</sub> : Mínimo resistor de freio permissível  
R<sub>rec</sub> : Resistor de freio recomendado (Danfoss)  
P<sub>b, max</sub> : Potência nominal do resistor de freio conforme especificado pelo fornecedor  
Relé térm. : Definição da corrente de freio do relé térmico  
Número de código : Códigos para pedidos de resistores de freio Danfoss  
Seção transversal do cabo : Mínimo recomendado, valor baseado em cabo de cobre com isolamento de PVC, 30 graus Celsius de temperatura ambiente com dissipação normal de calor.

Consulte dimensões de resistores de freio para o VLT 2803-2882 40% do ciclo ativo na instrução MI.90.FX.YY.

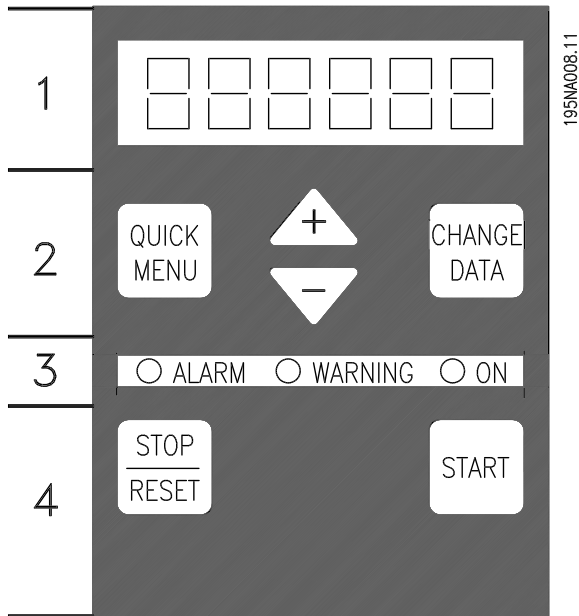
■ Dimensões dos resistores do freio Flatpack  
100 W 200 W



175ZA468.10

### ■ Unidade de controle

Na parte frontal do conversor de frequência, existe um painel de controle.



O painel de controle está dividido em quatro grupos de funções:

1. Um display tipo LED de seis-dígitos .
2. Teclas que possibilitam alterar parâmetros e mudar a função no display.
3. Indicadores luminosos.
4. Teclas para executar operação local.

Todos os dados são exibidos através de um display tipo LED de seis dígitos que, em condições normais de operação, permite mostrar continuamente um item de dados operacionais. Como suplemento ao display, existem três indicadores luminosos para sinalização de conexão com a rede elétrica (ON), advertência (WARNING) e alarme (ALARM). A maioria dos Setups de parâmetros do conversor de frequências pode ser imediatamente alterada no painel de controle, a menos que esta função tenha sido programada como *Bloqueado* [1] por meio do parâmetro 018 *Bloqueio a mudança de dados*.

### ■ Teclas de controle

**[QUICK MENU]** permite acesso aos parâmetros usados para o Menu rápido.

A tecla **[QUICK MENU]** é também utilizada se não for necessário alterar nenhum valor de parâmetro. Consulte também **[QUICK MENU] + [+]**.

**[CHANGE DATA]** é utilizada para alterar uma configuração.

A tecla **[CHANGE DATA]** é também usada para confirmar uma alteração na configuração dos parâmetros.

**[+] / [-]** são utilizadas para selecionar parâmetros e para alterar os valores dos parâmetros. Estas teclas são também usadas no modo Display para selecionar a exibição de um valor operacional.

As teclas **[QUICK MENU] + [+]** devem ser pressionadas ao mesmo tempo para dar acesso a todos os parâmetros. Consulte *Modo Menu*.

**[STOP/RESE T]** é usado para parar o motor conectado ou para reinicializar o conversor de frequências após um desarme.

Pode ser selecionado como *Ativo* [1] ou *Inativo* [0], através do parâmetro 014 *Parada/reset local*. No Modo display, o display piscará se a função de parada estiver ativada.



#### NOTA!:

Se a tecla **[STOP/RESE T]** estiver definida como *Inativa* [0], no parâmetro 014 *Parada/reset local* e se não houver comando de parada nas entradas digitais ou na comunicação serial, o motor só poderá ser parado desconectando-se a tensão de rede para o conversor de frequências.

**[START]** é utilizado para dar a partida no conversor de frequências. Está sempre ativa, mas a tecla **[START]** não tem prioridade sobre um comando de parada.

### ■ Inicialização manual

Desconecte a alimentação da rede elétrica. Mantenha pressionadas as teclas **[QUICK MENU] + [+]** + **[CHANGE DATA]** enquanto ao mesmo tempo religa a alimentação da rede. Solte as teclas; o conversor de frequência foi programado com a configuração de fábrica.

### ■ Estados da Leitura do display

#### Modo display

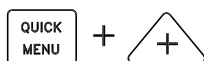
Fr 50.3

Em operação normal, um item dos dados operacionais pode ser exibido continuamente à escolha do operador. Por meio das teclas **[+/-]** pode-se selecionar as seguintes opções no modo Display:

- Frequência de saída [Hz]

- Corrente de saída [A]
- Tensão de saída [V]
- Tensão do circuito intermediário [V]
- Potência de saída [kW]
- Frequência de saída em escala  $f_{out} \times p008$

### Modo menu



A fim de acessar o Modo menu o [QUICK MENU] + [+] deve ser ativado simultaneamente. No modo Menu, é possível alterar a maioria dos parâmetros do conversor de frequências. Faça a rolagem pelos parâmetros utilizando as teclas [+/-]. Durante a rolagem no modo Menu, o número do parâmetro piscará.



O display mostra que a configuração do parâmetro 102 *Potência do motor*  $P_{M,N}$  é 0,75. Para alterar o valor de 0,75, deve-se primeiramente ativar [CHANGE DATA]; o valor do parâmetro pode então ser alterado usando as teclas [+/-].

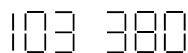


Se, para um determinado parâmetro, o display exibir três pontos à direita, significa que o valor do parâmetro tem mais de três dígitos. Para visualizar o valor, ative [CHANGE DATA].



O display mostra que, no parâmetro 128 *Proteção térmica do motor*, a seleção feita é *Desarme do termistor* [2].

### Menu Rápido



Utilizando a tecla [QUICK MENU], é possível acessar os 12 parâmetros mais importantes do conversor de frequências. Após a programação, o

conversor de frequências na maioria das vezes está pronto para a operação. Quando a tecla [QUICK MENU] está ativada no modo Display, o menu Rápido inicia-se. Faça a rolagem pelo menu rápido usando as teclas [+/-] e altere os valores de dados pressionando primeiro [CHANGE DATA] e alterando o valor do parâmetro com as teclas [+/-].

Os parâmetros do Menu rápido são:

- Par. 102 *Potência do motor*  $P_{M,N}$
- Par. 103 *Tensão do motor*,  $U_{M,N}$
- Par. 104 *Frequência do motor*,  $f_{M,N}$
- Par. 105 *Corrente do motor*,  $I_{M,N}$
- Par. 106 *Velocidade nominal do motor*  $n_{M,N}$
- Par. 107 *Adaptação automática do motor*
- Par. 204 *Referência mínima*  $Ref_{MIN}$
- Par. 205 *Referência máxima*  $Ref_{MAX}$
- Par. 207 *Tempo de aceleração*
- Par. 208 *Tempo de desaceleração*
- Par. 002 *Operação local/remota*
- Par. 003 *Referência local*

Os parâmetros 102 - 106 podem ser lidos na plaqueta de identificação do motor.

### Manual Automático

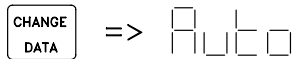
Durante a operação normal, o conversor de frequência está em modo Automático, no qual o sinal de referência é fornecido externamente, analógico ou digital, através dos terminais de controle. No entanto, no modo Manual, é possível fornecer o sinal de referência localmente através do painel de controle.

Nos terminais de controle, os seguintes sinais de controle permanecerão ativos quando o modo Manual for ativado.

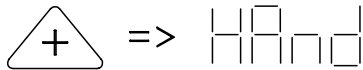
- Hand Start (LCP2)
- Off Stop (LCP2)
- Auto Start (LCP2)
- Reset
- Coasting Stop Inverse
- Reset e Coasting Stop Inverse
- Quick Stop Inverse
- Stop Inverse
- Reversing
- DC Braking Inverse
- Setup Select LSB
- Setup Select MSB
- Thermistor
- Precise Stop Inverse
- Precise Stop/Start
- Jog
- Stop Command Via Serial Comm.

### Alternando entre os modos Automático e Manual:

Ativando a tecla [Change Data] no [Display Mode], o display indicará o modo do conversor de frequência.



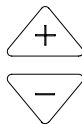
Role para cima/para baixo para alternar para o modo Manual:



Quando o conversor de frequência estiver em modo Manual, a leitura será como esta:



e a referência poderá ser alterada por intermédio das seguintes teclas:



### NOTA!:

Observe que o parâmetro 020 pode bloquear a escolha do modo.

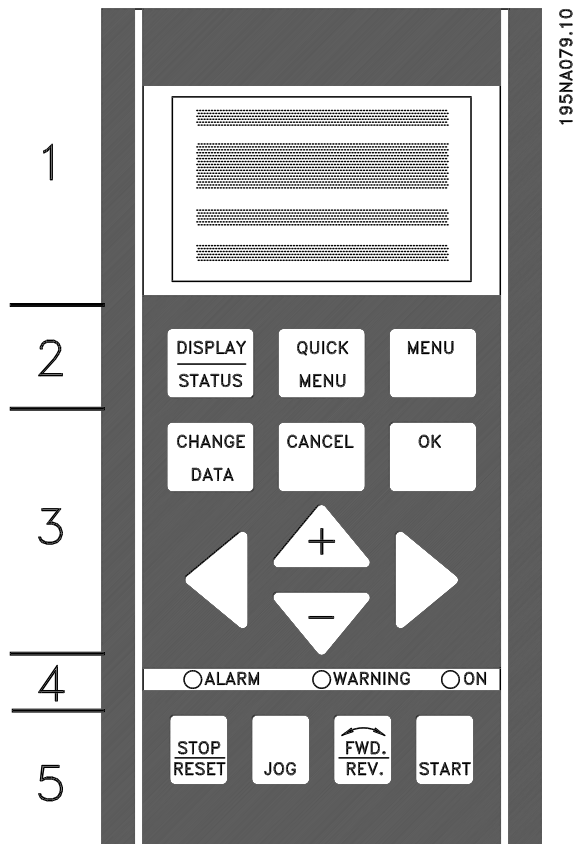
### Ajuste automático do motor

O ajuste automático do motor (AMT) é realizado da seguinte forma:

1. No parâmetro 107 *Ajuste automático do motor* selecione os valores de dados [2]. "107" agora piscará e "2" não piscará.
2. O AMT é ativado ao pressionar-se start. "107" agora piscará e traços se deslocarão da esquerda para a direita no campo de valores dos dados.
3. Quando "107" aparecer novamente com o valor de dados [0], o AMT estará concluído. Pressione [STOP/RESET] para salvar os dados do motor.
4. "107" então continuará a piscar com o valor de dados [0]. Agora você pode continuar.



### ■ A unidade de controle LCP2, opção



O VLT 2800 pode ser combinado com uma unidade de controle LCP (Local Control Panel-LCP 2) que constitui uma completa interface de operação e programação do conversor de frequência. A unidade de controle LCP 2 pode ser ligada a uma distância de até três metros do conversor de frequência, isto é, em um painel frontal, usando um kit de acessórios.

O painel de controle é dividido em cinco grupos funcionais:

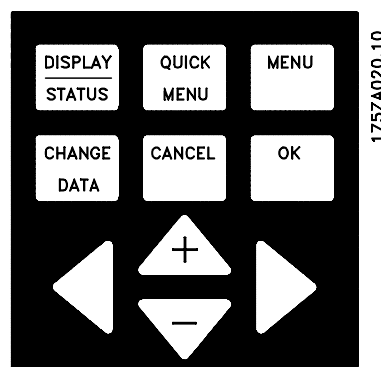
1. Display.
2. Teclas usadas para alterar a função do display.
3. Teclas usadas para modificar os parâmetros do programa.
4. Indicadores luminosos.
5. Teclas de controle local.

Todos os dados são indicados por intermédio de um display alfanumérico de quatro linhas que, numa operação normal, consegue mostrar 4 itens de dados operacionais e 3 modos de operação de forma contínua. Durante a programação, serão exibidas todas as informações necessárias para uma rápida e eficaz Configuração dos parâmetros do conversor de frequência. Como suplemento ao display, existem três indicadores luminosos de tensão (ON), advertência (WARNING) e alarme (ALARM).

Todos os Setups de parâmetros do conversor de frequência podem ser imediatamente alterados a partir do painel de controle, a menos que esta função tenha sido programada como *Bloqueado* [ 1] via parâmetro 018 *Bloqueio para a mudança de dados*.

### ■ Teclas de controle para a Configuração de parâmetros

As teclas de controle são divididas em funções, de forma tal que as teclas entre o display e os indicadores luminosos são usados para o Setup de parâmetros, incluindo a seleção do modo de visualização do display durante a operação normal.



**[DISPLAY/STATUS]** é usada para selecionar o modo de visualização do display ou para mudar de volta para o modo Display do menu Rápido ou Menu.

**[QUICK MENU]** proporciona acesso aos parâmetros utilizados para o menu Rápido. É possível alternar entre o modo Rápido e o modo Menu.

**[MENU]** dá acesso a todos os parâmetros. É possível alternar entre o modo Menu e o modo Rápido.

**[CHANGE DATA]** é utilizada para alterar uma programação selecionada no modo Menu ou no menu Rápido .

**[CANCEL]** é utilizada caso não se deseje efetuar uma alteração no parâmetro selecionado.

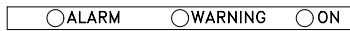
**[OK]** é utilizada para confirmar uma alteração no parâmetro selecionado.

**[+ / -]** são usadas para selecionar parâmetros e para alterar os valores dos parâmetros. Essas teclas são também utilizadas no modo Display para alternar entre leituras de variáveis operacionais.

**[< >]** são utilizadas para selecionar um grupo de parâmetros e para mover o cursor ao alterar valores numéricos.

### ■ Indicadores luminosos

Uma lâmpada vermelha de alarme, uma lâmpada amarela de advertência e uma lâmpada verde indicando alimentação encontram-se na parte inferior do painel de controle.



Se determinados limiares de valores forem excedidos, a lâmpada de alarme e/ou advertência é ativada, ao mesmo tempo em que um texto de estado ou de alarme é mostrado no display.



#### NOTA!:

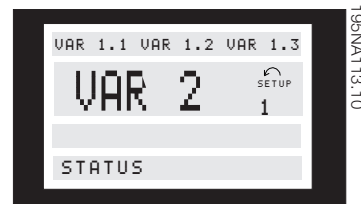
A lâmpada indicadora de alimentação é ativada quando o conversor de frequência é ligado à tensão da rede.



#### NOTA!:

Se as teclas de controle local forem selecionadas como inativas, ambas ficarão ativas quando o conversor de frequência estiver configurado como *Local control* e *Remote control* através do parâmetro 002 *Local/remote operation*, com exceção de [FWD/REV], que só está ativa em *Local control*.

### ■ Modo do display



### ■ Local control



[STOP/RESET] é usada com a finalidade de parar o motor ou rearmar o conversor de frequência depois de um trip. Pode ser configurada como ativa ou inativa através do parâmetro 014 *Local stop*. Se a parada for ativada, a linha 2 do Display piscará.



#### NOTA!:

Se nenhuma função de parada externa tiver sido selecionada e se a tecla [STOP/RESET] tiver sido definida como inativa, o motor só poderá ser parado desligando-se a tensão do motor ou do conversor de frequência.

[JOG] muda a frequência de saída para uma frequência predefinida, enquanto a tecla estiver pressionada. Pode ser configurada como ativa ou inativa através do parâmetro 015 *Local jog*.

[FWD / REV] muda o sentido de rotação do motor, que é indicado por intermédio da seta no display. Pode ser configurada para ativa ou inativa através do parâmetro 016 *Local reversing*. A tecla [FWD/REV] só é ativada se o parâmetro 002 *Local/remote operation* estiver configurado como *Local control*.

[START] é usada para dar partida no conversor de frequência. Está sempre ativada, mas não pode substituir um comando de parada.

No funcionamento normal, até 4 diferentes itens de dados podem ser continuamente mostrados: 1,1; 1,2; 1,3; 2. O estado operacional ou os alarmes e advertências atuais que foram gerados são exibidos na linha 2 na forma de um número.

Caso haja alarmes, eles são exibidos nas linhas 3 e 4 com texto explicativo.

Uma advertência aparecerá piscando na linha 2 com o texto explicativo na linha 1. O display também mostrará o Setup ativo.

A seta indica o sentido selecionado de rotação. Aqui o conversor de frequência mostra que ele tem um sinal ativo de reversão. O corpo da seta desaparecerá se for dado um comando de parada ou se a frequência de saída cair para menos de 0,1 Hz.

A linha inferior exibe o estado do conversor de frequência. A barra de rolagem mostra os dados operacionais que podem ser exibidos nas linhas 1 e 2 no modo Display. As alterações são feitas através das teclas [+ / -].

Dados operacionais	Unidade
Referência resultante	[%]
Referência resultante	[unidade]
Feedback	[unidade]
Frequência de saída	[Hz]
Frequência de saída x escala	[-]
Corrente do motor	[A]
Torque	[%]
Potência	[kW]
Potência	[HK]
Tensão do motor	[V]
Tensão da barra CC	[V]
Temperatura do motor	[%]
Carga térmica	[%]
Horas de funcionamento	[horas]
Entrada digital	[binário]
Referência por pulso	[Hz]
Referência externa	[%]
Palavra de estado	[hex]
Temperatura do dissipador	[°C]
Palavra de alarme	[hex]
Palavra de controle	[hex]
Palavra de advertência	[hex]
Status word estendida	[hex]
Entrada analógica 53	[V]
Entrada analógica 60	[mA]

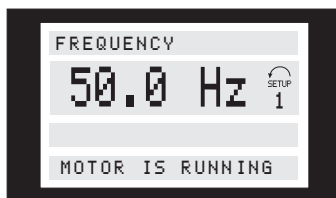
Três itens de dados operacionais podem ser mostrados na primeira linha do display e uma variável operacional pode ser mostrada na segunda linha do display. Programado por intermédio dos parâmetros 009, 010, 011 e 012 *Leitura do display*.

### ■ Modos display

A unidade de controle LCP dispõe de diferentes modos de display que dependem do modo selecionado para o conversor de frequência.

#### Modo display I:

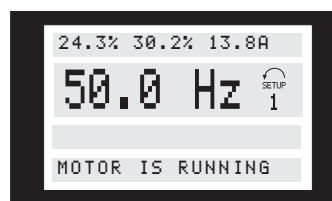
Este modo display é padronizado após o startup ou a inicialização.



A linha 2 apresenta o valor dos dados de um item de dados operacionais da unidade e a linha 1 contém um texto que explica a linha 2. No exemplo, *Frequência* foi selecionada para leitura através do parâmetro 009 *Leitura grande no display*. Durante o funcionamento normal, outra variável pode ser lida imediatamente através das teclas [+ / -].

#### Modo display II:

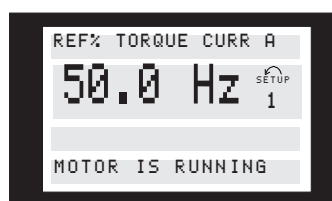
A alternância entre os modos Display I e II é realizada pressionando-se brevemente a tecla [DISPLAY / STATUS].



Neste modo, são mostrados todos os valores de dados dos quatro itens de dados operacionais e suas respectivas unidades, vide tabela. Neste exemplo, foram selecionados: *Frequência*, *Referência*, *Torque* e *Corrente* a serem lidas na primeira e segunda linhas.

#### Modo display III:

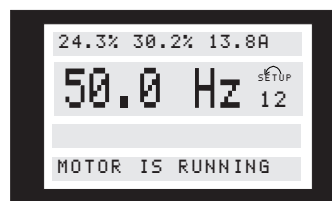
Este modo do display fica exibido enquanto a tecla [DISPLAY / STATUS] for mantida pressionada. Quando a tecla é liberada, o sistema alterna de volta para o modo Display II, a menos que a tecla seja pressionada durante menos de 1 segundo, quando, neste caso, o sistema sempre reverte para o modo Display I.



Aqui podem ser lidos os nomes e unidades dos parâmetros para os dados operacionais na primeira e segunda linhas. A linha 2 do display permanece invariável.

#### Modo display IV:

Este modo do display pode ser exibido durante a operação, se uma outra Configuração tiver que ser alterada, sem que o conversor de frequência seja parado. Esta função é ativada no parâmetro 005 *Configuração da programação*.



Aqui, a Configuração da programação número 2 piscará à direita da Configuração ativa.

### ■ Configuração de Parâmetros

A abrangente área de trabalho de um conversor de frequência pode ser acessada por meio de vários parâmetros, possibilitando a adaptação de sua funcionalidade para uma aplicação específica. De forma a proporcionar uma melhor visão geral dos muitos parâmetros, podem ser escolhidos dois modos de programação - Modo menu e modo Menu Rápido. O primeiro deles proporciona acesso a todos os parâmetros. O último mostra ao usuário todos os parâmetros, o que permite iniciar o funcionamento do conversor de frequência na maioria dos casos, de acordo com a Configuração realizada. Independente do modo de programação, uma mudança de parâmetro entrará em vigor e estará visível tanto no modo Menu quanto no modo menu Rápido.

#### Estrutura do menu Rápido x modo Menu

Além de ter um nome, cada parâmetro é vinculado a um número que é o mesmo, independente do modo de programação. No modo Menu, os parâmetros serão separados em grupos, com o primeiro dígito (da esquerda) do número do parâmetro indicando o número do grupo do parâmetro em questão.

- Utilizando a tecla [QUICK MENU], é possível obter acesso aos parâmetros mais importantes do conversor de frequência. Após a programação, o conversor de frequência está pronto para funcionar, na maioria dos casos. Percorra o menu Rápido utilizando as teclas [+ / -] e altere os valores dos dados pressionando [CHANGE DATA] + [OK].
- O modo Menu permite selecionar e alterar todos os parâmetros quando necessário. Entretanto, alguns parâmetros estarão "esmaecidos", dependendo da escolha no parâmetro 100 *Configuração*.

### ■ Menu rápido com unidade de controle LCP 2

Inicie Quick Setup pressionando a tecla [QUICK MENU], que mostrará os seguintes valores no display:



Na parte inferior do display, o número e o nome do parâmetro são dados juntamente com o estado/valor do primeiro parâmetro abaixo do menu Rápido. Na primeira vez que a tecla [QUICK MENU] for pressionada após a unidade

haver sido ligada, a leitura sempre começará na posição 1 - ver tabela abaixo.

Pos.	Parâmetro no.	Unidade
1	001 Idioma	
2	102 Potência do motor	[kW]
3	103 Tensão do motor	[V]
4	104 Frequência do motor	[Hz]
5	105 Corrente do motor	[A]
6	106 Velocidade nominal do motor	[rpm]
7	107 AMT	
8	204 Referência mínima	[Hz]
9	205 Referência máxima	[Hz]
10	207 Tempo de aceleração	[seg]
11	208 Tempo de desaceleração	[seg]
12	002 Operação local/remota	
13	003 Referência local	[Hz]

### ■ Seleção de parâmetro

O modo Menu é iniciado pelo pressionamento da tecla [MENU], que produz a seguinte leitura no display:



A linha 3 no display mostra o número e o nome do grupo de parâmetros.

No modo Menu, os parâmetros estão divididos em grupos. A seleção do grupo de parâmetros é efetuada mediante as teclas [< >].

Há acesso aos seguintes grupos de parâmetros:

Grupo no.	Grupo de parâmetros
0	Operação e Display
1	Carga e Motor
2	Referências e Limites
3	Entradas e Saídas
4	Funções especiais
5	Comunicação serial
6	Funções técnicas

Quando o grupo de parâmetros desejado for selecionado, cada parâmetro pode ser escolhido mediante as teclas [+ / -]:



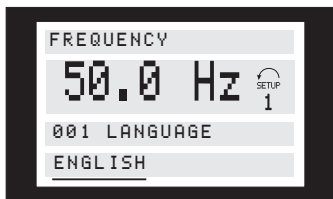
A terceira linha do display mostra o número e o nome do parâmetro, enquanto o estado/valor do parâmetro selecionado é mostrado na linha 4.

### Troca de dados

Independente do modo pelo qual o parâmetro tenha sido selecionado: menu rápido ou modo menu, o procedimento para mudar os dados é o mesmo. Apertando-se a tecla [CHANGE DATA], tem-se acesso à troca do parâmetro selecionado, após o que o sublinhado da linha 4 piscará no display. O procedimento para a mudança dos dados depende do parâmetro selecionado representar um valor de dado numérico ou um texto.

### Troca de valores

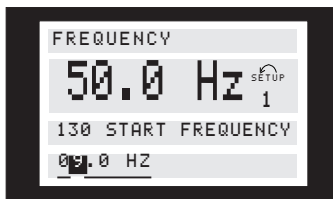
Se o parâmetro selecionado for um texto, este texto pode ser modificado pelas teclas [+ / -].



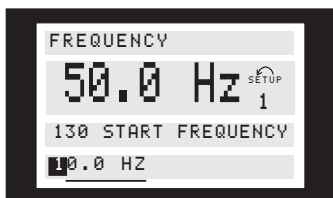
A linha inferior do display apresenta o valor que será memorizado quando for confirmado pelo botão [OK].

### Troca do valor numérico dos dados

Se o parâmetro selecionado for representado por um valor numérico dos dados, é primeiro escolhido um dígito através das teclas [< >].



O dígito selecionado pode então ser alterado de forma infinitamente variável por intermédio das teclas [+ / -]:



O dígito escolhido piscará. A linha inferior do display mostra o valor dos dados que serão memorizados quando for confirmado através do botão [OK].

### ■ Inicialização manual



#### NOTA!

A inicialização manual não é possível na unidade de controle LCP 2 175N0131.

Entretanto, é possível realizar uma inicialização via par. 620 *Modo de funcionamento*:

Os seguintes parâmetros não são zerados pela inicialização via par. 620 *Modo de operação*.

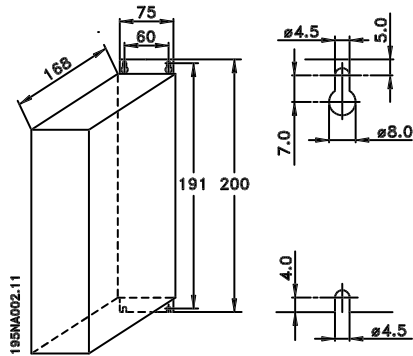
- par. 500 *Endereço*
- par. 501 *Taxa baud*
- par. 600 *Horas de operação*
- par. 601 *Horas de funcionamento*
- par. 602 *Contador de kWh*
- par. 603 *Número de energizações*
- par. 604 *Número de superaquecimentos*
- par. 605 *Número de sobretensões*
- par. 615-617 *Registro das falhas*

### ■ Dimensões mecânicas

Os desenhos abaixo mostram as dimensões mecânicas. Todas as dimensões estão em mm.

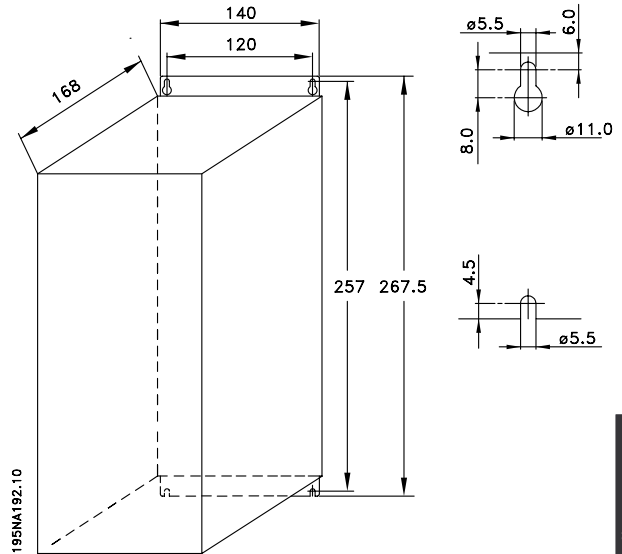
**VLT 2803-2815 200-240 Volt**

**VLT 2805-2815 380-480 Volt**



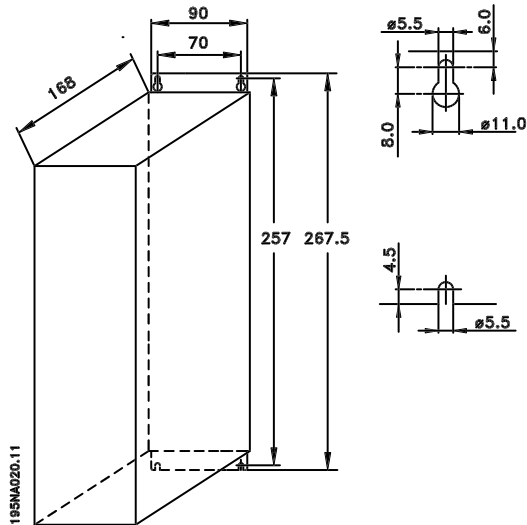
**VLT 2840 200-240 Volt**

**VLT 2855-2875 380-480 Volt**

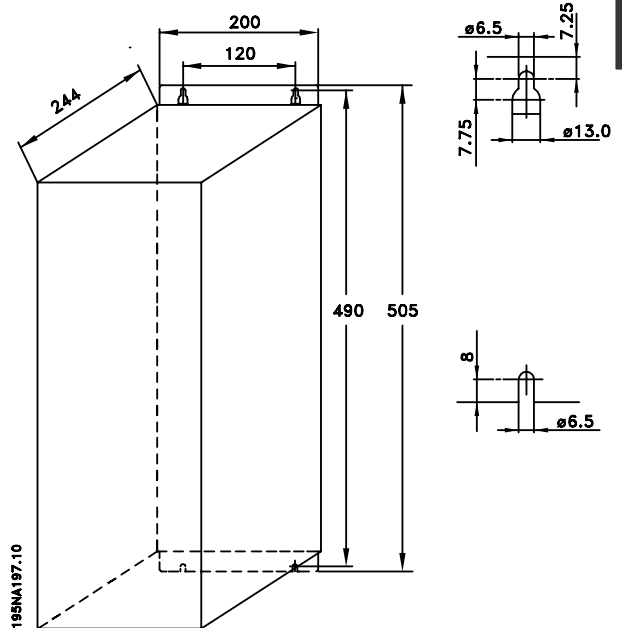


**VLT 2822 200-240 Volts**

**VLT 2822-2840 380-480 Volts**

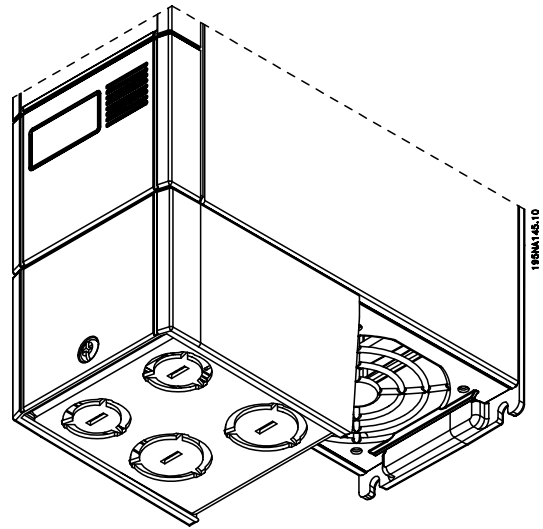
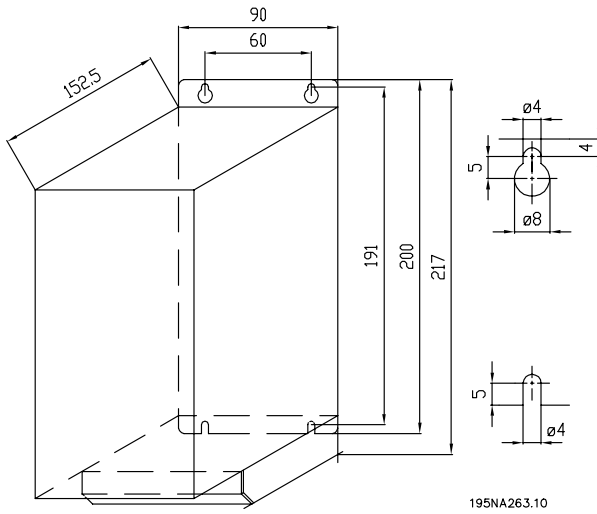


**VLT 2880-82 380-480V**

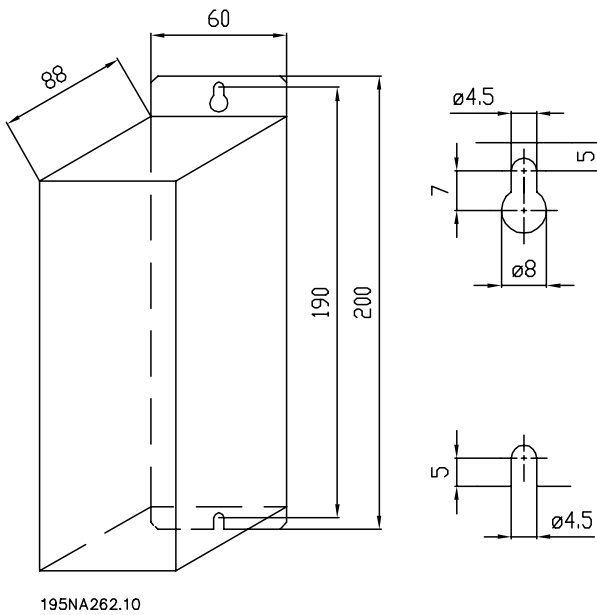


Instalação

### ■ Bobinas de motor (195N3110)

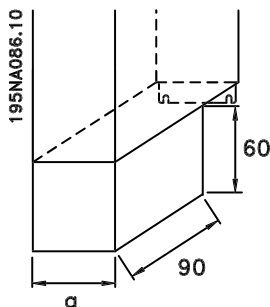


### ■ Filtro RFI 1B (195N3103)

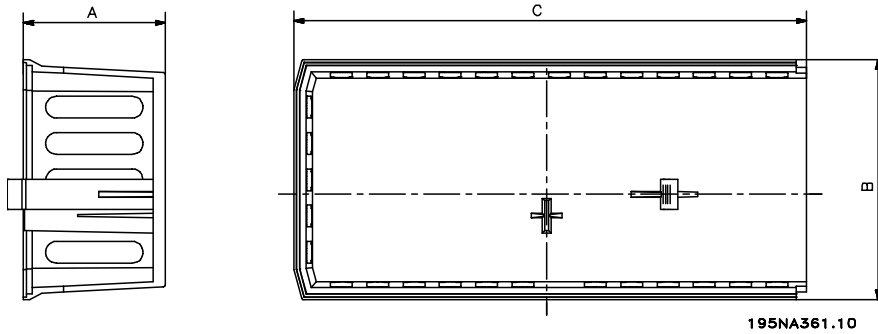
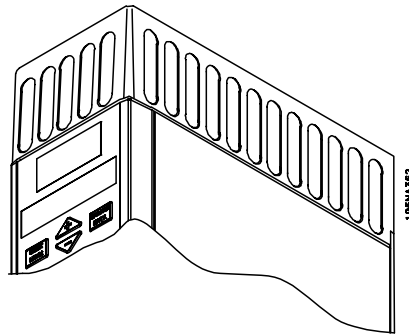


### ■ Tampa de terminal

O desenho abaixo fornece as dimensões da tampa de terminal NEMA 1 para o VLT 2803-2875. A dimensão 'a' depende do tipo da unidade.



### ■ Solução IP 21

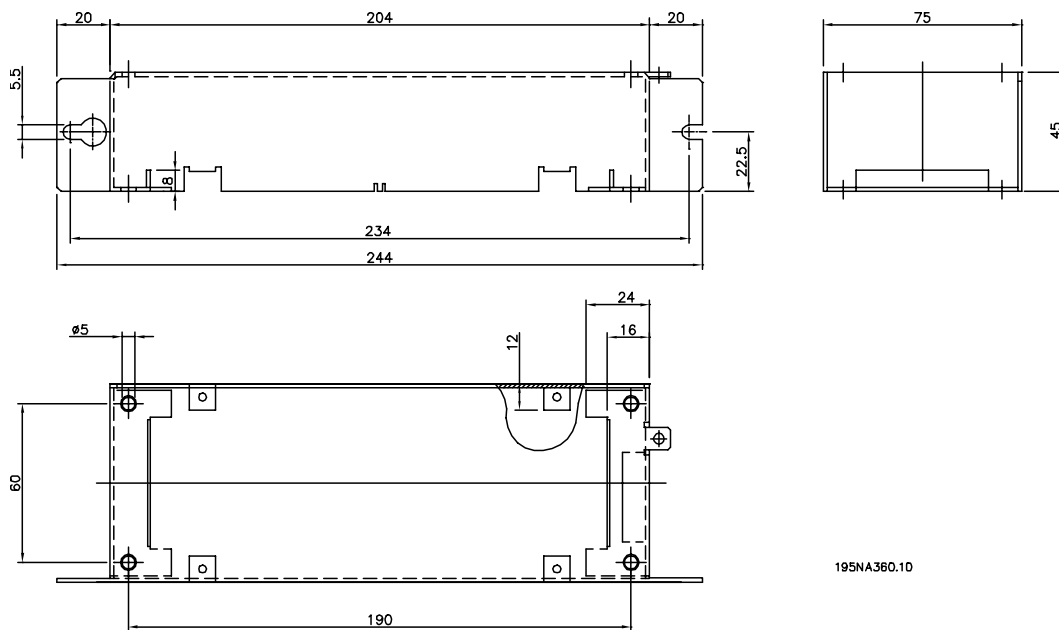


Instalação

### Dimensões

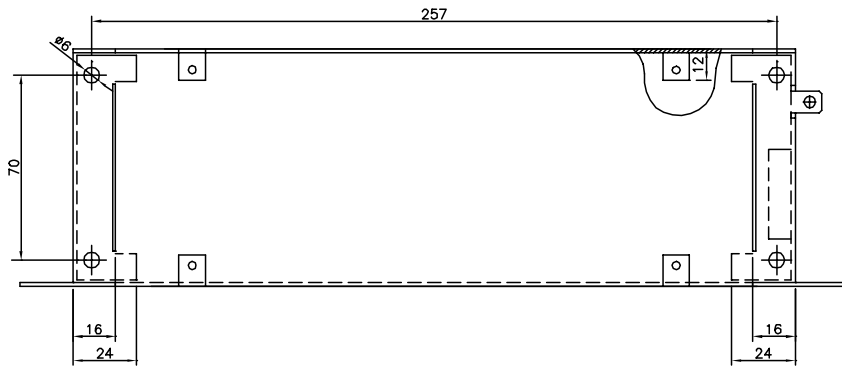
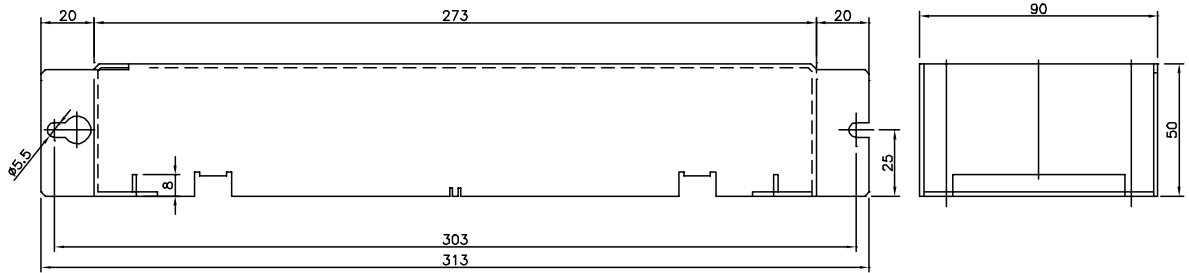
Tipo	Número de código	A	B	C
VLT 2803-2815 200-240 V, VLT 2805-2815 380-480 V	195N2118	47	80	170
VLT 2822 200-240 V, VLT 2822-2840 380-480 V	195N2119	47	95	170
VLT 2840 200-240 V, VLT 2855-2875 380-480 V	195N2120	47	145	170
VLT 2880-2882 380-480 V	195N2126	47	205	245

### ■ Filtro de EMC para cabos de motor longos



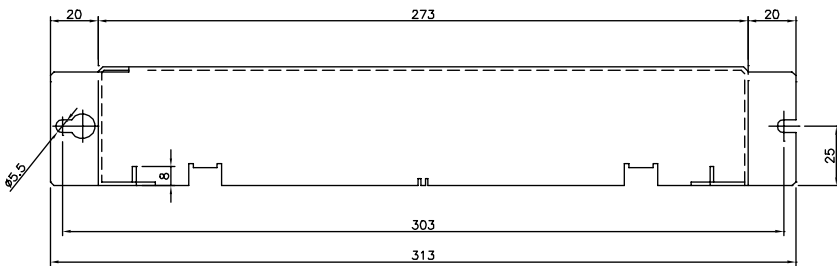
192H4719



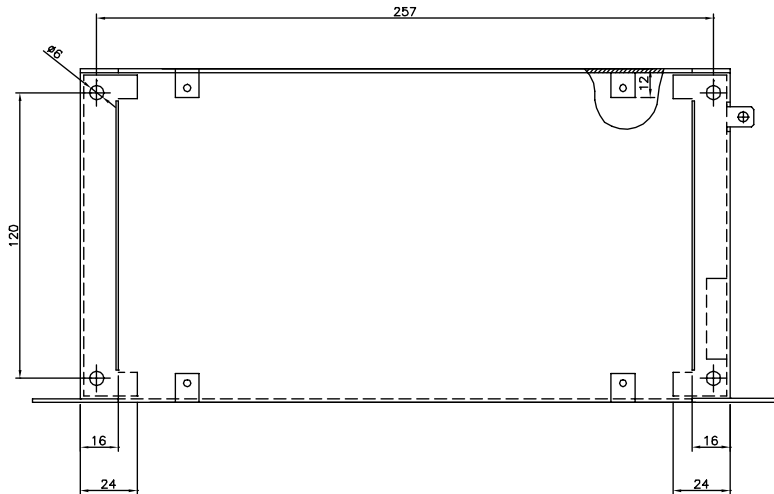


195NA358.10

**192H4720**



195NA359.10



**192H4893**

### ■ Instalação mecânica



Preste atenção aos requisitos que se aplicam à instalação.

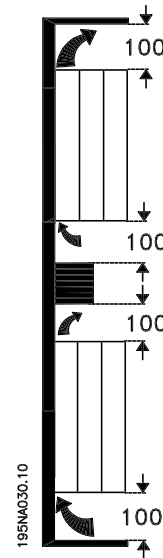
O conversor de frequência é refrigerado pela circulação do ar. Para que a unidade possa liberar seu ar de refrigeração, a distância mínima acima e abaixo da unidade deve ser de no mínimo 100 mm. Para proteger a unidade contra o superaquecimento, é necessário garantir que a temperatura ambiente não ultrapasse a temperatura máxima do conversor de frequência e que a temperatura média em 24 horas não seja excedida. A temperatura máxima e a média em 24 horas podem ser obtidas em *Dados técnicos gerais*. Se a temperatura ambiente permanecer no intervalo entre 45 °C e 55 °C, deverá ser realizada uma redução de potência (derating) no conversor de frequência. Consulte a seção "*Derating*" para a temperatura ambiente. Observe que a durabilidade do conversor de frequência será reduzida, a menos que seja realizado o "derating" para a temperatura ambiente.

### ■ Integração

Todas as unidades com invólucro IP 20 e NEMA 1 são aprovadas para integração em gabinetes e painéis. O IP 20 não é adequado para montagem remota. Em alguns países, como nos Estados Unidos, as unidades com invólucro NEMA1 são aprovadas para montagem remota.

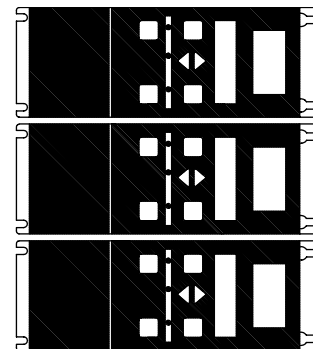
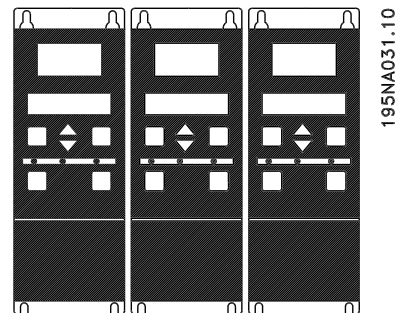
### ■ Espaços para a instalação mecânica

Todas as unidades requerem no mínimo 100 mm de espaço para ventilação entre outros componentes e as aberturas de ventilação do invólucro.



### ■ Lado a lado

Todas as unidades VLT 2800 podem ser instaladas lado a lado e em qualquer posição, pois essas unidades não necessitam de ventilação lateral.



195NA0147.10



### NOTA!:

Com a solução IP 21, todas as unidades precisam de uma camada mínima de 100 mm de ar de cada lado. Isto significa que a montagem lado a lado não é permitida.

### ■ Advertência de altatensão



A tensão do conversor de frequência será sempre perigosa quando a unidade estiver ligada na rede elétrica. Uma instalação incorreta do motor ou do conversor de frequência pode danificar o equipamento ou causar ferimentos graves e até a morte. Portanto, as instruções deste manual, bem como as normas nacionais e locais e as normas de segurança devem ser obedecidas. Tocar as partes elétricas pode causar até a morte - mesmo depois de desligar o equipamento da rede elétrica: Aguarde pelo menos 4 minutos.



#### NOTA!:

É responsabilidade do operador ou do eletricitista garantir um correto aterramento e demais proteções conforme as normas e os padrões nacionais e locais.

### ■ Aterramento

Os seguintes pontos básicos devem ser considerados na instalação:

- Aterramento de segurança: Observe que o conversor de frequência tem um valor elevado de corrente de fuga, devendo portanto ser apropriadamente aterrado por razões de segurança. Aplique as normas locais de segurança.
- Aterramento da alta frequência: O comprimento dos cabos de aterramento deve ser o mais curto possível.

Conecte os diferentes sistemas de aterramento, dessa forma assegurando a mais baixa impedância possível do condutor. A menor impedância possível do condutor é conseguida mantendo-se o condutor o mais curto possível e pela utilização da maior área superficial possível. Um condutor plano, por exemplo, tem uma impedância de HF menor que a de um condutor circular, calculada para a mesma seção transversal do condutor  $C_{VESS}$ . Se várias unidades estiverem instaladas em gabinetes, a placa traseira do gabinete, que deve ser feita de metal, deve ser utilizada como uma placa de referência de terra conjunto. Os gabinetes de metal das diferentes unidades devem estar conectados à placa traseira do gabinete na menor impedância de HF possível. Com esta característica, diferentes tensões de HF não aparecerão nas diferentes unidades e não haverá correntes espúrias nos cabos utilizados para conectar as unidades. A irradiação do ruído será reduzida. Para conseguir uma baixa impedância de HF, os parafusos de fixação das unidades podem ser utilizados como conexão da HF com a placa traseira.

É necessário remover qualquer camada de tinta isolante ou similares dos pontos de fixação.

### ■ Cabos

O cabo de controle e o cabo de alimentação devem ser instalados separadamente dos cabos do motor para evitar transferência de ruído. Como regra, uma distância de 20 cm é suficiente, mas recomenda-se que a distância seja a maior possível, especialmente quando os cabos são instalados em paralelo por grandes distâncias.

Para os cabos sensíveis aos sinais como cabos telefônicos e de transmissão de dados, recomenda-se a maior distância possível. Observe que a distância exigida depende da instalação e da sensibilidade dos cabos de sinais e que os valores exatos, portanto, podem não ser informados.

Ao serem dispostos nas canaletas de cabos, os cabos de sinais sensíveis não podem ser colocados na mesma canaleta que o cabo do motor. Se os cabos de sinais passarem pelos cabos de potência, isto deve ser feito em um ângulo de 90 graus. Lembre que todos os cabos de entrada e saída sujeitos a ruídos em um gabinete devem ser blindados/reforçados. Veja também *Instalação elétrica correta da CEM*.

### ■ Cabos blindados/encapados metalicamente

A malha metálica deve ter uma impedância baixa para HF, que é obtida por meio de uma malha de cobre, alumínio ou ferro trançado. Um reforço de malha metálica com o objetivo de proteção mecânica, por exemplo, não é apropriado para se efetivar uma instalação de EMC correta. Consulte também *Uso de cabos corretos para EMC*.

### ■ Proteção extra

Relês RCD, o aterramento de proteção múltipla pode ser usado como proteção extra, desde que as exigências de segurança locais sejam cumpridas. No caso de uma falha de aterramento, um conteúdo CC pode se desenvolver na corrente com defeito. Nunca use um RCD (relê ELCB), tipo A, pois não é adequado para correntes CC com defeito. >Se relês RCD forem usados, as exigências locais devem ser cumpridas. Se forem utilizados relês ELCB, eles devem ser:

- Adequados para proteger equipamento com conteúdo CC na corrente com defeito (Retificador de ponte trifásico).

- Adequados a uma descarga rápida em forma de pulso no momento da energização.
- Adequados para uma alta corrente de fuga.

N deve ser conectado antes de L1 para unidades de corrente de fuga reduzida de 200 V de fase única (código de tipo R4).

---

■ **Teste de alta tensão**

Um ensaio de alta tensão poderá ser realizado curto-circuitando os terminais U, V, W, L1, L2 e L3 e aplicando uma tensão de 2.160 V CC máx., durante 1 seg. entre este ponto de curto circuito e o terminal 95.

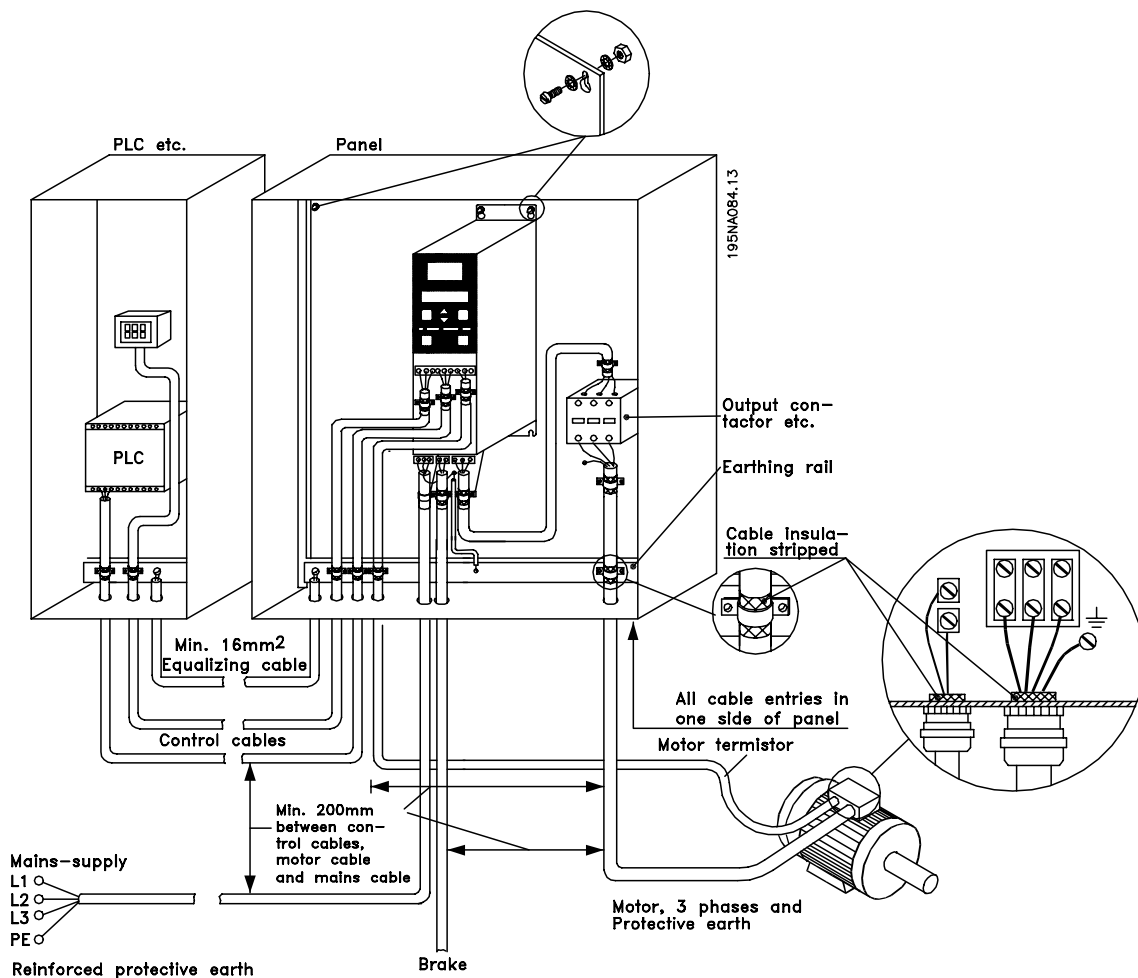
### ■ EMC - Instalação elétrica correta

Pontos gerais a serem observados para garantir a instalação elétrica correta de EMC.

- Use somente cabos blindados/encapados metalicamente para o motor e cabos de controle também blindados/encapados metalicamente .
- Conecte ambas as extremidades da malha metálica do cabo ao terra.
- Evite a instalação com as extremidades da malha metálica torcidas (espiraladas), uma vez que isto pode comprometer o efeito de blindagem em altas frequências. Utilize braçadeiras para os cabos.

- É importante assegurar um bom contato elétrico entre a placa de instalação, os parafusos de instalação e o gabinete do conversor de frequências.
- Utilize arruelas tipo estrela e placas de instalação galvanicamente condutivas.
- Não utilize cabos do motor que não sejam metalicamente blindados/encapados, nos gabinetes de instalação.

A ilustração abaixo mostra a instalação elétrica correta da EMC; o conversor de frequências foi colocado em um gabinete de instalação e conectado a uma PLC.



### ■ Uso de cabos compatíveis coma CEM

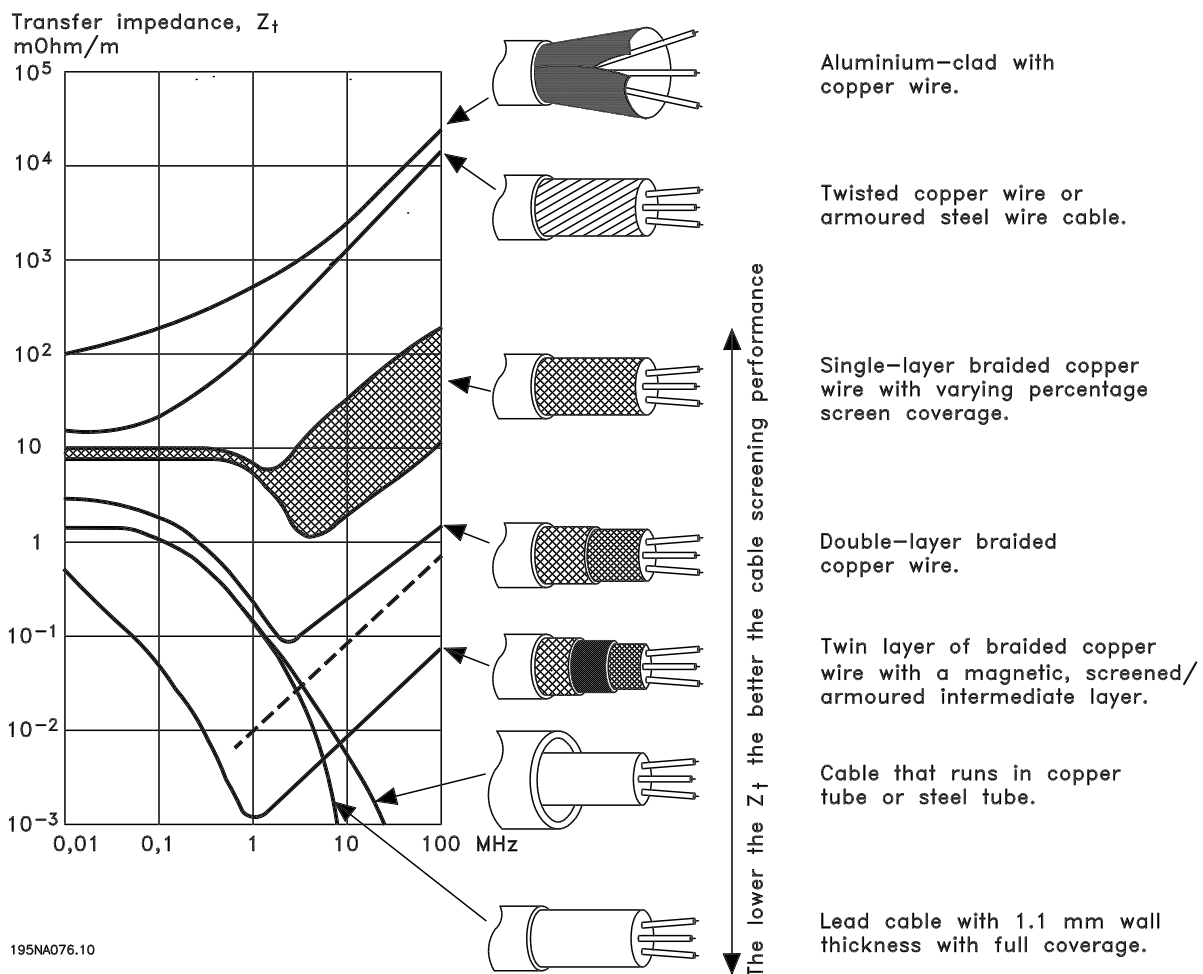
Para estar compatível com a imunidade CEM dos cabos de controle e as emissões CEM dos cabos de motor, recomenda-se utilizar cabos blindados/reforçados.

A capacidade de um cabo em reduzir a quantidade de irradiação de entrada e de saída do ruído elétrico depende da impedância de transferência ( $Z_T$ ). A malha de aterramento de um cabo é normalmente concebida para reduzir a transferência da interferência elétrica e uma malha de aterramento com um  $Z_T$  mais baixo é mais eficaz do que uma malha de aterramento com um  $Z_T$  mais alto.

$Z_T$  raramente é informado pelos fabricantes de cabos, mas é geralmente possível estimar  $Z_T$  pela observação e avaliação do projeto físico do cabo.

$Z_T$  pode ser avaliado com base nos seguintes fatores:

- a resistência de contato entre os condutores individuais da malha de aterramento.
- A abrangência da malha de aterramento, ou seja, a área física do cabo coberta pela malha de aterramento é geralmente informada como uma porcentagem e deve ser pelo menos 85%.
- O tipo de malha de aterramento, ou seja, padrão trançado ou entrelaçado. Recomenda-se um padrão trançado ou 'closed pipe'.



Instalação

■ **Aterramento de cabos de controle blindados/encapados metalicamente**

Em geral, os cabos de controle devem ser blindados/encapados e a malha metálica deve ser conectada ao gabinete metálico da unidade por meio de uma braçadeira em cada extremidade.

O desenho abaixo mostra a forma correta de realizar o aterramento e o que fazer em caso de dúvida.

1. **Aterramento correto**

Os cabos de controle e os cabos de comunicação serial devem estar conectados por meio de braçadeiras em ambas as extremidades para garantir o máximo contato elétrico possível.

2. **Aterramento incorreto**

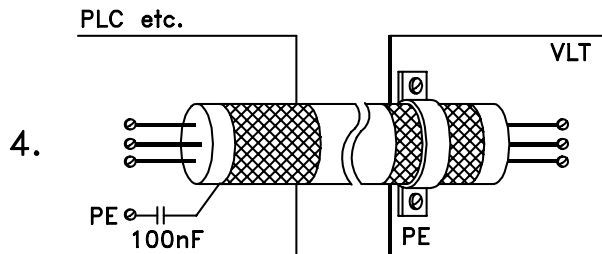
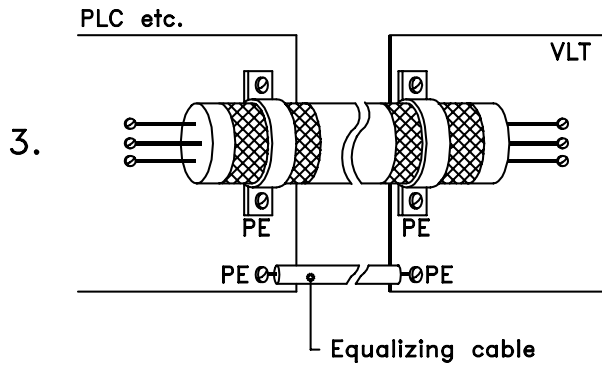
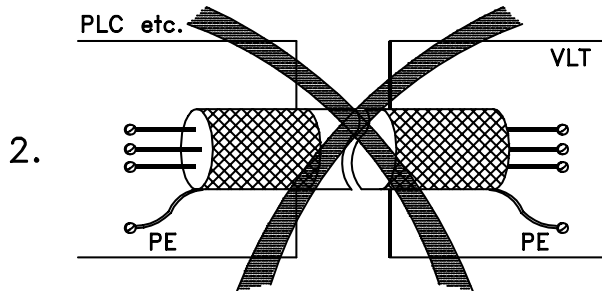
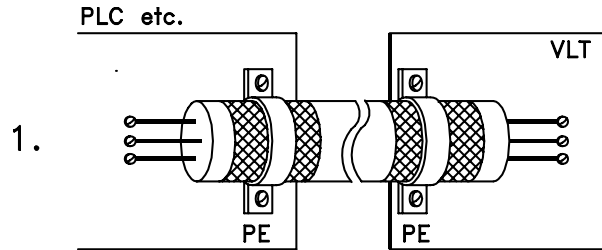
Não utilize extremidades emaranhadas na blindagem (espiraladas), pois isso aumenta a impedância em frequências mais altas.

3. **Proteção em relação ao potencial de aterramento entre o PLC e o VLT**

Se o potencial de aterramento entre o conversor de frequências do VLT e o PLC (etc.) for diferente, pode ocorrer algum ruído elétrico que irá interferir em todo o sistema. Este problema pode ser resolvido fixando-se um cabo equalizador, colocado próximo ao cabo de controle. Seção transversal mínima do cabo: 16 mm<sup>2</sup>

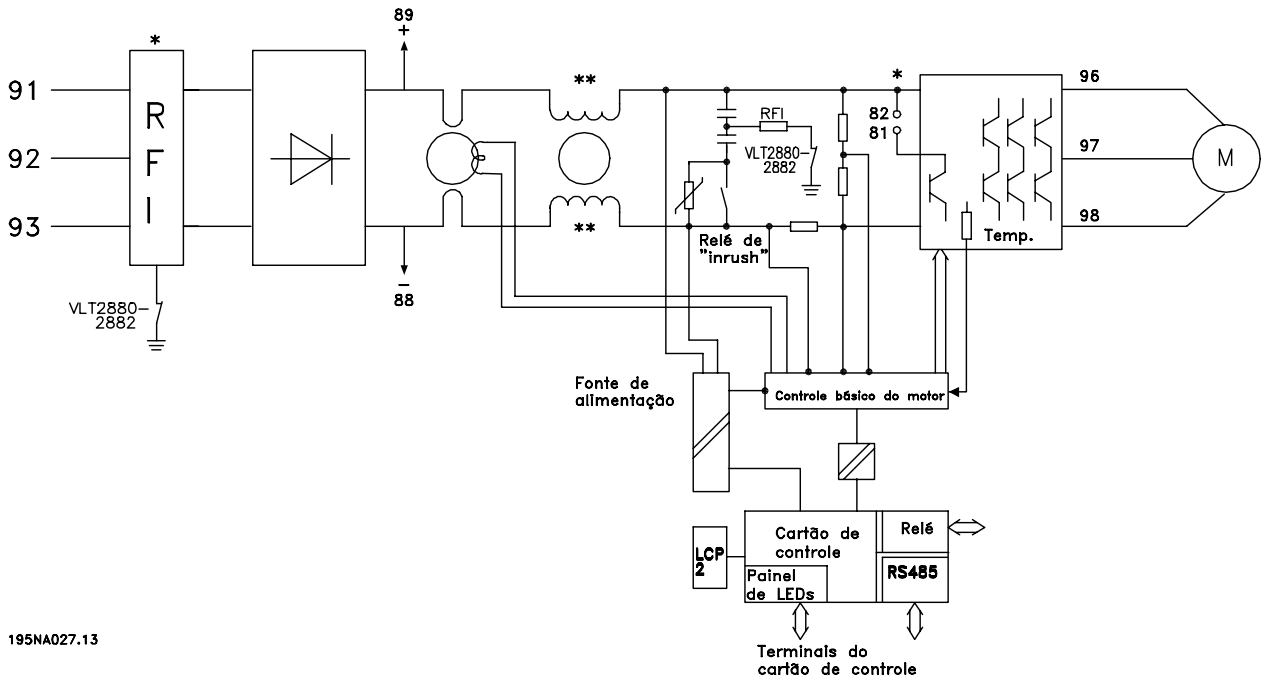
4. **Na eventualidade de um loop de aterramento de 50/60 Hz**

Se forem utilizados cabos muito longos, podem ocorrer loops de aterramento de 50/60 Hz que podem causar interferência em todo o sistema. Este problema é resolvido conectando-se uma das extremidades da malha metálica ao terra através de um capacitor de 100 nF (de terminais curtos).



195NA100.12

### ■ Diagrama



195NA027.13

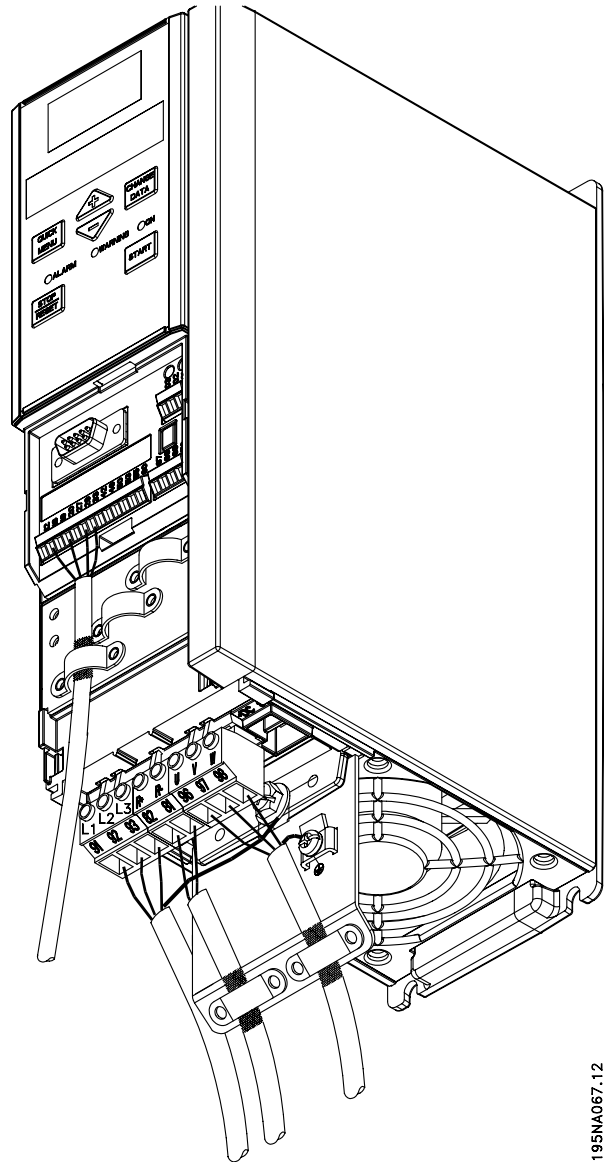
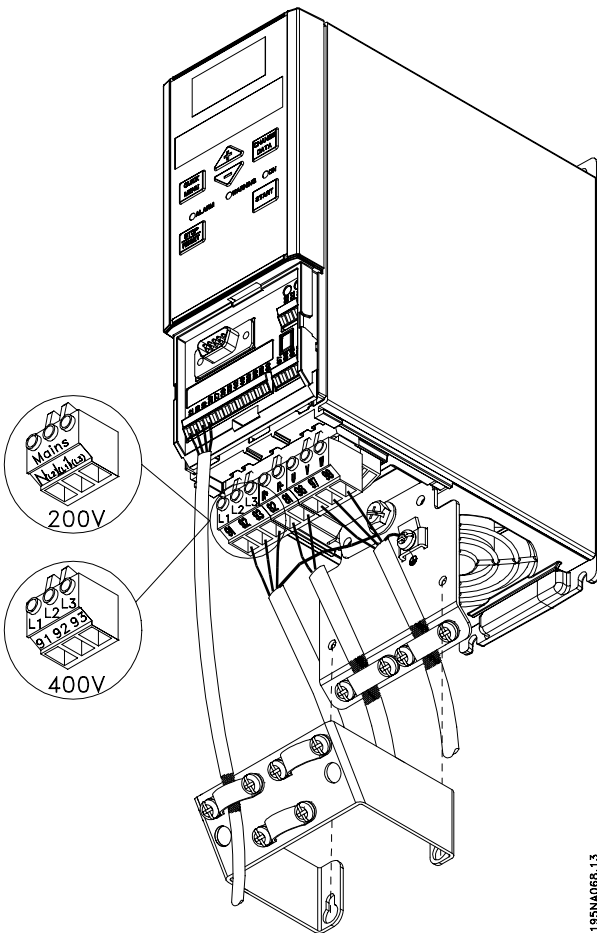
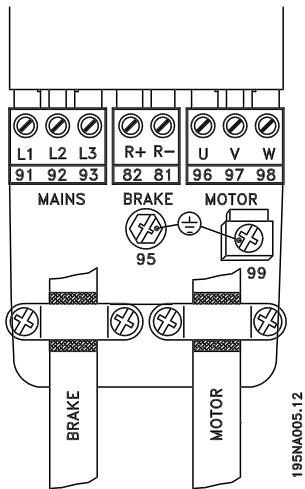
\* O filtro e o freio 1A RFI integrados são opcionais.

\*\* VLT 2803-2815 200-240 V não vem com a bobina do circuito intermediário.

Instalação

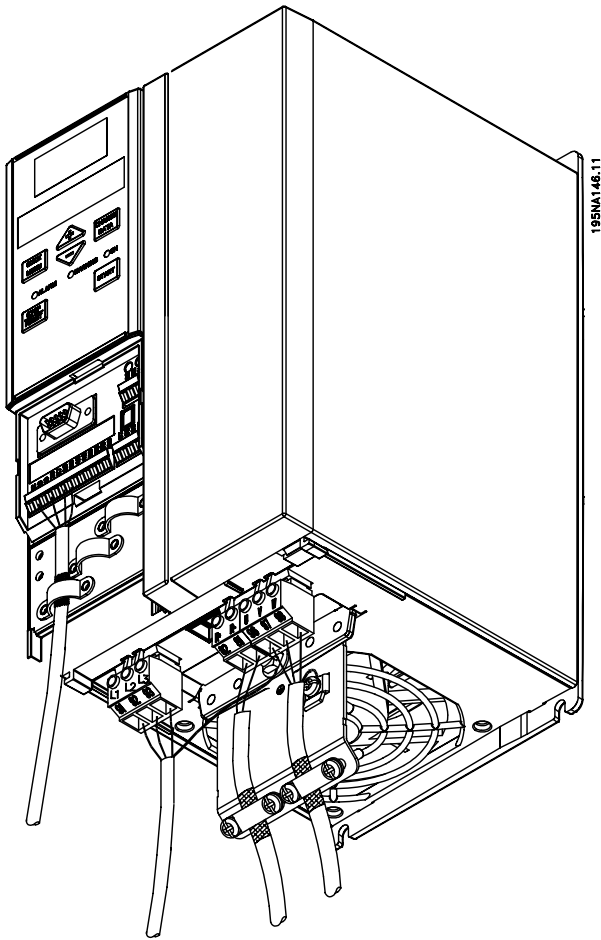


### ■ Instalação elétrica

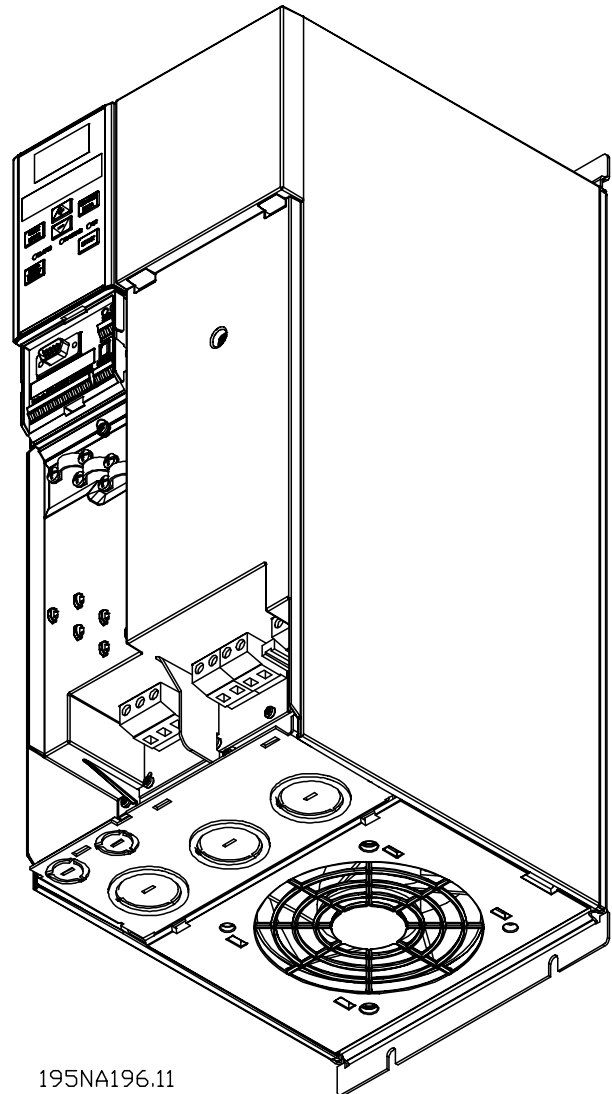


VLT 2822 200-240 V, 2822-2840 380-480 V

VLT 2803-2815 200-240 V, 2805-2815 380-480 V



VLT 2840 200-240 V, 2855-2875 380-480 V



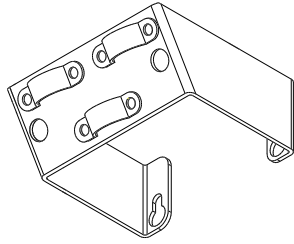
195NA196.11

VLT 2880-2882 380-480V

Observe que as unidades serão fornecidas com duas placas inferiores; uma para buchas métricas e outra para conduítes.

Instalação

### ■ Braçadeira de segurança



195NA112.10



Se o isolamento galvânico (PELV) entre os terminais de controle e os terminais de alta tensão tiver que ser mantida, a braçadeira de segurança fornecida deve ser usada no VLT 2803-2815, 200-240 V e no VLT 2805-2815, 380-480 V.

### ■ Pré-fusíveis

Para todos os tipos de unidades, pré-fusíveis externos devem ser instalados na alimentação da rede do conversor de frequência. Para aplicações UL/cUL com uma tensão da rede de 200-240 Volts, use pré-fusíveis tipo Bussmann KTN-R (200-240 volts) ou Ferraz Shawmut tipo ATMR (máx. 30 A). Para aplicações UL/cUL com uma tensão de alimentação de 380-480 Volts, use pré-fusíveis do tipo Bussmann KTS-R (380-480 volts). Consulte *Dados técnicos* para obter o dimensionamento correto dos pré-fusíveis.

### ■ Conexão à rede

Observe que com 1 x 220-240 Volt o fio do neutro deve ser conectado ao terminal N (L2) e o fio de fase deve estar conectado ao terminal L1 (L1).

No.	N(L2)	N(L1)	(L3)	Tensão de rede 1 x 220-240 V
	N	L1		
No.	95			Conexão de aterramento
No.	N(L2)	N(L1)	(L3)	Tensão de rede 3 x 220-240 V
	L2	L1	L3	
No.	95			Conexão de aterramento
No.	91	92	93	Tensão de rede 3 x 380-480 V
	L1	L2	L3	
No.	95			Conexão de aterramento



**NOTA!:** Verifique se a tensão da rede ajusta-se à tensão de rede do conversor de frequência, o que pode ser visto na placa de identificação.



As unidades de 400 volts com filtros RFI podem não ser conectadas à alimentação de rede onde a tensão entre fase e terra seja superior a 300 volts. Observe que para a rede de TI e o aterramento delta a tensão da rede não pode ultrapassar 300 volts entre fase e aterramento. As unidades com código de tipo R5 podem ser conectadas a redes de alimentação com até 400 volts entre fase e aterramento.

Consulte *Dados técnicos* para obter o dimensionamento correto da secção transversal do cabo. Consulte também a seção intitulada *Isolamento galvânico* para obter mais detalhes.

### ■ Conexão do motor

Conecte o motor aos terminais 96, 97, 98. Conecte o terra ao terminal 99.

Nr.	96	97	98	Tensão do motor 0-100% da tensão de alimentação.
	U	V	W	
Nr.	99			Conexão do terra

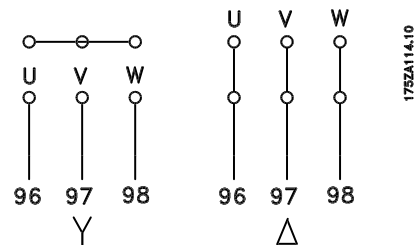
Veja na seção *Dados técnicos* o correto dimensionamento da secção transversal dos cabos.

Todos os tipos de motores padrão assíncronos trifásicos podem ser conectados a um conversor de frequência. Normalmente, os motores pequenos são conectados em estrela (230/400 V, Δ/ Y). Os motores grandes são conectados em delta (400/690 V, Δ/ Y). O modo de conexão e a tensão correta podem ser lidos na placa de identificação do motor.



#### NOTA!:

Nos motores sem papel de isolamento de fase, deve ser instalado um filtro LC na saída do conversor de frequência.



175ZA114.10

### ■ Interruptor de RFI

Alimentação da rede isolada do terra:

Se o conversor de frequências for alimentado a partir de uma rede isolada (rede elétrica da IT), o interruptor de RFI poderá ser desligado (OFF). Na posição OFF, as capacitâncias de RFI internas (capacitores de filtro) entre o chassi e o circuito intermediário são

cortadas para evitar danos ao circuito intermediário e para reduzir as correntes de capacitância de terra (de acordo com a norma IEC 61800-3).



**NOTA!:**

O interruptor de RFI não deve ser operado com a rede elétrica conectada à unidade. Verifique se a alimentação da rede foi desconectada antes de acionar o interruptor de RFI.



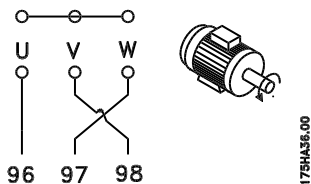
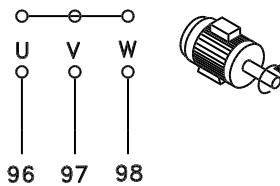
**NOTA!:**

O interruptor de RFI desconecta os capacitores galvanicamente da terra.

O interruptor Mk9, colocado próximo ao terminal 96, deve ser removido para possibilitar a desconexão do filtro de RFI.

O interruptor de RFI está disponível apenas no VLT 2880-2882.

■ **Sentido de rotação do motor**



A programação de fábrica é para a rotação no sentido horário com a saída do transformador do conversor de frequência ligada da seguinte maneira:

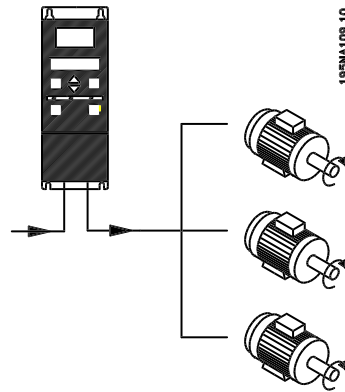
Terminal 96 ligado à fase U.

Terminal 97 ligado à fase V.

Terminal 98 ligado à fase W.

O sentido de rotação pode ser trocado invertendo duas fases nos terminais do motor.

■ **Conexão de motores em paralelo**



O conversor de frequência é capaz de controlar diversos motores ligados em paralelo. Se for preciso que os motores tenham valores de rotação diferentes, os mesmos deverão possuir valores de rotação nominais diferentes. A rotação do motor é mudada simultaneamente, o que significa que a relação entre os valores da rotação nominal é mantido em toda a gama. O consumo total de corrente dos motores não deve ultrapassar a corrente de saída nominal máxima  $I_{INV}$  para o conversor de frequência.

Podem ocorrer problemas na partida e com baixos valores de rotação se as potências dos motores forem muito diferentes. Isto porque a resistência ohmica relativamente alta no estator do motor pequeno necessita de uma tensão mais alta na partida, com baixos valores de rotação.

Nos sistemas com motores ligados em paralelo, o relé térmico eletrônico (ETR) do conversor de frequência não pode ser utilizado como proteção para um motor individual. Conseqüentemente, é necessária uma proteção de motor adicional, como termistores em cada motor ou relés térmicos individuais. (Disjuntores não servem como proteção.)



**NOTA!:**

O parâmetro 107 *Adaptação automática do motor*, AMT não pode ser usado quando os motores estão conectados em paralelo. O parâmetro 101 *Característica do torque* deve ser configurado como *Característica especial do motor* [8] quando os motores estão conectados em paralelo.

■ **Cabos do motor**

Veja na seção Dados técnicos o correto dimensionamento do comprimento e da seção transversal do cabo do motor. Obedeça sempre as normas nacionais e locais sobre a seção transversal do cabo.

Instalação



### NOTA!:

Se for usado um cabo não-blindado, alguns requisitos de CEM não estarão em conformidade; veja *Resultados do teste CEM* no Guia de Design.

Para obedecer as especificações CEM em relação à emissão, o cabo do motor deve ser blindado, exceto quando for indicado de modo diferente para o filtro RFI em questão. Se os níveis de ruído e de corrente de fuga tiverem que ser mantidos no mínimo, o cabo do motor deverá ser o mais curto possível. A blindagem do cabo do motor deve ser ligada ao gabinete metálico do conversor de frequência e à carcaça do motor. As ligações da blindagem devem ser efetuadas com a maior superfície possível (prensa cabo). Isto é possível graças a diferentes dispositivos de instalação em diferentes conversores de frequência. A montagem com pontas soltas da malha de blindagem deve ser evitada, porque estas reduzirão o efeito da blindagem nas altas frequências. Se for necessário interromper a blindagem para instalar uma proteção para o motor ou os relés do motor, a blindagem deve continuar com uma impedância de alta frequência a mais baixa possível.

### ■ Proteção térmico motor

O relé térmico eletrônico nos conversores de frequência recebeu a aprovação UL para a proteção individual do motor, quando o parâmetro 128 *Proteção térmica do motor* houver sido programado para *ETR Trip* e o parâmetro 105 *Corrente do motor*,  $I_M, N$  houver sido programada com a corrente nominal do motor (veja a placa de identificação do motor).

### ■ Conexão do freio

No.	81	82	Resistência de freio
	R-	R+	terminais

O cabo de conexão com a resistência de freio deve ser blindado/reforçado. Conecte a malha ao

gabinete metálico do conversor de frequência e ao gabinete metálico da resistência de freio por intermédio das braçadeiras do cabo. Dimensione a secção transversal do cabo de freio de forma a coincidir com o torque do freio.

Veja no *Guia de Design* o dimensionamento das resistências do freio.



### NOTA!:

Note que podem ser observadas tensões de até 850 V CC nos terminais.

### ■ Conexão do terra

Como a corrente de fuga à terra pode ser maior do que 3,5 mA, o conversor de frequência deve estar sempre aterrado de acordo com as normas locais e nacionais. Para garantir que o cabo de aterramento tenha uma boa conexão mecânica com o terminal 95, sua secção transversal deve ser de pelo menos 10 mm<sup>2</sup> ou 2 fios-terra que sejam terminados separadamente. Para aumentar a segurança, você pode instalar um RCD dispositivo de corrente residual (Residual Current Device), que garante que o conversor de frequência entre em trip quando a corrente de fuga for demasiadamente alta. Consulte também o documento RCD Application Note MN.90.GX.02.

### ■ Divisão de carga

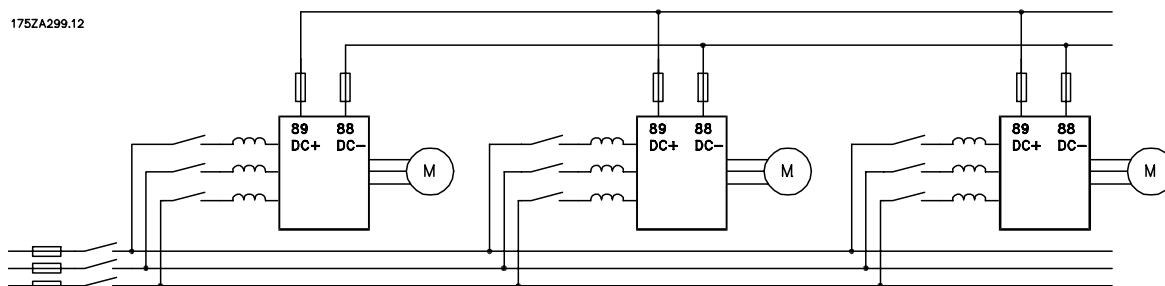
A divisão de carga permite conectar os circuitos intermediários CC de vários conversores de frequência. Isto exige que a instalação seja estendida usando fusíveis extras e bobinas CA (consulte o desenho a seguir). Para o parâmetro de divisão de carga 400 *Função do freio* deve ser ajustada para *Divisão de carga* [5].

Use pinos Faston de 6,3 mm para CC (Divisão de carga).

Entre em contato com a Danfoss ou consulte as instruções no. MI.50.NX.02 para obter mais informações.

No.	88	89	Divisão de carga
	-	+	

175ZA299.12



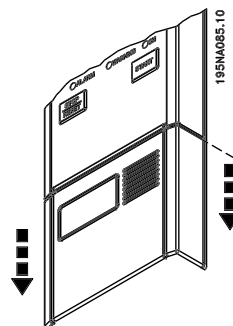


Observe que podem ocorrer níveis de tensão de até 850 V CC entre os terminais 88 e 89.

### ■ Torque de aperto, Terminais de Potência

Os terminais de potência e de aterramento devem ser apertados com os seguintes torques:

VLT	Terminais	Torque [Nm]
2803-2875	Freio da rede de energia	0.5-0.6
	Aterramento	2-3
2880-2882	Freio da rede de energia	1.2-1.5
	Aterramento	2-3



### ■ Controle do freio mecânico

Nas aplicações de elevação/abaixamento, é preciso haver a capacidade de controlar um freio eletromagnético. O freio é controlado por meio de uma saída do relé ou saída digital (terminal 46). A saída deve ser mantida fechada (sem tensão) durante o período em que o conversor de freqüências não puder 'dar suporte' ao motor devido, por exemplo, ao fato de que a carga é demasiada grande. Selecione *Controle do freio mecânico* nos parâmetros 323 ou 341 para as aplicações com freio eletromagnético. Quando a freqüência de saída exceder o valor de desativação do freio, definido no par. 138, o freio será liberado se a corrente do motor exceder o valor pré-definido no parâmetro 140. O freio é acoplado quando a freqüência de saída for menor que a freqüência de acoplamento do freio, que é definida no par. 139.

Se o conversor de freqüências for colocado em estado de alarme ou em uma situação de sobretensão, o freio mecânico será ativado imediatamente.



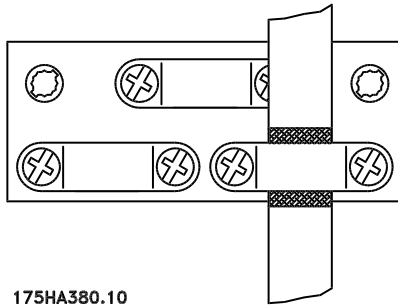
#### NOTA!:

Esta aplicação só é válida para levantamento/abaixamento sem contra-peso.

### ■ Acesso aos terminais de controle

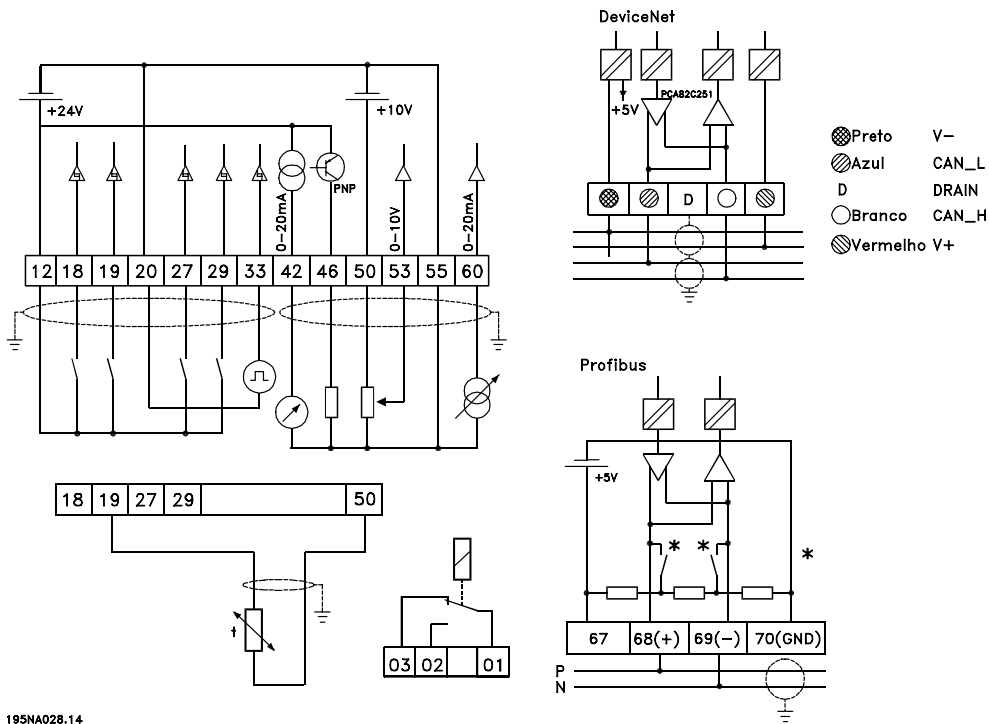
Todos os terminais para os cabos de controle estão localizados embaixo da tampa frontal de proteção do conversor de freqüência. Remova a tampa de proteção empurrando-a para baixo (veja o desenho).

### ■ Instalação elétrica, cabos de controle



Os cabos de controle devem ser blindados. A malha deve estar conectada ao chassi do conversor

de frequência por intermédio de uma braçadeira. Normalmente a malha também deve estar conectada ao chassi da unidade de controle (use as instruções da unidade em questão). Se forem usados cabos de controle muito longos e sinais analógicos, em casos raros, dependendo da instalação, poderão ocorrer malhas de aterramento de 50/60 Hz devido ao ruído transmitido pelos cabos de alimentação da rede. Por este motivo poderá ser necessário abrir a malha e talvez inserir um condensador de 100 nF entre a malha e o chassi.

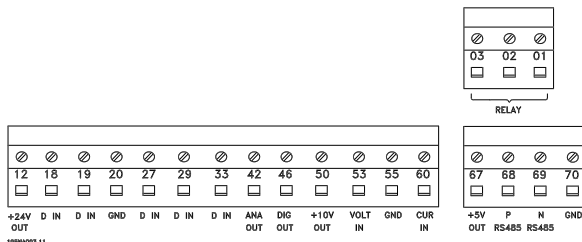


### ■ Torques de aperto, cabos de controle

Os cabos de controle devem ser conectados com um torque de aperto de 0,22-0,25 Nm.

### ■ Instalação elétrica, terminais de controle

Consulte a seção intitulada *Aterramento de cabos de controle blindados/encapados metalicamente*, no Guia de Design, para constatar a terminação correta dos cabos de controle.



No.	Função
01-03	As saídas de relê 01-03 podem ser usadas para indicar status e alarmes/advertências.
12	Tensão de alimentação de 24 V CC.
18-33	Entradas digitais.
20, 55	Quadro comum para terminais de entrada e saída.
42	Saída analógica para exibir a frequência, a referência, a corrente ou o torque.
46 <sup>1</sup>	Saída digital para exibir o status, as advertências ou os alarmes, além da saída de frequência.
50	alimentação de +10 V CC para o potenciômetro ou para o termistor.
53	Entrada de tensão analógica de 0 - 10 V CC.
60	Entrada de corrente analógica de 0/4 - 20 mA.
67 <sup>1</sup>	Tensão de alimentação de +5 V CC para o Profibus.
68, 69 <sup>1</sup>	RS 485, Comunicação serial.
70 <sup>1</sup>	Quadro para os terminais 67, 68 e 69. Normalmente, este terminal não deve ser usado.

1. Os terminais não são válidos para o DeviceNet. Consulte o manual DeviceNet, MG.90.BX.YY para obter detalhes adicionais.

### ■ Conexão do relê

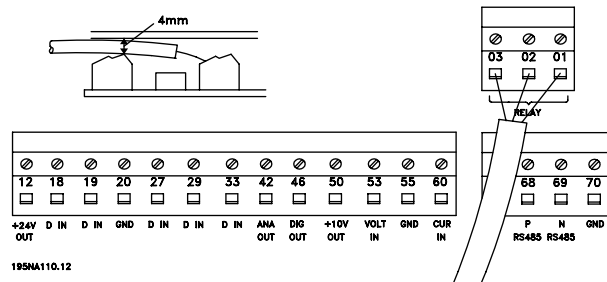
Veja no parâmetro 323 *Saída do relê* a programação da saída do relê.

Nr.	01 - 02	1 - 2 fechar (normalmente aberto)
	01 - 03	1 - 3 interromper (normalmente fechado)



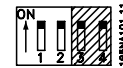
### NOTA!:

Observe que a camisa do cabo do relê deve cobrir a primeira linha de terminais do cartão de controle - caso contrário, a isolamento galvanico (PELV) não pode ser mantida. Diâmetro máximo do cabo: 4 mm. Veja o desenho.



### ■ Interruptores 1-4

O interruptor (dip switch) está localizado somente no cartão de controle de comunicação do Profibus DP. A posição do interruptor mostrada é a da programação de fábrica.



Os interruptores 1 e 2 são utilizados como terminação de cabo para a interface RS 485. Se o conversor de frequências estiver localizado na primeira ou na última unidade no barramento do sistema, os interruptores 1 e 2 devem estar na posição ON. Nos demais conversores de frequências, os interruptores 1 e 2 devem estar na posição OFF. Os interruptores 3 e 4 não são utilizados.

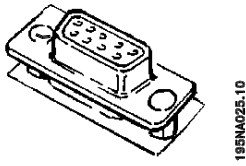
### ■ VLT Software Dialog

Conexão com os terminais 68-70 ou D-Sub:

- PIN 3 GND
- PIN 8 P-RS 485
- PIN 9 N-RS 485



### ■ Conector D-Sub

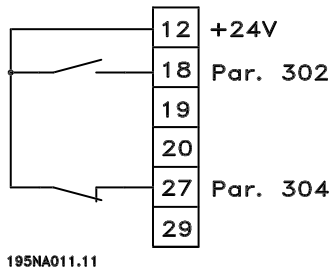


Uma unidade de controle LCP 2 pode ser conectada ao conector D-Sub no cartão de controle.  
Número de pedido: 175N0131.  
A unidade de controle LCP com número de pedido 175Z0401 não deve ser conectada.

### ■ Exemplos de ligação

#### ■ Partida/parada

Partida/parada usando o terminal 18 e parada por inércia usando o terminal 27.



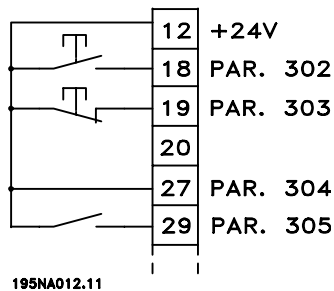
Par. 302 *Entrada digital = Partida* [7]  
 Par. 304 *Entrada digital = Parada por inércia invertida* [2]

Para a Partida/parada precisa, são feitas as seguintes configurações:

Par. 302 *Entrada digital = Partida/parada precisa* [27]  
 Par. 304 *Entrada digital = Parada por inércia invertida* [2]

#### ■ Partida/parada por pulso

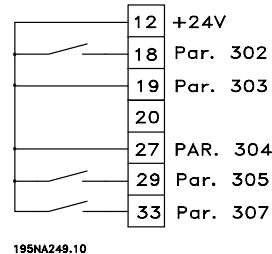
Partida por pulso usando o terminal 18 e parada por pulso usando o terminal 19. Além disso, a frequência de jog é ativada via terminal 29.



Par. 302 *Entrada digital = Partida por pulso* [8]  
 Par. 303 *Entrada digital = Parada invertida* [6]  
 Par. 304 *Entrada digital = Parada por inércia invertida* [2]  
 Par. 305 *Entrada digital = Jog* [13]

#### ■ Aceleração/desaceleração

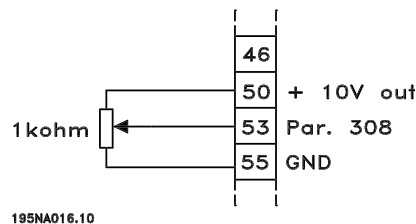
Aceleração/desaceleração utilizando os terminais 29/33.



Par. 302 *Entrada digital = Partida* [7]  
 Par. 303 *Entrada digital = Congelar referência* [14]  
 Par. 305 *Entrada digital = Aceleração* [16]  
 Par. 307 *Entrada digital = Desaceleração* [17]

#### ■ Referência do potenciômetro

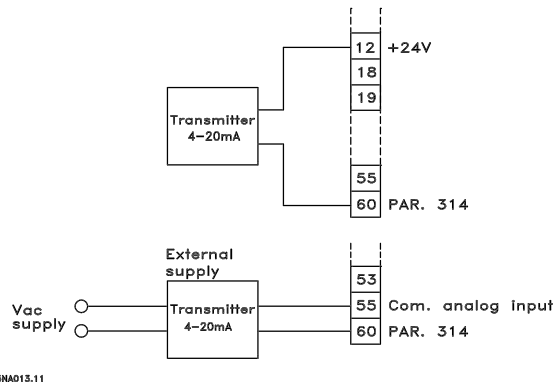
Referência de tensão por meio de um potenciômetro.



Par. 308 *Entrada analógica = Referência* [1]  
 Par. 309 *Terminal 53, escala mín. = 0 Volt.*  
 Par. 310 *Terminal 53, escala máx. = 10 Volt.*

#### ■ Conexão de um transmissor de dois fios

Conexão de um transmissor de dois fios como feedback para o terminal 60.

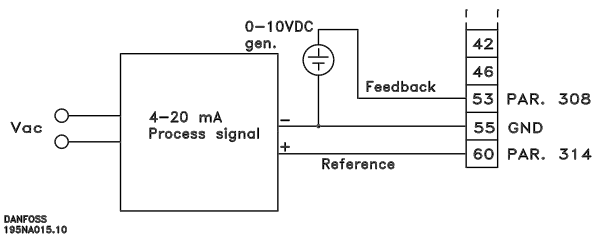


Par. 314 *Entrada analógica = Feedback* [2]  
 Par. 315 *Terminal 60, escala mín. = 4 mA*  
 Par. 316 *Terminal 60, escala máx. = 20 mA*

Instalação

### ■ Referência de 4-20 mA

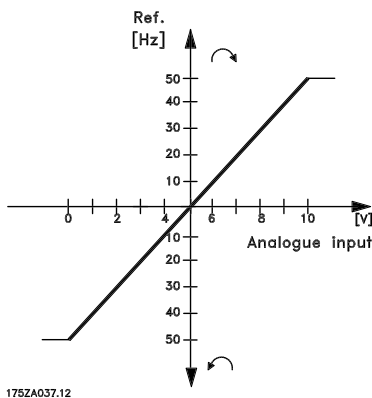
Referência de 4-20 mA no terminal 60 e sinal de feedback da velocidade no terminal 53.



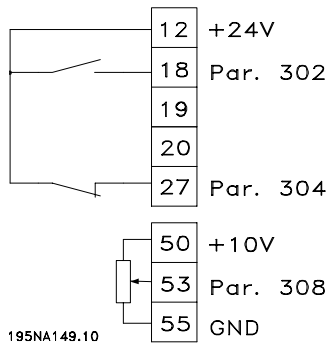
DANFOSS  
195NA015.10

- Par. 100 *Configuração = Malha fechada de velocidade* [1]
- Par. 308 *Entrada analógica = Feedback* [2]
- Par. 309 *Terminal 53, escala mín. = 0 Volt.*
- Par. 310 *Terminal 53, escala máx. = 10 Volt.*
- Par. 314 *Entrada analógica = Referência* [1]
- Par. 309 *Terminal 60, escala mín. = 4 mA*
- Par. 310 *Terminal 60, escala máx. = 20 mA*

### ■ 50 Hz no sentido anti-horário a 50 Hz no sentido horário.



175ZA037.12



195NA149.10

- Par. 100 *Configuração = Regulagem de velocidade, malha aberta* [0]
- Par. 200 *Faixa da frequência de saída = Ambos sentidos, 0-132 Hz* [1]

Par. 203 *Faixa de referência = Ref. mín. - Ref. máx.* [0] [0]

Par. 204 *Referência mín. = - 50 Hz*

Par. 205 *Ref. máx. = 50 Hz*

Par. 302 *Entrada digital = Partida* [7]

Par. 304 *Entrada digital = Parada por inércia invertida* [2]

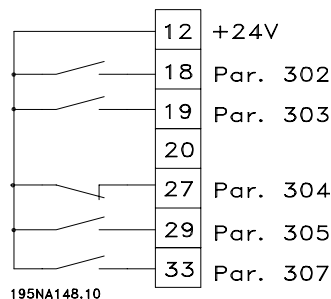
Par. 308 *Entrada analógica = Referência* [1]

Par. 309 *Terminal 53, escala mín. = 0 Volt.*

Par. 310 *Terminal 53, escala máx. = 10 Volt.*

### ■ Referências pré-definidas

Comutam entre 8 referências pré-definidas através de duas entradas digitais e de Setup 1 e Setup 2.



195NA148.10

Par. 004 *Setup ativo = Setup múltiplo 1* [5]

Par. 204 *Referência mín. = 0 Hz*

Par. 205 *Ref. máx. = 50 Hz*

Par. 302 *Entrada digital = Partida* [7]

Par. 303 *Entrada digital = Seleção de Setup, Isb* [31]

Par. 304 *Entrada digital = Parada por inércia invertida* [2]

Par. 305 *Entrada digital = Ref. pré-definida, Isb* [22]

Par. 307 *Entrada digital = Ref. pré-definida, msb* [23]

*Setup 1* contém as seguintes referências pré-definidas:

Par. 215 *Referência pré-definida 1 = 5,00%.*

Par. 216 *Referência pré-definida 2 = 10,00%.*

Par. 217 *Referência pré-definida 3 = 25,00%.*

Par. 218 *Referência pré-definida 4 = 35,00%.*

*Setup 2* contém as seguintes referências pré-definidas:

Par. 215 *Referência pré-definida 1 = 40,00%.*

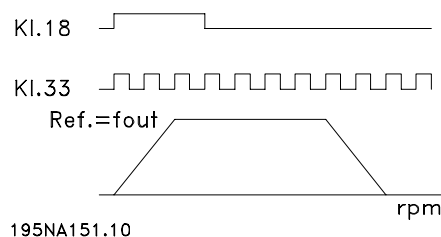
Par. 216 *Referência pré-definida 2 = 50,00%.*

Par. 217 *Referência pré-definida 3 = 70,00%.*

Par. 218 *Referência pré-definida 4 = 100,00%.*

Esta tabela mostra qual é a frequência de saída:

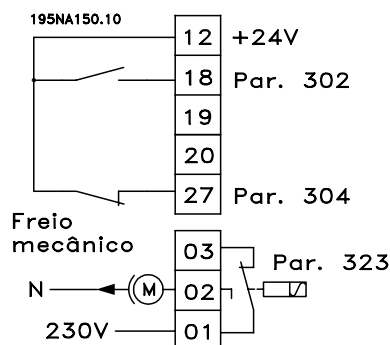
Ref. pré-definida, msb	Ref. pré-definida, lsb	Seleção de Setup	Frequência de saída[Hz]
0	0	0	2.5
0	1	0	5
1	0	0	10
1	1	0	17.5
0	0	1	20
0	1	1	25
1	0	1	35
1	1	1	50



Par. 307 *Entrada digital = Entrada de pulso* [30]  
 Par. 343 *Função de parada precisa = Parada do contador com reset* [1]  
 Par. 344 *Valor do contador = 100.000*

### ■ Conexão do freio mecânico

Utilização do relé para o freio de 230V CA



Par. 302 *Entrada digital = Partida* [7]  
 Par. 304 *Entrada digital = Parada por inércia invertida* [2]  
 Par. 323 *Saída do relé = controle do Freio mecânico* [25]

Controle do freio mecânico [25] = '0' => Freio fechado.  
 Controle do freio mecânico [25] = '1' => Freio aberto.  
 Consulte as configurações dos parâmetros mais detalhadas em *Controle do freio mecânico*.



#### NOTA!

Não utilize o relé interno para freios CC ou tensões de freio > 250 V.

### ■ Parada do contador via terminal 33.

O sinal de partida (terminal 18) deve estar ativo, ou seja, '1' lógico, até que a frequência de saída seja igual à referência. O sinal de partida (terminal 18 = '0' lógico) deve ser então removido antes que o valor do contador no parâmetro 344 tenha conseguido parar o conversor de frequências do VLT.

### ■ Uso do controlador de PID - controle de processo de malha fechada interno

1. Conecte o conversor de frequências à rede e aos cabos do motor normalmente.
2. Conecte o transmissor (sinal de feedback) ao + terminal 12 e - terminal 60 (aplica-se a transmissores de 2 fios de 4-20 mA). (Conecte os transmissores com 0-10 V CC ao + terminal 53 e - terminal 55).



#### NOTA!

Conecte o terminal 55 como - e o terminal 60 como +, para o sinal de corrente (0/4-20 mA), e o terminal 53-55 para o sinal de tensão (0-10 V CC) se forem usados transmissores com tensão de alimentação separada.

3. Conecte o sinal de partida entre os terminais 12 e 18, 12-27 devem estar conectados ou definidos como 'sem função' (parâmetro 304 = 0).
4. Defina todos os parâmetros no Menu Rápido e entre no Menu Principal (para entrar no Menu Principal: Pressione simultaneamente Quick Menu e +).
5. Defina os seguinte parâmetros:

100 = Controlador de processo de malha fechada [3]

101 = Torque variável médio [3]

Se for utilizado com bombas centrífugas e ventiladores.

308 = Feedback [2] (para transmissores de 0-10 V CC) ou

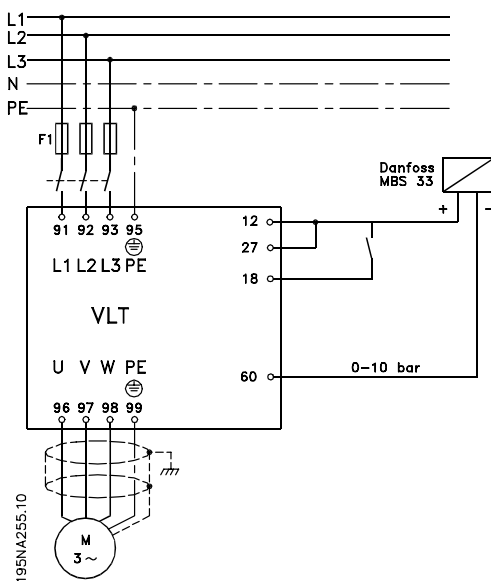
314 = Feedback [2] (para transmissores de 4-20 mA)

414 = Escala de feedback mínimo, deve estar definido como o valor de feedback mínimo

415 = Escala de feedback máximo, deve estar definido como o valor de feedback máximo

Exemplo: Transmissor de pressão de 0-10 bar: 414 = 0 e 415 = 10

416 = Unidades de processo: Como mostrado no painel de controle local (exemplo: bar [4])  
 437 = Normal [0]: A freqüência de saída deve ser reduzida à medida que o sinal de feedback aumenta  
 Inverso [1]: A freqüência de saída deve ser reduzida à medida que o sinal de feedback aumenta  
 440 = Ganho proporcional (P-gain) 0,3-1,0 (valor experimental)  
 441 = Tempo de integração (I-time) 3-10 s.(valor experimental)  
 442 = Tempo de diferenciação (D-time) 0-10 s (valor experimental)  
 205 = Referência máx. deve ser definida como igual à do parâmetro 415 (exemplo: 10 bar)  
 215 = Referência pré-definida 1. Defina a referência pré-definida como o valor de referência mín. desejado (exemplo: 5 bar)  
 (Os parâmetros 205 e 215 são mostrados na unidade de processo escolhida no parâmetro 416).  
 Os valores entre colchetes [ ] são valores de dados correspondentes à função desejada.  
 Exemplo: Parâmetro 308 Sinal de feedback = [2]  
 Se o motor deve funcionar sempre na velocidade mínima, pode-se para isso selecionar no parâmetro 204 = limite mínimo da freqüência de saída. (Para bombas, o limite típico é 15-20 Hz).  
 Com as conexões e programações acima, todas as aplicações normais de bombas e ventiladores funcionarão corretamente. Em determinados casos, poderá ser necessário otimizar o controlador do PID (parâmetros 440, 441 e 442), além dos valores experimentais mencionados.



### ■ Operação e Visor

#### 001 Idioma

##### (IDIOMA)

##### Valor:

★ Inglês (ENGLISH)	[0]
Alemão (DEUTSCH)	[1]
Francês (FRANCAIS)	[2]
Dinamarquês (DANSK)	[3]
Espanhol (ESPANOL)	[4]
Italiano (ITALIANO)	[5]

##### Funcão:

Este parâmetro é utilizado para escolher o idioma a ser usado no display sempre que a unidade de controle LCP estiver conectada.

##### Descrição da seleção:

Há uma opção dos idiomas mostrados. A programação de fábrica pode variar.

#### 002 Operação local/remota

##### (OPERATION SITE)

##### Valor:

★ Operação remota (REMOTE)	[0]
Operação local (LOCAL)	[1]

##### Funcão:

Há dois modos de operação do conversor de frequência; *Operação remota* [0] ou *Operação local* [1]. Veja também o parâmetro 013 *Controle local* se *Operação local* [1] for escolhida.

##### Descrição da seleção:

Se *Operação remota* [0] for selecionada, o conversor de frequência é controlado via:

1. Os terminais de controle ou via comunicação serial.
2. A tecla [START]. Entretanto, esta tecla não pode ignorar comandos de parada vindos das entradas digitais ou via comunicação serial.
3. As teclas [STOP/RESET] e [JOG], desde que estejam ativas.

Se *Operação local* [1], for selecionada, o conversor de frequência é controlado via:

1. A tecla [START]. Entretanto, esta tecla não pode ignorar comandos de parada vindos das entradas digitais (vide parâmetro 013 *Controle local*).
2. As teclas [STOP/RESET] e [JOG], desde que estejam ativas.
3. A tecla [FWD/REV], desde que tenha sido selecionada como parâmetro ativo no parâmetro 016 *Reversão local*, e que o parâmetro 013

*Controle local* tenha sido configurado como *Controle local e malha aberta* [1] ou *Controle local como parâmetro 100* [3]. O parâmetro 200 *Gama da frequência de saída* é configurado para *Ambas as direções*.

4. Parâmetro 003 *Referência local* onde a referência pode ser configurada usando-se as teclas [+] e [-].
5. Um comando de controle externo que pode ser conectado às entradas digitais (vide o parâmetro 013 *Controle local*).



##### NOTA!:

As teclas [JOG] e [FWD/REV] estão localizadas na unidade de controle LCP.

#### 003 Referência local

##### (LOCAL REFERENCE)

##### Valor:

Par.013 *Controle local* deve ser configurado para [1] ou [2]:

0 -  $f_{MAX}$  (par. 202)                      ★ 000.000,000

Par. 013 *Controle local* deve ser configurado para [3] ou [4] e o parâmetro 203 *Faixa de referência/feedback* para [0]:

$Ref_{MIN}$  -  $Ref_{MAX}$  (par. 204-205)      ★ 000.000,000

Par. 013 *Controle local* deve ser configurado para [3] ou [4] e o parâmetro 203 *Faixa de referência/feedback* para [1]:

-  $Ref_{MAX}$  - +  $Ref_{MAX}$  (par. 204-205)★ 000.000,000

##### Funcão:

Neste parâmetro, a referência local pode ser configurada manualmente. A unidade da referência local depende da configuração selecionada no parâmetro 100 *Configuração*.

##### Descrição da seleção:

A fim de proteger a referência local, o parâmetro 002 *Operação local/remota* deve ser configurado como *Operação local* [1]. A referência local pode ser configurada via comunicação serial.

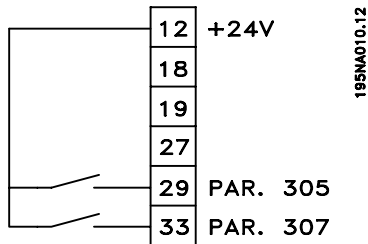
### ■ Configuração do Setup

Há uma opção entre quatro Setups (Setups de parâmetros) que podem ser programados independentes um do outro. O Setup ativo pode ser selecionado no parâmetro 004 *Setup Ativo*.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

Quando uma unidade de controle LCP 2 está conectada, o número do Setup ativo aparecerá no display abaixo de "Setup". É possível também pré-definir o conversor de frequências para *Setup Múltiplo*, de forma que seja possível mudar de Setups usando as entradas digitais ou a comunicação serial. A mudança de Setup pode ser usada em uma instalação onde, por exemplo, um Setup seja usado durante o dia e outro durante a noite. No parâmetro 006 *Cópia do Setup* é possível copiar de um Setup para outro. Usando o parâmetro 007 *Cópia via LCP* todos os Setups podem ser transferidos de um conversor de frequências para outro, movendo o painel de controle LCP 2. Primeiramente, todos os valores de parâmetros são copiados para o painel de controle do LCP 2, que pode então ser movido para outro conversor de frequências. Aqui, todos os valores de parâmetros podem ser copiados da unidade de controle LCP 2 para o conversor de frequências.

### ■ Mudança de Setup



- Seleção de Setup através dos terminais 29 e 33.

Par. 305 *Entrada digital = Seleção de Setup, lsb* [31]

Par. 307 *Entrada digital = Seleção de Setup, msb* [32]

Par. 004 *Setup ativo = Setup Múltiplo* [5]

### 004 Setup ativo

#### (ACTIVE SETUP)

##### Valor:

Setup de fábrica (FACTORY SETUP)	[0]
★Setup 1 (SETUP 1)	[1]
Setup 2 (SETUP 2)	[2]
Setup 3 (SETUP 3)	[3]
Setup 4 (SETUP 4)	[4]
Setup Múltiplo (MULTI SETUP)	[5]

##### Funcão:

O Setup parâmetro ativo é selecionado aqui. Todos os parâmetros podem ser programados em quatro Setups de parâmetros individuais. Pode-se alternar

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

entre Setups neste parâmetro por meio da entrada digital ou da comunicação serial.

##### Descrição da seleção:

O *Setup de Fábrica* [0] contém os valores da configuração de fábrica. *Setup 1-4* [1]-[4] são quatro Setups individuais que podem ser selecionados à medida que for necessário. O *Setup múltiplo* [5] é utilizado onde se necessita alternar, por controle remoto, entre os quatro Setups através de uma entrada digital ou pela comunicação serial.

### 005 Configuração da programação

#### (EDIT SETUP)

##### Valor:

Configuração de fábrica (FACTORY SETUP)	[0]
Configuração 1 (SETUP 1)	[1]
Configuração 2 (SETUP 2)	[2]
Configuração 3 (SETUP 3)	[3]
Configuração 4 (SETUP 4)	[4]
★Configuração Ativa (ACTIVE SETUP)	[5]

##### Funcão:

Você pode selecionar a Configuração que deseja programar durante a operação (aplicado através do painel de controle e da porta de comunicação serial). É possível, por exemplo, programar *Configuração 2* [2], enquanto a Configuração ativa está definida como *Configuração 1* [1] no parâmetro 004 *Configuração Ativa*.

##### Descrição da seleção:

*Programação de Fábrica* [0] contém os dados programados na fábrica e podem ser usados como fonte de dados, se as outras Configurações tiverem que ser resetadas para um estado conhecido. *Configuração 1-4* [1]-[4] são Configurações individuais que podem ser livremente programadas durante a operação. Se *Configuração Ativa* [5] for selecionada, a Configuração programada será igual ao parâmetro 004 *Configuração Ativa*.



##### NOTA!:

Se os dados forem modificados ou copiados para a Configuração ativa, as modificações têm um efeito imediato na operação da unidade.

### 006 Cópia da configuração

#### (SETUP COPY)

##### Valor:

★Sem cópia (NO COPY)	[0]
Copiar para Configuração 1 a partir de #	

- (COPY TO SETUP 1) [1]  
Copiar para Configuração 2 a partir de #
- (COPY TO SETUP 2) [2]  
Copiar para Configuração 3 a partir de #
- (COPY TO SETUP 3) [3]  
Copiar para Configuração 4 a partir de #
- (COPY TO SETUP 4) [4]  
Copiar para todas as Configurações a partir de # (COPY TO ALL)
- [5]

### Funcão:

Você pode copiar a partir da Configuração ativa selecionada no parâmetro 005 *Configuração da programação* para a Configuração ou Configurações selecionadas neste parâmetro.



### NOTA!:

Só é possível copiar na Parada (motor parado relacionado a um comando de parada).

### Descrição da seleção:

A cópia é iniciada quando a função de cópia requerida houver sido selecionada e a tecla [OK]/[CHANGE DATA] houver sido pressionada. O andamento da cópia é indicado no display.

### 007 Cópia via LCP

#### (LCP COPY)

#### Valor:

- ★Nenhuma cópia (NO COPY) [0]  
Faça o upload de todos os parâmetros (UPL. ALL PAR.) [1]
- Faça o download de todos os parâmetros (DWNL. ALL PAR.) [2]
- Faça o download dos parâmetros que são independentes do tamanho (DWNL.OUTPIND.PAR.) [3]

### Funcão:

O parâmetro 007 *LCP copy* é utilizado quando se deseja usar a função de cópia integral do LCP 2. Esta função é utilizada quando se deseja copiar todas as configurações dos parâmetros de um conversor de freqüências para o outro, transferindo o painel de controle LCP 2.

### Descrição da seleção:

Selecione *Fazer o upload de todos os parâmetros* [1] para transferir todos os valores de parâmetros para o painel de controle. Selecione *Fazer o download de todos os parâmetros* [2], se todos os valores de parâmetros transferidos precisarem ser copiados no conversor de freqüências ao qual o painel de

controle está conectado. Selecione *Fazer download dos par. que são independentes de tamanho.* [3], para copiar somente os parâmetros independentes de tamanho. É utilizado ao fazer o download para um conversor de freqüências com um valor de potência nominal diferente daquele que deu origem à configuração de parâmetros.



### NOTA!:

O upload/download só pode ser realizado no modo de parada. O download somente pode ser feito para um conversor de freqüências que tenha um software com a mesma versão. Consulte o parâmetro 626 *Num. de identificação do banco de dados.*

### 008 Escala da freqüência de saída no display

#### (FREQUENCY SCALE)

#### Valor:

0.01 - 100.00 ★ 1.00

### Funcão:

Neste parâmetro é selecionado o fator pelo qual a freqüência de saída deve ser multiplicada. O valor é exibido na tela, desde que os parâmetros 009-012 *Leitura no display* tenham sido configurados para *Freqüência de saída x escala* [5].

### Descrição da seleção:

Configurar o fator de escala desejado.

### 009 Leitura grande do display

#### (DISPLAY LINE 2)

#### Valor:

- Nenhuma leitura (NENHUMA) [0]
- Referência resultante [%] (REFERÊNCIA[%]) [1]
- Referência resultante [unidade] (REFERÊNCIA [UNIDADE]) [2]
- Feedback [unidade] (FEEDBACK [UNIDADE]) [3]
- ★Freqüência [Hz] (FREQUÊNCIA [HZ]) [4]
- Freqüência de saída x escala (FREQUÊNCIA X ESCALA) [5]
- Corrente do motor [A] (CORRENTE DO MOTOR [A]) [6]
- Torque [%] (TORQUE [%]) [7]
- Potência [kW] (POTÊNCIA [KW]) [8]
- Potência [HP] (POTÊNCIA [HP][US]) [9]
- Tensão do motor [V] (TENSÃO DO MOTOR [V]) [11]
- Tensão no barramento CC [V]

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.



(TENSÃO NO BARRAMENTO CC [V])	[12]	<i>Feedback [unidade]</i> fornece o valor do sinal resultante utilizando a unidade/escala selecionada no parâmetro 414 <i>Feedback mínimo</i> , $FB_{LOW}$ , 415 <i>Feedback máximo</i> , $FB_{HIGH}$ e o 416 <i>Unidades de processo</i> .
Carga térmica no motor [%]	[13]	
(TEMPERATURA DO MOTOR [%])	[13]	
Carga térmica [%]	[14]	
(TEMPERATURA DO FC.[%])	[14]	
Horas em execução [Horas]	[15]	<i>Frequência [Hz]</i> fornece a frequência de saída do conversor de frequências.
(RUNNING HOURS))	[15]	
Entrada digital [Bin]	[16]	<i>Frequência de saída x escala [-]</i> iguala a frequência de saída atual $f_M$ multiplicada pelo fator definido no parâmetro 008 <i>Exibir a escala da frequência de saída</i> .
(ENTRADA DIGITAL [BIN])	[16]	
Entrada analógica 53 [V]	[17]	
(ENTRADA ANALÓGICA 53 [V])	[17]	
Entrada analógica 60 [mA]	[19]	<i>Corrente do motor [A]</i> fornece a corrente de fase do motor medida em valores eficazes.
(ENTRADA ANALÓGICA 60 [MA])	[19]	
Referência de pulso [Hz]	[20]	<i>Torque [%]</i> indica a carga atual do motor com relação ao torque nominal do motor.
(REF. DE PULSO [HZ])	[20]	
Referência externa [%]	[21]	<i>Potência [kW]</i> fornece a potência real, em kW, que o motor está consumindo.
(REF. EXTERNA [%])	[21]	
Status Word [Hex] (STATUS WORD [HEX])	[22]	<i>Potência [HP]</i> fornece a potência real, em HP, que o motor está consumindo .
Temperatura do dissipador de calor [°C]	[25]	<i>Tensão do motor [V]</i> fornece a tensão suprida ao motor.
(TEMPERATURA DO DISSIPADOR DE CALOR [25])	[25]	
Alarm word [Hex] (ALARM WORD [HEX])	[26]	<i>Tensão do barramento CC [V]</i> fornece a tensão do circuito intermediário do conversor de frequência.
Control word [Hex] (CONTROL WORD [HEX])	[27]	<i>Carga térmica no motor [%]</i> fornece a carga calculada/estimada no motor. 100 % é o limite de interrupção.
Warning word [Hex]	[28]	<i>Carga térmica [%]</i> fornece a carga térmica calculada/estimada no conversor de frequência. 100 % é o limite de interrupção.
(WARNING WORD [HEX])	[28]	
Status word estendida [Hex]	[29]	<i>Horas em execução [Hours]</i> fornece as horas de funcionamento do motor, desde o último reset feito no parâmetro 619 <i>Reset do contador das horas em funcionamento</i> .
(STATUS ESTEND. [HEX])	[29]	
Advertência do cartão de comunicação opcional	[30]	<i>Entrada digital [Código binário]</i> fornece o status do sinal das 5 entradas digitais (18, 19, 27, 29 e 33). O terminal 18 corresponde ao bit mais à esquerda. '0' = sem sinal, '1' = sinal de conectado.
(COMM OPT WARN [HEX])	[30]	
Contagem de pulsos	[31]	<i>Entrada analógica 53 [V]</i> fornece o valor da tensão no terminal 53.
(PULSE COUNTER)	[31]	

#### Funcão:

Neste parâmetro é possível selecionar o valor dos dados que deseja exibir na linha 2 do display da unidade de controle LCP, quando o conversor de frequência estiver ligado. O display também será incluído na barra de rolagem no modo display. Nos parâmetros 010-012 *Leitura do display* é possível selecionar três valores adicionais de dados, que serão exibidos na linha 1 do display.

#### Descrição da seleção:

*Nenhuma leitura* somente pode ser selecionado nos parâmetros 010-012 *Leitura pequena do display*.

*Referência resultante [%]* fornece a referência resultante, em porcentagem, na faixa compreendida entre a Referência mínima,  $Ref_{MIN}$  e Referência máxima,  $Ref_{MAX}$ .

*Referência [unidade]* fornece a referência resultante, em Hz, em *Malha aberta*. Em *Malha fechada*, a unidade de referência é selecionada no parâmetro 416 *Unidades de processo*.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

na faixa da Referência mínima, Ref<sub>MIN</sub> à Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub>.

*Status word [Hex]* fornece uma ou várias condições de status, em hexadecimal. Consulte *Comunicação serial* no *Guia de Design* para informações adicionais.

Temp. do dissipador de calor [°C] fornece a temperatura atual do dissipador de calor do conversor de frequência. O limite de corte é 90-100 °C, e a unidade só é ativada novamente em 70 ± 5 °C.

*Alarm word [Hex]* fornece um ou vários alarmes, em código hexadecimal. Consulte *Comunicação serial* no *Guia de Design* para informações adicionais.

*Control word [Hex]* fornece a control word do conversor de frequência. Consulte *Comunicação serial* no *Guia de Design*, para informações adicionais.

*Warning word [Hex]* fornece um ou vários avisos, em hexadecimal. Consulte *Comunicação serial* no *Guia de Design*, para informações adicionais.

*Status word estendida [Hex]* fornece um ou vários modos de estado, em hexadecimal. Consulte *Comunicação serial* no *Guia de Design*, para informações adicionais.

*Advertência do cartão de opção de comunicação [Hex]* fornece uma palavra de advertência se ocorrer uma falha no barramento de comunicação. Ativo somente se as opções de comunicação estiverem instaladas. Caso não haja opções de comunicação, será exibido 0 Hex.

*Contador de pulsos* fornece o número de pulsos registrados pela unidade.

### 010 Leitura pequena no display 1,1

#### (DISPLAY LINE 1.1)

##### Valor:

Vide o par. 009 *Leitura grande no display*  
★ Referência [%] [1]

##### Funcão:

Neste parâmetro, o primeiro de três valores de dados pode ser selecionado para ser exibido no display da unidade de controle LCP, linha 1, posição 1. Essa função é útil, por exemplo, ao configurar o regulador PID, uma vez que ela dá uma visão das reações do processo às mudanças

de referência. A leitura do display é ativada pressionando-se a tecla [DISPLAY STATUS].

##### Descrição da seleção:

Vide o parâmetro 009 *Leitura grande no display*.

### 011 Leitura pequena no display 1,2

#### (DISPLAY LINE 1.2)

##### Valor:

Vide o parâmetro 009 *Leitura grande no display*  
★ Corrente do motor [A][6]

##### Funcão:

Veja a descrição funcional mostrada no parâmetro 010 *Leitura pequena no display*.

##### Descrição da seleção:

Vide o parâmetro 009 *Leitura grande no display*.

### 012 Leitura pequena no display 1,3

#### (DISPLAY LINE 1.3)

##### Valor:

Vide o parâmetro 009 *Leitura grande no display*  
★ Potência [kW][8]

##### Funcão:

Veja a descrição funcional mostrada no parâmetro 010 *Leitura pequena no display*.

##### Descrição da seleção:

Vide o parâmetro 009 *Leitura grande no display*.

### 013 Controle local

#### (LOC CTRL/CONFIG.)

##### Valor:

Local não ativo (DISABLE)	[0]
Controle local e malha aberta (LOC CTRL/OPEN LOOP)	[1]
Controle operado remotamente e malha aberta (LOC+DIG CTRL/AS P100)	[2]
Controle local como parâmetro 100 (LOC CTRL/AS P100)	[3]
★ Controle operado remotamente como parâmetro 100 (LOC+DIG CTRL/AS P100)	[4]

##### Funcão:

É aqui que a função necessária é selecionada se, no parâmetro 002 *Operação local/remota*, *Operação local* [1] tiver sido escolhida.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

### Descrição da seleção:

Se for selecionado *Local não ativo* [0], não será possível configurar uma referência através do parâmetro 003 *Referência local*.

A fim de permitir a mudança para *Local não ativo* [0], o parâmetro 002 *Operação local/remota* deve estar configurado como *Operação remota* [0].

*Controle local e malha aberta* [1] é usado se a velocidade do motor tiver que ser configurada através do parâmetro 003 *Referência local*. Quando esta escolha é feita, o parâmetro 100 *Configuração* automaticamente passa para *Regulação de velocidade, malha aberta* [0].

*Controle operado remotamente e malha aberta* [2] funcionam da mesma forma que *Controle local e malha aberta* [1]; entretanto, o conversor de frequência também pode ser controlado através das entradas digitais.

*Controle local como parâmetro 100* [3] é usado quando a velocidade do motor tiver que ser configurada através do parâmetro 003 *Referência local*, mas sem o parâmetro 100 *Configuração* passar automaticamente para *Regulação de velocidade, malha aberta* [0].

*Controle operado remotamente como parâmetro 100* [4] funciona da mesma forma que *Controle local como parâmetro 100* [3]; entretanto, o conversor de frequência pode ser controlado também através das entradas digitais.

Alternar de *Operação remota* para *Operação local* no parâmetro 002 *Operação local/remota*, quando este parâmetro tiver sido configurado para *Controle operado remotamente e malha aberta* [1]: A frequência atual do motor e o sentido de rotação serão mantidas. Se o sentido de rotação atual não responder ao sinal de reversão (referência negativa), a referência será configurada como 0.

Alternar de *Operação local* para *Operação remota* no parâmetro 002 *Operação local/remota*, quando este parâmetro tiver sido configurado como *Controle operado remotamente e malha aberta* [1]: A configuração selecionada no parâmetro 100 *Configuração* ficará ativa. A transição será suave.

Alternar de *Controle remoto* para *Controle local* no parâmetro 002 *Operação local/remota*, quando este parâmetro tiver sido configurado para *Controle operado remotamente como parâmetro 100* [4]: a referência atual será mantida. Se

o sinal de referência for negativo, a referência local será configurada para 0.

Alternar de *Operação local* para *Operação remota* no parâmetro 002 *Operação local/remota*, quando este parâmetro tiver sido configurado para *Operação remota*: A referência local será substituída pelo sinal de referência operado remotamente.

### 014 Parada local (LOCAL STOP)

#### Valor:

Não ativa (DISABLE)	[0]
★Ativa (ENABLE)	[1]

#### Funcão:

Neste parâmetro, a tecla local [STOP] pode ser ativada ou desativada no painel de controle e no painel de controle LCP.

#### Descrição da seleção:

Se *Não ativa* [0] for selecionada neste parâmetro, a tecla [STOP] ficará desativada.



#### NOTA!:

Se *Não ativa* [0] for selecionada, o motor não poderá ser parado através da tecla [STOP].

### 015 Jog local (LOCAL JOGGING)

#### Valor:

★Não ativa (DISABLE)	[0]
Ativa (ENABLE)	[1]

#### Funcão:

Neste parâmetro, a função jog no painel de controle LCP pode ser ativada/desativada.

#### Descrição da seleção:

Se *Não ativa* [0] for selecionado neste parâmetro, a tecla [JOG] ficará desativada.

### 016 Reversão local (LOCAL REVERSING)

#### Valor:

★Não ativa (DISABLE)	[0]
Ativa (ENABLE)	[1]

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

### Função:

Neste parâmetro você pode selecionar/desselecionar a função de reversão no painel de controle LCP. A tecla só pode ser usada se o parâmetro 002 *Operação local/remota* estiver configurado como *Operação local* [1] e se o parâmetro 013 *Controle local* como *Controle local, malha aberta* [1] ou *Controle local como parâmetro 100* [3].

### Descrição da seleção:

Se *Desativar* [0] houver sido selecionado neste parâmetro, a tecla [FWD/REV] será desativada. Veja também o parâmetro 200 *Gama da frequência de saída*.

### 017 Inicialização local

#### (LOCAL RESET)

### Valor:

Não ativa (DISABLE) [0]  
 ★Ativa (ENABLE) [1]

### Função:

Neste parâmetro, a função de reinicialização do painel de controle pode ser ativada/desativada.

### Descrição da seleção:

Se *Não ativa* [0] for selecionado neste parâmetro, a função de reinicialização ficará inativa.



### NOTA!:

Selecione *Não ativa* [0], apenas se um sinal externo de reinicialização tiver sido conectado através das entradas digitais.

### 018 Bloquear contra alteração dos dados

#### (DATA CHANGE LOCK)

### Valor:

★Não bloqueado (NOT LOCKED) [0]  
 Bloqueado (LOCKED) [1]

### Função:

Neste parâmetro, é possível 'bloquear' os controles para desabilitar alterações de dados por meio das teclas de controle.

### Descrição da seleção:

Se *Bloqueado* [1] for selecionado, as alterações de dados nos parâmetros não poderão ser efetuadas; entretanto, ainda será possível fazer alterações de dados através da comunicação serial. O

parâmetro 009-012 *Leitura do display* pode ser alterado via painel de controle.

### 019 Modo de operação na energização, na operação local (POWER UP ACTION)

### Valor:

Reinicialização automática, use referência gravada (AUTO RESTART) [0]  
 ★Parada forçada, use referência gravada (LOCAL=STOP) [1]  
 Parada forçada, define a ref. para 0 (LOCAL=STOP, REF=0) [2]

### Função:

Configuração do modo de operação necessário quando a tensão da rede elétrica está conectada. Esta função só pode ser ativada se *Operação local* [1] tiver sido selecionada no parâmetro 002 *Operação local/remota*.

### Descrição da seleção:

*Partida automática, use a ref. gravada* [0] é selecionado se o conversor de frequências for iniciado utilizando a referência local (definida no parâmetro 003 *Referência local*) e o estado de start/stop tiver sido fornecido, por meio das teclas de controle, imediatamente antes de uma queda de energia elétrica.

*Parada forçada, utilize a ref. gravada* [1] é selecionado se o conversor de frequência tiver que permanecer parado quando a rede elétrica estiver ativada, até que a tecla [START] seja acionada. Depois de um comando de partida, a velocidade do motor é acelerada até o valor da referência gravada no parâmetro 003 *Referência local*. *Parada forçada, ref. definida em 0* [2] é selecionado se o conversor de frequências tiver que permanecer parado quando a tensão da rede elétrica for restabelecida. Parâmetro 003 *Referência local* deve ser zerado.



### NOTA!:

Em operação remota (parâmetro 002 *Operação local/remota*) o estado partida/parada, no momento da conexão à rede elétrica, dependerá dos sinais de controle externos. Se for selecionado *Pulso de partida* [8] no parâmetro 302 *Entrada digital*, o motor permanecerá parado após a conexão à rede elétrica.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

### 020 Operação manual

#### (HAND OPERATION)

##### Valor:

★ Inativa (DISABLE)	[0]
Ativa (ENABLE)	[1]

##### Funcão:

Neste parâmetro pode-se selecionar a possibilidade de alternar ou não entre o modo Automático e o Manual. No modo Automático, o conversor de frequências é controlado por sinais externos, enquanto no modo Manual ele é controlado por meio de uma referência local diretamente da unidade de controle.

##### Descrição da seleção:

Se no parâmetro *Inativo* for selecionado [0], o modo Manual ficará inativo. Se em *Ativo* for selecionado [1], será possível alternar entre o modo Automático e o Manual. Consulte a seção *Unidade de Controle* para obter informações adicionais.

### 024 Userdefined Quick Menu

#### (USER QUICKMENU)

##### Valor:

★ Not active (DISABLE)	[0]
Active (ENABLE)	[1]

##### Funcão:

Neste parâmetro você pode optar pela configuração padrão da tecla Quick menu no painel de controle e no painel de controle LCP 2.

Usando esta função, no parâmetro 025 *Quick Menu setup* o usuário pode selecionar até 20 parâmetros para a tecla Quick Menu.

##### Descrição da seleção:

Se *not active* [0] for selecionado, a configuração padrão da tecla Quick Menu estará ativa.

Se *Active* [1] for selecionado, o Quick Menu definido pelo usuário estará ativo.

### 025 Setup do Menu Rápido

#### (SETUP DO MENU RÁPIDO)

##### Valor:

[Index 1 - 20] Valor: 0 - 999 ★ 000

##### Funcão:

Neste parâmetro definem-se quais parâmetros são necessários ao Menu Rápido, quando o parâmetro 024 *Menu Rápido definido pelo usuário* estiver estabelecido como *Ativo* [1].

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

Até 20 parâmetros podem ser selecionados para o Menu Rápido definido pelo usuário.



##### NOTA!:

Observe que este parâmetro só pode ser definido usando-se um painel de controle LCP 2. Consulte *Formulário de colocação de pedido*.

##### Descrição da seleção:

O Menu Rápido é configurado da seguinte forma:

1. Selecione o parâmetro 025 *Setup do Menu Rápido* e pressione [CHANGE DATA].
2. Index 1 indica o primeiro parâmetro no Menu Rápido. É possível fazer a rolagem dos números do índice utilizando as teclas [+ / -]. Selecione Index 1.
3. Utilizando [<>] você pode fazer a rolagem entre os três números. Pressione a tecla [<] uma vez e o último dígito do número do parâmetro pode ser selecionado usando as teclas [+ / -]. Defina o Index 1 como 100, para o parâmetro 100 *Configuração*.
4. Pressione [OK] quando o Index 1 tiver sido definido como 100.
5. Repita as etapas 2 a 4 até que todos os parâmetros obrigatórios tenham sido definidos para a tecla Quick Menu.
6. Pressione [OK] para concluir a configuração do Menu Rápido.

Se o parâmetro 100 *Configuração* for selecionado no Index 1, o Menu Rápido será iniciado com esse parâmetro sempre que o Menu Rápido for ativado.

Observe que o parâmetro 024 *Menu Rápido definido pelo usuário* e o parâmetro 025 *Setup do Menu Rápido* são reinicializados para os valores definidos pela fábrica, durante a inicialização.

### ■ Carga e motor

### ■ Configuração

A escolha da configuração e das características do torque tem um efeito sobre os parâmetros que podem ser vistos no display. Se *Malha aberta* [0] for selecionado, todos os parâmetros relacionados à regulação PID serão filtrados. Isto significa que o usuário só vê os parâmetros que forem relevantes para uma determinada aplicação.

#### 100 Configuração

##### (CONFIGURAÇÃO)

##### Valor:

★ Controle de velocidade, malha aberta (SPEED OPEN LOOP)	[0]
Controle de velocidade, malha fechada (SPEED CLOSED LOOP)	[1]
Controle de processo, malha fechada (PROCESS CLOSED LOOP)	[3]

##### Funcão:

Este parâmetro é utilizado para selecionar a configuração para a qual o conversor de frequência deve ser adaptado. Isto simplifica a adaptação para uma determinada aplicação, porque os parâmetros que não forem utilizados na configuração em questão estarão sombreados (não ativos).

##### Descrição da seleção:

Caso *Controle de velocidade, malha aberta* [0] for selecionado, é obtido controle de velocidade normal (sem sinal de feedback) com compensação automática de carga e de escorregamento para garantir uma velocidade constante com cargas variadas. As compensações estão ativas, mas podem ser desativadas no parâmetro 134 *LOAD COMPENSATION* e parâmetro 136 *SLIP COMPENSATION* conforme necessário.

Se *Controle de velocidade, malha fechada* [1] for selecionado, é obtida melhor precisão de velocidade. Um sinal de feedback deve ser adicionado e o regulador PID deve ser definido no grupo de parâmetros 400 *Funções especiais*.

Caso *Controle do processo, malha fechada* [3] seja selecionado, o regulador interno de processo será ativado, permitindo o controle preciso de um processo em relação a um determinado sinal de processo. O sinal de processo pode ser programado na unidade do processo em questão ou como uma porcentagem. Deve ser adicionado um sinal de

feedback do processo e o regulador de processo deve ser programado no grupo de parâmetros 400 *Funções especiais*. Processo, malha fechada não estará ativo se uma placa DeviceNet estiver montada e a instância 20/70 ou 21/71 for escolhida no parâmetro 904 *Tipos de instâncias*.

#### 101 Características de torque

##### (TORQUE CHARACT)

##### Valor:

★ Torque constante (TORQUE CONSTANTE)	[1]
Torque variável baixo (TORQUE: BAIXO)	[2]
Torque variável médio (TORQUE: MÉD)	[3]
Torque variável alto (TORQUE: ALTO)	[4]
Torque variável baixo com partida CT (VT LOW CT START)	[5]
Torque variável médio com partida CT (VT MED CT START)	[6]
Torque variável alto com partida CT (VT HIGH CT START)	[7]
Modo motor especial (MODO MOTOR ESPECIAL)	[8]

CT = Torque constante

##### Funcão:

Este parâmetro permite a escolha do princípio de adaptação da relação U/f do conversor de frequência para a característica do torque da carga. Consulte par. 135 *Relação U/f*.

##### Descrição da seleção:

Se *Torque constante* [1] estiver selecionado, é obtida uma característica U/f dependente da carga, em que a tensão de saída e a frequência de saída são aumentadas, com os aumentos de carga, de modo a manter constante a magnetização do motor.

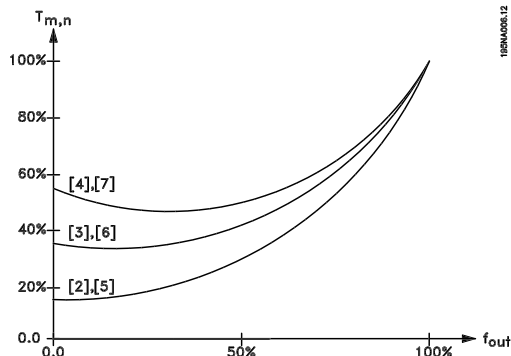
Selecione *Torque variável baixo* [2], *Torque variável médio* [3] ou *Torque variável alto* [4], se a carga for quadrada (bombas centrífugas, ventiladores). *Torque variável - baixo com partida CT* [5], *- médio com partida CT* [6] ou *alto com partida CT* [7], devem ser selecionados, se for exigido um torque de partida maior que aquele que pode ser obtido com as três primeiras características mencionadas.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.



### NOTA!:

A compensação de carga e de escorregamento não estarão ativadas se o torque variável ou o modo especial do motor forem selecionados.



Selecione *Modo motor especial* [8], se uma configuração U/f especial for requerida e que deva ser adaptada ao motor atual. Os "pontos de quebra" são definidos nos parâmetros 423-428 *Tensão/freqüência*.



### NOTA!:

Note que se um valor definido nos parâmetros 102-106 da placa de identificação for alterado, haverá uma mudança automática nos parâmetros 108 *Resistência do estator* e 109 *Reatância do estator*.

### 102 Potência do motor $P_{M,N}$

#### (MOTOR POWER)

##### Valor:

0,25 - 22 kW ☆ Depende da unidade

##### Funcão:

Você deve definir aqui um valor de potência [kW]  $P_{M,N}$ , que corresponda à potência nominal do motor. A fábrica programa um valor de potência nominal [kW]  $P_{M,N}$ , que depende do tipo de unidade.

##### Descrição da seleção:

Selecione um valor igual ao da placa de identificação do motor. As programações de um tamanho abaixo e um tamanho acima da programação de fábrica são possíveis.

### 103 Tensão do motor $U_{M,N}$

#### (MOTOR VOLTAGE)

##### Valor:

Para as unidades de 200 V: 50 - 999 V ☆ 230 V

Para as unidades de 400 V: 50 - 999 V ☆ 400 V

##### Funcão:

Aqui é configurada a tensão nominal do motor  $U_{M,N}$  para a ligação estrela Y ou delta  $\Delta$ .

##### Descrição da seleção:

Selecione um valor que corresponda aos dados da placa de identificação do motor, independente da tensão de alimentação do conversor de freqüência.

### 104 Freqüência do motor $f_{M,N}$

#### (MOTOR FREQUENCY)

##### Valor:

24-1000 Hz ☆ 60 Hz

##### Funcão:

Aqui é selecionada a freqüência nominal do motor  $f_{M,N}$ .

##### Descrição da seleção:

Selecione um valor que corresponda aos dados da placa de identificação do motor.

### 105 Corrente do motor $I_{M,N}$

#### (MOTOR CURRENT)

##### Valor:

0,01 -  $I_{MAX}$  ☆ Depende da escolha do motor

##### Funcão:

A corrente nominal do motor  $I_{M,N}$  faz parte dos cálculos das características do conversor de freqüência, ou seja, do torque e da proteção térmica do motor.

##### Descrição da seleção:

Selecione um valor que corresponda aos dados da placa de identificação do motor. Programe a corrente do motor  $I_{M,N}$  levando em conta se o motor está conectado em estrela Y ou em delta  $\Delta$ .

### 106 Velocidade nominal do motor (MOTOR NOM. SPEED)

#### Valor:

100 -  $f_{M,N} \times 60$  (máx. 60000 rpm)

★ Depende do parâmetro 102 *Potência do motor*,  $P_{M,N}$

#### Funcão:

Aqui é programado o valor que corresponde à velocidade nominal do motor  $n_{M,N}$  que pode ser vista nos dados da placa de identificação.

#### Descrição da selecção:

Selecione um valor que corresponda aos dados da placa de identificação do motor.



#### NOTA!:

O valor máx. é igual a  $f_{M,N} \times 60$ .  $f_{M,N}$  que deve ser programado no parâmetro 104 *Freqüência do motor*,  $f_{M,N}$ .

### 107 Ajuste automático do motor, AMT (AUTO MOTOR TUN.)

#### Valor:

★ Otimização desligada (AMT DESLIGADO) [0]  
Otimização ligada (AMT START) [2]



#### NOTA!:

O AMT não é possível no VLT 2880-82

#### Funcão:

O ajuste automático do motor é um algoritmo que mede a resistência do estator  $R_S$  sem que o eixo do motor gire. Isto significa que o motor não está aplicando qualquer torque.

O AMT pode ser usado de forma benéfica na inicialização das unidades quando os usuários desejam otimizar o ajuste do conversor de freqüência no motor que está sendo usado. É usado particularmente quando a programação de fábrica não abrange suficientemente o motor.

Para obter-se o melhor ajuste possível do conversor de freqüência, recomenda-se que o AMT seja realizado em um motor frio. Deve-se observar que as repetidas execuções do AMT podem causar um aquecimento do motor, resultando em um aumento na resistência do estator  $R_S$ . Via de regra, no entanto, isso não é um problema.

O AMT é realizado da seguinte forma:

#### Iniciar o AMT:

1. Dar um sinal STOP.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

2. O parâmetro 107 *Ajuste automático do motor* é configurado no valor [2] *Otimização ligada*.
3. É dado um sinal START e o parâmetro 107 *Ajuste automático do motor* será reinicializado para [0] quando o AMT tiver sido concluído.

#### Concluir o AMT:

O AMT é concluído dando-se um sinal RESET.

O parâmetro 108 *Resistência do estator*,  $R_S$  é atualizado com o valor otimizado.

#### Interrompendo o AMT:

O AMT pode ser interrompido durante o procedimento de otimização, dando-se um sinal STOP.

Ao usar a função AMT, os seguintes pontos devem ser observados:

- Para que o AMT possa definir o melhor possível os parâmetros do motor, devem ser digitados nos parâmetros 102 a 106 os dados corretos da placa de identificação do motor conectado ao conversor de freqüência.
- Aparecerão alarmes no display, caso surjam falhas durante o ajuste do motor.
- Via de regra, a função AMT poderá medir os valores  $R_S$  dos motores que são 1 a 2 vezes maiores ou menores do que o tamanho nominal do conversor de freqüência.
- Para interromper o ajuste automático do motor, pressione a tecla [STOP/RESET].



#### NOTA!:

O AMT não pode ser realizado em motores conectados em paralelo, nem podem ser feitas alterações na configuração enquanto o AMT estiver sendo realizado.

O procedimento de AMT controlado a partir do SLCP: Consulte a seção *Unidade de controle*.

#### Descrição da selecção:

Selecione *Otimização ligada* [2] para que o conversor de freqüência realize um ajuste automático do motor.

### 108 Resistência do estator $R_S$ (STATOR RESISTAN)

#### Valor:

0,000 - X,XXX  $\Omega$

★ Depende da escolha do motor

#### Funcão:

Depois de programar os parâmetros 102-106 *Dados da placa de identificação*, uma série de ajustes de vários parâmetros é automaticamente efetuada, inclusive para a resistência do estator



$R_S$ . Um  $R_S$  manualmente introduzido deve ser aplicado a um motor frio. O desempenho no eixo pode ser melhorado com um ajuste fino de  $R_S$  e  $X_S$ , vide o procedimento abaixo.



### NOTA!:

Parâmetros 108 *Resistência do estator  $R_S$*  e 109 *Reatância do estator  $X_S$*  não devem ser normalmente alterados se os dados da placa de identificação houverem sido programados.

#### Descrição da seleção:

$R_S$  pode ser programado da seguinte forma:

1. Utilize a programação de fábrica de  $R_S$  que o próprio conversor de frequência escolhe com base nos dados da placa de identificação do motor
2. O valor é definido pelo fornecedor do motor.
3. O valor é obtido através de medição manual:  $R_S$  pode ser calculado medindo a resistência  $R_{PHASE-PHASE}$  entre dois bornes de fase. Onde  $R_{PHASE-PHASE}$  é menor que 1-2 Ohms (normalmente para motores > 5,5 kW, 400 V), deverá ser utilizado um ohmímetro especial (ponte de Thomson ou similar).  **$R_S = 0,5 \times R_{PHASE-PHASE}$** .
4.  $R_S$  é automaticamente definido quando o AMT for completado. Vide parâmetro 107 *Adaptação automática do motor*.

### 109 Reatância do estator $X_S$ (STATOR REACTANCE)

#### Valor:

0.00 - X,XX  $\Omega$

★ Depende da escolha do motor

#### Funcão:

Depois de programar os parâmetros 102-106 *Dados da placa de identificação*, uma série de ajustes de vários parâmetros é automaticamente efetuada, inclusive para a reatância do estator  $X_S$ . O desempenho no eixo pode ser melhorado com um ajuste fino de  $R_S$  e  $X_S$ , vide o procedimento abaixo.

#### Descrição da seleção:

$X_S$  pode ser programado da seguinte forma:

1. O valor é definido pelo fornecedor do motor.
2. O valor é obtido através de medições manuais  $X_S$  é obtido ligando o motor à rede elétrica e medindo a tensão de fase a fase  $U_M$  bem como a corrente neutra  $\phi$ .

$$X_S = \frac{U_M}{\sqrt{3} \times I_\phi}$$

3. Utilize a programação de fábrica de  $X_S$  que o próprio conversor de frequência escolhe com base nos dados da placa de identificação do motor.

### 117 Amortecimento de ressonância (RESONANCE DAMPING)

#### Valor:

OFF - 100%

[OFF - 100]

★OFF %.

[OFF]

#### Funcão:

O amortecimento de ressonância pode ser otimizado no modo CT. O grau da influência é ajustado neste parâmetro.

O valor pode ser definido entre 0% (OFF) e 100%. 100% corresponde a 50% de redução na relação U/F. O valor padrão é OFF.

Configurações internas (fixas):

O filtro de ressonância é ativado para velocidades a partir de 10% da velocidade nominal.

Nesse caso, 5Hz e acima.

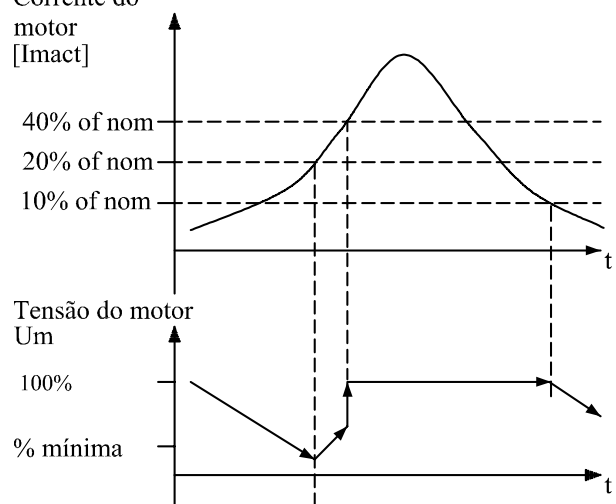
Velocidade para o nível de fluxo ir de 0 ao nominal: 500 ms

Velocidade para o fluxo de nível ir do valor nominal a 0: 500ms

Descrição de funcionalidade:

O filtro monitora a corrente do motor ativo e altera a tensão do motor de acordo com a figura abaixo. O filtro reage em níveis relativos à corrente nominal do motor.

Corrente do motor  
[Imact]



175NA105.10

Se a corrente do motor ativo estiver abaixo de 10%, a tensão do motor será diminuída pela velocidade mencionada acima, até que atinja a definição no parâmetro 117. Se a corrente do motor ativo ultrapassar os 20%, a tensão será aumentada pela

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

velocidade mencionada acima. Se a corrente do motor ativo atingir 40%, a tensão do motor será aumentada imediatamente para seu nível normal. A redução na tensão do motor depende da definição no parâmetro 117.

### Descrição da seleção:

Defina o grau de influência da corrente do motor [Imact] na relação U/F entre 0% (OFF) e 100%. 100% corresponde a 50% de redução na relação U/F. O valor padrão é OFF.

### 119 Alto torque de partida

#### (HIGH START TORQ.)

#### Valor:

0,0 - 0,5 seg ★ 0,0 seg

#### Funcão:

Para assegurar um alto torque de partida é permitido um valor de aprox.  $1.8 \times I_{INV}$  durante um máximo de 0,5 seg. A corrente, no entanto, está limitada pelo limite de segurança do (inversor do) conversor de frequência. 0 seg corresponde a nenhum alto torque de partida.

### Descrição da seleção:

Defina durante quanto tempo é necessário um alto torque de partida.

### 120 Retardo da partida

#### (START DELAY)

#### Valor:

0,0 - 10,0 seg. ★ 0,0 seg.

#### Funcão:

Este parâmetro ativa um retardo no tempo da partida depois que as condições da partida houverem sido satisfeitas. Quando o tempo houver transcorrido, a frequência de saída começará a acelerar até atingir a referência.

### Descrição da seleção:

Programa o tempo necessário antes de iniciar a aceleração.

### 121 Funcão da partida

#### (START FUNCTION)

#### Valor:

- Retenção CC durante o tempo de retardo da partida (DC HOLD/DELAY TIME) [0]
- Freio CC durante o tempo de retardo da partida (DC BRAKE/DELAY TIME) [1]
- ★ Movimento por inércia durante o tempo de retardo da partida (COAST/DELAY TIME) [2]
- Frequência/tensão de partida no sentido horário (CLOCKWISE OPERATION) [3]
- Frequência/tensão de partida na sentido da referência (VERTICAL OPERATION) [4]

#### Funcão:

Aqui é selecionado o estado desejado durante o retardo da partida (parâmetro 120 *Tempo de retardo da partida*).

### Descrição da seleção:

Selecione *Retenção CC durante o tempo de retardo da partida* [0] para energizar o motor com uma tensão de retenção CC durante o tempo de retardo da partida. Programe a tensão no parâmetro 137 *Tensão de retenção CC*.

Escolha *Freio CC durante o tempo de retardo da partida* [1] para energizar o motor com uma tensão de freio CC durante o tempo de retardo da partida. Programe a tensão no parâmetro 132 *Tensão do freio CC*.

Escolha *Movimento por inércia durante o tempo de retardo da partida* [2] e o motor não será controlado pelo conversor de frequência durante o tempo de retardo da partida (inversor desligado).

Escolha *Frequência/tensão de partida no sentido horário* [3] para obter a função descrita no parâmetro 130 *Frequência de partida* e 131 *Tensão de partida* durante o tempo de retardo da partida.

Independente do valor assumido pelo sinal de referência, a frequência de saída iguala-se à programação do parâmetro 130 *Frequência de partida* e a tensão de saída corresponderá à programação do parâmetro 131 *Tensão de partida*. Esta funcionalidade é normalmente utilizada em aplicações com guindastes. Ela é usada especialmente em aplicações de motores com armação em cone, em que o sentido da rotação deve iniciar no sentido horário, seguida pela rotação no sentido da referência.

Selecione *Frequência/tensão de partida na direção da referência* [4] para obter a função descrita no

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

parâmetro 130 *Frequência de partida* e 131 *Tensão de partida* durante o tempo de retardo da partida. A direção da rotação do motor seguirá sempre na direção da referência. Se o sinal de referência for igual a zero, a frequência de saída será igual a 0 Hz, enquanto que a tensão de saída corresponderá à programação do parâmetro 131 *Tensão de partida*. Se o sinal de referência for diferente de zero, a frequência de saída será igual ao parâmetro 130 *Frequência de partida* e a tensão de saída será igual ao parâmetro 131 *Tensão de partida*. Esta funcionalidade é normalmente usada em aplicações de guindastes com contra-peso. Ela é usada especialmente em aplicações de motores com armação em cone. O motor com armação em cone pode se partir pelo uso do parâmetro 130 *Frequência de partida* e do parâmetro 131 *Tensão de partida*.

### 122 Função na parada

#### (FUNCTION AT STOP)

##### Valor:

★ Parada por inércia (COAST)	[0]
Retenção em CC (DC HOLD)	[1]

##### Funcão:

É o local onde se seleciona a função do conversor de frequência depois que a frequência de saída ficou menor que o valor do parâmetro 123 *Frequência mínima para ativação da função na parada* ou após um comando de parada ou quando a frequência de saída for desacelerada para 0 Hz.

##### Descrição da seleção:

Selecione *Parada por inércia* [0] se o conversor de frequência tiver que 'liberar' o motor (inversor desligado).

Selecione *Retenção em CC* [1] se o parâmetro 137 *Tensão de retenção CC* precisar ser ativado.

### 123 Frequência mínima para ativar a função na parada

#### (MIN.F.FUNC.STOP)

##### Valor:

0,1 - 10 Hz      ★ 0,1 Hz

##### Funcão:

Este parâmetro define a frequência de saída em que a função selecionada no parâmetro 122 *Função na parada* deve ser ativada.

##### Descrição da seleção:

Defina a frequência de saída desejada.



##### NOTA!:

Se o parâmetro 123 for definido com um valor maior que no parâmetro 130, então a função de partida retardada (parâmetros 120 e 121) será ignorada.



##### NOTA!:

Se o parâmetro 123 for definido com um valor muito alto e a retenção em CC tiver sido selecionada no parâmetro 122, a frequência de saída saltará diretamente para o valor no parâmetro 123 sem acelerar. Isto poderá originar um alerta / alarme de sobrecorrente.

### ■ Frenagem CC

Durante a frenagem CC, uma tensão contínua é fornecida ao motor e isso fará com que o eixo seja parado completamente. No parâmetro 132 *Tensão CC de freio* a tensão de frenagem CC pode ser pré-ajustada de 0-100%. Máx. A tensão de freio CC depende dos dados selecionados do motor. No parâmetro 126 *Tempo de frenagem CC* o tempo de frenagem CC é determinado e no parâmetro 127 *Frequência de ativação da frenagem CC* é selecionada a frequência na qual a frenagem CC torna-se ativa. Se uma entrada digital for programada para *Frenagem CC inversa* [5] e ela mudar do estado lógico '1' para o estado lógico '0', a frenagem CC será ativada. Quando um comando de parada for ativado, a frenagem CC será ativada quando a frequência de saída for menor que a frequência de reativação.



##### NOTA!:

A frenagem CC não pode ser usada se a inércia no eixo do motor for mais de 20 vezes superior à inércia interna do motor.

### 126 Tempo de frenagem CC

#### (DC BRAKING TIME)

##### Valor:

0 - 60 seg.      ★ 10 seg

##### Funcão:

Este parâmetro define o tempo de frenagem CC no qual o parâmetro 132 *Tensão de frenagem CC* deve ser ativado.

### Descrição da seleção:

Programa o tempo desejado.

### 127 Freqüência de ativação para o freio DC (DC BRAKE CUT-IN)

#### Valor:

0.0 (OFF) - par. 202 *Limite máximo da freqüência de saída,  $f_{MAX}$*  ★ OFF

#### Funcão:

Neste parâmetro, é ajustado uma freqüência de ativação para o freio DC, o qual deve estar ligado a um comando de parada.

### Descrição da seleção:

Ajuste a frequencia desejada..

### 128 Proteção térmica do motor (MOT.THERM PROTEC)

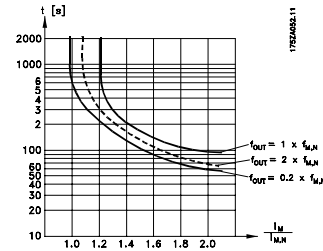
#### Valor:

- ★ No protection (NO PROTECTION) [0]
- Advertência do termistor (THERMISTOR WARN) [1]
- Trip do termistor (THERMISTOR TRIP) [2]
- Advertência do ETR 1 (ETR WARNING 1) [3]
- Trip do ETR 1 (ETR TRIP 1) [4]
- Advertência do ETR 2 (ETR WARNING 2) [5]
- Trip do ETR 2 (ETR TRIP 2) [6]
- Advertência do ETR 3 (ETR WARNING 3) [7]
- Trip do ETR 3 (ETR TRIP 3) [8]
- Advertência do ETR 4 (ETR WARNING 4) [9]
- Trip do ETR 4 (ETR TRIP 4) [10]

#### Funcão:

O conversor de freqüência pode monitorar a temperatura do motor de duas formas diferentes:

- Via termistor PTC acoplado ao motor. O termistor é conectado entre o terminal 50 (+10V) e um dos terminais de entrada digital 18, 19, 27 ou 29. Consulte o parâmetro 300 *Entradas digitais*.
- Cálculo da carga térmica (ETR - Electronic Thermal Relay), baseado na carga e no tempo atuais. É feita uma comparação com a corrente nominal do motor  $I_{M,N}$  e a freqüência nominal do motor  $f_{M,N}$ . Os cálculos levam em conta a necessidade de uma carga menor em velocidades menores devido à redução da ventilação interna do motor.



As funções ETR 1 a 4 só começam a calcular a carga após você mudar para a Configuração em que elas foram selecionadas. Isto significa que você pode usar a função ETR mesmo ao alternar entre dois ou mais motores.

### Descrição da seleção:

Selecione *No protection* [0] se não desejar uma advertência ou trip quando o motor estiver sobrecarregado.

Selecione *Advertência do termistor* [1] se desejar receber uma advertência quando o termistor conectado esquentar demasiadamente.

Selecione *Trip do termistor* [2] se for necessário um trip quando o termistor conectado esquentar demasiadamente.

Selecione *Adv. ETR* para receber uma advertência quando o motor estiver sobrecarregado de acordo com os cálculos. Também é possível programar o conversor de freqüência para enviar um sinal de advertência através da saída digital.

Selecione *Trip ETR* se for necessário um trip quando o motor estiver sobrecarregado, de acordo com os cálculos.

Selecione *Advertência do ETR 1-4* se for necessária advertência quando o motor estiver sobrecarregado, de acordo com os cálculos. Também é possível programar o conversor de freqüência para enviar um sinal de advertência através de uma das saídas digitais. Selecione *Trip do ETR Trip 1-4* se for necessário um trip quando o motor estiver sobrecarregado de acordo com os cálculos.



#### NOTA!:

Esta função não protege os motores individuais no caso de motores ligados em paralelo.

### 130 Freqüência de partida (START FREQUENCY)

#### Valor:

0,0 - 10,0 Hz ★ 0,0 Hz

#### Funcão:

A freqüência da partida é ativada durante o tempo definido no parâmetro 120 *Retardo na partida*, após um comando de partida. A freqüência de saída

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

'saltará' para o próximo valor pré-definido. Alguns motores do tipo de rotor cônico precisam de uma tensão / frequência de partida adicional (reforço) na partida de forma a desengatar o freio mecânico. Para este propósito, são utilizados os parâmetros 130 *Frequência de partida* e 131 *Tensão inicial*.

### Descrição da seleção:

Defina a frequência de partida necessária. Como pré-condição, o parâmetro 121 *Função na partida* deve estar definido como *Frequência/tensão de partida no sentido horário* [3] ou *Frequência/tensão de partida na direção da referência* [4] e que no parâmetro 120 *Retardo de partida* tenha sido definido um tempo e que um sinal de referência esteja presente.



### NOTA!:

Se o parâmetro 123 for definido com um valor maior que no parâmetro 130, então a função de partida retardada (parâmetros 120 e 121) será ignorada.

### 131 Tensão de partida

#### (INITIAL VOLTAGE)

#### Valor:

0,0 - 200,0 V ☆ 0,0 V

#### Função:

*Tensão de partida* está ativa durante o tempo programado no parâmetro 120 *Retardo na partida*, após um comando de partida. Este parâmetro pode ser usado, por exemplo, em aplicações de levantamento/abaixamento (motores de rotor cônico).

### Descrição da seleção:

Programa a tensão necessária para desengatar o freio mecânico. Presume-se que o parâmetro 121 *Função na partida*, tenha sido programado como *Frequência/tensão de partida no sentido horário* [3] ou *Frequência/tensão de partida na direção da referência* [4] e que no parâmetro 120 *Retardo de partida* tenha sido programado um tempo e que um sinal de referência esteja presente.

### 132 Tensão de frenagem CC

#### (DC BRAKE VOLTAGE)

#### Valor:

0 - 100% da tensão máx. de frenagem CC ☆ 0

#### Função:

Este parâmetro é utilizado para programar a tensão de frenagem CC que deve ser ativada

☆ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

na parada quando a frequência de frenagem CC programada no parâmetro 127 *Frequência de ativação da frenagem CC* for alcançada ou se *Frenagem CC inversa* for ativado através de uma entrada digital ou de uma comunicação serial. A partir daí, a tensão de frenagem CC estará ativa durante o tempo programado no parâmetro 126 *Tempo de frenagem CC*.

### Descrição da seleção:

Para ser programado como um valor percentual da tensão máxima de frenagem CC, que depende do motor.

### 133 Tensão de partida

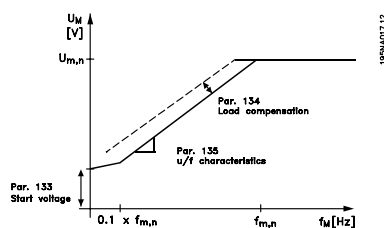
#### (START VOLTAGE)

#### Valor:

0,00 - 100,00 V ☆ Depende da unidade

#### Função:

É possível obter-se um torque maior de partida, aumentando-se a tensão da partida. Os motores pequenos (< 1,0 kW) normalmente requerem uma tensão de partida alta.



### Descrição da seleção:

O valor é selecionado prestando-se atenção ao fato de que a partida do motor com a carga atual é pouco provável.



**Advertência:** Se houver exagero no uso da tensão de partida, isto pode levar a um excesso de energização e a um superaquecimento do motor e o conversor de frequência pode parar de funcionar.

### 134 Compensação de carga

#### (LOAD COMPENSATIO)

#### Valor:

0,0 - 300,0% ☆ 100,0%

#### Função:

Neste parâmetro é programada a característica da carga. Pelo aumento da compensação de carga, o motor recebe um suplemento adicional de tensão e frequência em valores crescentes de

carga. Usado em motores/aplicações em que há uma grande diferença entre a corrente de carga total e a corrente de carga neutra do motor.



### NOTA!

Se o valor programado for alto demais, o conversor de frequência pode parar de funcionar por causa da sobrecorrente.

#### Descrição da seleção:

Se a programação de fábrica não for adequada, a compensação de carga deve ser programada para permitir que o motor parta com aquela determinada carga.



Advertência: Uma compensação de carga excessivamente alta pode levar a uma instabilidade.

### 135 Relação U/f

#### (U/F RATIO)

#### Valor:

0,00 - 20,00 em Hz      ☆ Depende da unidade

#### Funcão:

Este parâmetro permite mudanças na relação entre a tensão de saída (U) e a frequência de saída (f) de modo linear, de forma a garantir a correta energização do motor, garantindo portanto a dinâmica, precisão e eficiência ideais. A relação U/f só afeta a característica da tensão caso tenha sido selecionado *Torque constante* [1] parâmetro 101 *Característica do torque*.

#### Descrição da seleção:

A relação U/f só deve ser modificada se não for possível programar os dados corretos do motor no parâmetro 102-109. O valor programado na configuração de fábrica é baseado na operação normal.

### 136 Compensação de escorregamento

#### (SLIP COMP.)

#### Valor:

-500 - +500% da compensação nominal de escorregamento

☆ 100%

#### Funcão:

A compensação de escorregamento é calculada automaticamente, com base na velocidade nominal do motor  $n_{M,N}$ . Neste parâmetro, a compensação de escorregamento pode ser ajustada,

☆ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

compensando, portanto, as tolerâncias no valor de  $n_{M,N}$ . A compensação de escorregamento só estará ativa se for selecionada *Regulação de velocidade, malha aberta* [0] no parâmetro *Configuração e Torque constante* [1] no parâmetro 101 *Característica do torque*.

#### Descrição da seleção:

Digite um valor de %.

### 137 Tensão de retenção CC

#### (DC HOLD VOLTAGE)

#### Valor:

0 - 100% da tensão máx. de retenção CC      ☆ 0%

#### Funcão:

Este parâmetro é utilizado para manter o motor (torque de retenção) em partida/parada.

#### Descrição da seleção:

Este parâmetro só pode ser utilizado se for selecionado *Retenção CC* no parâmetro 121 *Função da partida* ou 122 *Função na parada*. Para ser programado como um valor percentual da tensão máxima de retenção CC, que depende da escolha do motor.

### 138 Valor de desconexão do freio

#### (BRAKE CUT OUT)

#### Valor:

0,5 - 132,0/1000,0 Hz      ☆ 3,0 Hz

#### Funcão:

Aqui você seleciona a frequência na qual o freio externo é liberado, através da saída definida no parâmetro 323 *Relé 1-3, saída* ou 341 *Saída digital, terminal 46*.

#### Descrição da seleção:

Defina a frequência desejada.

### 139 Frequência de religação

#### (BRAKE CUT IN)

#### Valor:

0,5 - 132,0/1000,0 Hz      ☆ 3,0 Hz

#### Funcão:

Aqui você seleciona a frequência na qual o freio externo está ativado; isto ocorre através da saída

definida no parâmetro 323 *Relé 1-3, saída* ou 341 *Saída digital, terminal 46*.

### Descrição da seleção:

Defina a frequência desejada.

## 140 Corrente, valor mínimo

### (CURRENT MIN VAL)

#### Valor:

0 % do intervalo - 100 % do intervalo ☆ 0 %

#### Funcão:

Este é o local onde o usuário seleciona a corrente mínima do motor funcionando para que o freio seja liberado. O monitoramento da corrente só fica ativo desde a parada até o ponto em que o freio é liberado.

### Descrição da seleção:

Esta é uma precaução adicional de segurança que objetiva garantir que a carga não seja perdida durante o início de uma operação de levantamento/abaixamento.

## 142 Reatância dispersa $X_L$

### (LEAK. REACTANCE)

#### Valor:

0.000 - XXX,XXX  $\Omega$

☆ Depende da escolha do motor

#### Funcão:

Após a configuração dos parâmetros 102-106 *Dados da placa de identificação*, são automaticamente realizados os ajustes de vários parâmetros, inclusive a reatância dispersa  $X_L$ . O desempenho do eixo pode ser melhorado pelo ajuste fino da reatância dispersa  $X_L$ .



#### NOTA!:

Parâmetro 142 A *reatância dispersa  $X_L$*  não deve ser normalmente modificada se os dados da placa de identificação houverem sido programados, parâmetros 102-106.

### Descrição da seleção:

$X_L$  pode ser programado da seguinte forma:

1. O valor é definido pelo fornecedor do motor.
2. Use a programação de fábrica de  $X_L$  que o próprio conversor de frequência escolhe com base nos dados da placa de identificação do motor.

## 143 Controle interno do ventilador (FAN CONTROL)

#### Valor:

- ☆ Automático (AUTOMATIC) [0]
- Sempre ligado (ALWAYS ON) [1]
- Sempre desligado (ALWAYS OFF) [2]

#### Funcão:

Este parâmetro pode ser configurado para que o ventilador interno seja ligado e desligado. Você pode também definir o ventilador interno para estar permanentemente ligado ou desligado.

### Descrição da seleção:

Se *Automático* [0] estiver selecionado, o ventilador interno será ligado ou desligado dependendo da temperatura ambiente e da carga do conversor de frequência.

Se *Sempre ligado* [1] ou *Sempre desligado* [2] estiver selecionado, o ventilador interno estará permanentemente ligado ou desligado.



#### NOTA!:

Se *Sempre desligado* [2] estiver selecionado em combinação com uma alta frequência de chaveamento, cabos longos do motor ou uma alta potência de saída, a vida útil do conversor de frequência é reduzida.

## 144 Ganho do freio CA

### (GAIN AC BRAKE)

#### Valor:

1,00 - 1,50 ☆ 1,30

#### Funcão:

Este parâmetro é usado para configurar o freio CA. Usando o par. 144, é possível ajustar o valor do torque do gerador que pode ser aplicado ao motor, sem que a tensão do circuito intermediário ultrapasse o nível de advertência.

### Descrição da seleção:

O valor é aumentado se for necessário um torque de freio maior possível. Se for selecionado 1,0, isto corresponde a inativar o freio CA.



### NOTA!:

Se o valor do par. 144 for aumentado, simultaneamente aumentará a corrente do motor quando forem aplicadas cargas ao gerador. Portanto, esse parâmetro só deve ser mudado se for garantido, durante a medição, que a corrente do motor em todas as situações operacionais jamais excederá a corrente máxima permitida no motor. *Observe* : a corrente não pode ser lida a partir do display.

### 146 Tensão de reset, Vetor

#### (RESET VETOR)

#### Valor:

*Desligado (OFF)	[0]
Reset (RESET)	[1]

#### Função:

Quando o vetor de tensão é resetado, ele é definido para o mesmo ponto de partida cada vez que começa um novo processo.

#### Descrição da seleção:

Selecione reset (1) ao executar processos exclusivos cada vez que eles surgirem. Isto permitirá uma precisão repetitiva ao parar para melhorar. Selecione Desligado (0), por exemplo, para operações de levantamento/abaixamento ou de motores síncronos. É sempre vantajoso que o motor e o conversor de frequência estejam sempre sincronizados.



### Referências e Limites

#### 200 Freqüência de saída gama (OUT FREQ. RNG/ROT)

##### Valor:

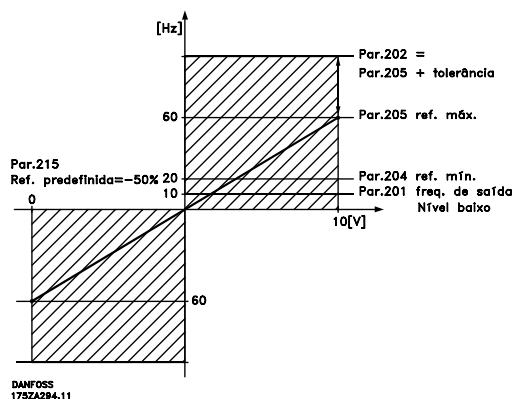
- ★ Somente no sentido horário, 0 - 132 Hz (132 HZ CLOCK WISE) [0]
- Ambos sentidos, 0 -132 Hz (132 HZ BOTH DIRECT) [1]
- Anti-clockwise only, 0 - 132 Hz (132 HZ COUNTER CLOCK) [2]
- Clockwise only, 0 - 1000 Hz (1000 HZ CLOCK WISE) [3]
- Both directions, 0 - 1000 Hz (1000 HZ BOTH DIRECT) [4]
- Anti-clockwise only, 0 - 1000 Hz (1000 HZ COUNTER CLOCK) [5]

##### Funcão:

Este parâmetro garante proteção contra inversões indesejadas. Além disso, pode ser selecionada a freqüência máxima de saída a ser aplicada independentemente das programações dos outros parâmetros. Este parâmetro não tem função se *Process regulation, closed loop* tiver sido selecionado no parâmetro 100 *Configuration*.

##### Descrição da seleção:

Selecione o sentido desejado da rotação, bem como a freqüência máxima de saída. Observe que se *Clockwise only* [0]/[3] ou *Anti-clockwise only* [2]/[5] for selecionado, a freqüência de saída ficará limitada à gama  $f_{MIN} - f_{MAX}$ . Se *Both directions* [1]/[4] for selecionado, a freqüência de saída ficará limitada ao intervalo  $\pm f_{MAX}$  (a freqüência mínima não é significativa).



#### 201 Limite mínimo da freqüência de saída, $f_{MIN}$ (MIN OUTPUT FREQ)

##### Valor:

0,0 -  $f_{MAX}$  ★ 0,0 Hz

##### Funcão:

Neste parâmetro, pode ser selecionado um limite mínimo de freqüência do motor que corresponde à velocidade mínima na qual o motor funciona. Se *ambas direções* tiver sido selecionado no parâmetro 200 *Gama da freqüência de saída*, a freqüência mínima não será significativa.

##### Descrição da seleção:

O valor escolhido pode variar de 0,0 Hz até a freqüência máxima selecionada no parâmetro 202 *Limite máximo da freqüência de saída,  $f_{MAX}$* .

#### 202 Limite máximo da freqüência de saída, $f_{MAX}$ (MAX OUTPUT FREQ)

##### Valor:

$f_{MIN}$  - 132/1000 Hz (par. 200 *Gama da freqüência de saída*)

★ 132 Hz

##### Funcão:

Neste parâmetro pode ser selecionado um limite máximo de freqüência de saída que corresponde à maior velocidade na qual o motor funciona.



##### NOTA!:

A freqüência de saída do conversor de freqüência jamais poderá assumir um valor superior a 1/10 da freqüência de chaveamento (parâmetro 411 *Freqüência de chaveamento*).

##### Descrição da seleção:

Pode ser selecionado um valor de  $f_{MIN}$  até o valor escolhido no parâmetro 200 *Gama da freqüência de saída*.

### Tratamento das referências

O tratamento das referências está descrito no diagrama de blocos abaixo. O diagrama de blocos mostra como uma mudança em um parâmetro pode afetar a referência resultante.

Parâmetros 203 a 205 *Referência* e o parâmetro 214 *Função de referência* definem como se pode realizar o tratamento das referências. Os parâmetros mencionados podem estar ativos nos casos de malha aberta ou fechada.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

As referências controladas remotamente são definidas como:

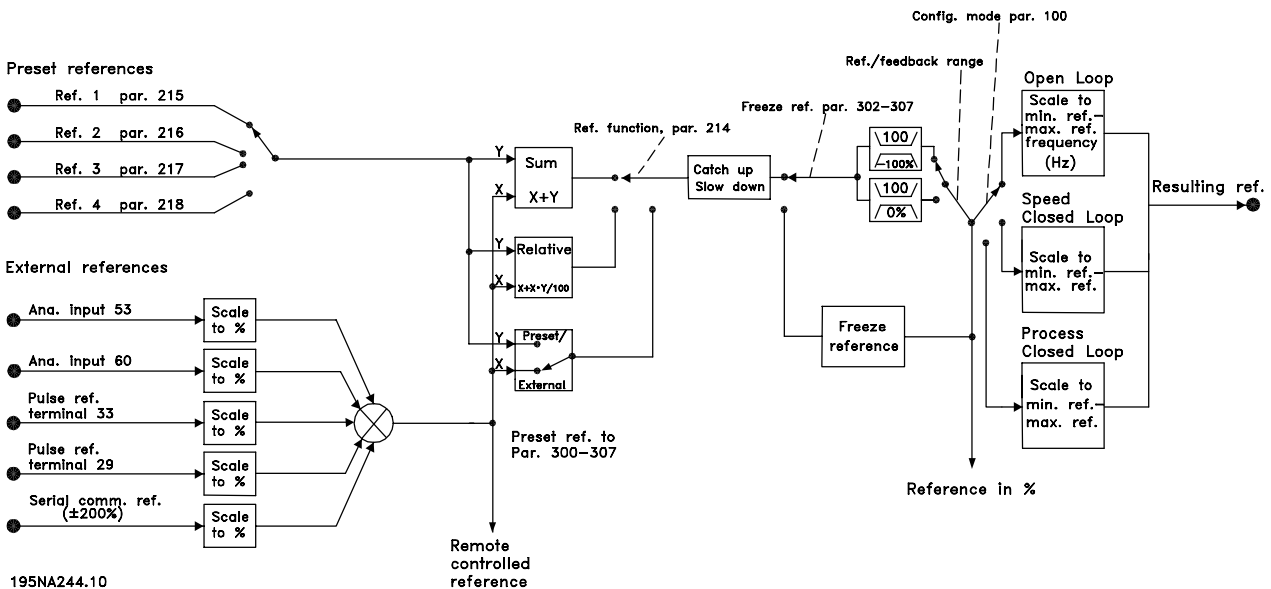
- Referências externas como, por exemplo, as entradas analógicas 53 e 60, referências de pulso via terminal 33 e as referências da comunicação serial.
- Referências pré-ajustadas.

A referência resultante pode ser mostrada no display da unidade de controle, selecionando-se *Referência [%]* nos parâmetros 009-012 *Leitura do display* e pode ser mostrada como uma unidade selecionando-se *Referência [unidade]*. A soma das referências externas pode ser mostrada no display da unidade de controle LCP como uma porcentagem da área que vai desde *Referência mínima, Ref<sub>MIN</sub>* até *Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub>*. Selecione *Referência externa, % [25]* nos parâmetros 009-012 *Leitura do display* se desejar realizar uma leitura.

É possível ter as ambas as referências e as referências externas simultaneamente. No parâmetro 214 *Função de referência* pode ser feita uma seleção para determinar-se como as referências pré-ajustadas devem ser adicionadas às referências externas.

Há também uma referência local independente no parâmetro 003 *Referência local*, na qual a referência resultante é definida utilizando-se as teclas [+/-]. Quando a referência local houver sido selecionada, a gama da frequência de saída fica limitada pelo parâmetro 201 *Limite mínimo da frequência de saída, f<sub>MIN</sub>* e pelo parâmetro 202 *Limite máximo da frequência de saída, f<sub>MAX</sub>*.

A unidade de referência local depende da seleção do parâmetro 100 *Configuração*.



195NA244.10

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

### 203 Gama de referência

#### (REFERENCE RANGE)

##### Valor:

- ★Referência mín -Referência máx (MIN - MAX) [0]  
 -Referência máx.- Referência máx.  
 (-MAX - +MAX) [1]

##### Funcão:

Neste parâmetro você seleciona se o sinal de referência deve ser positivo ou se ele pode ser tanto positivo como negativo. O limite mínimo pode ser um valor negativo, a menos que no parâmetro 100 *Configuração* tenha sido selecionado *Regulação de velocidade, malha fechada*. Você deve selecionar *Ref. mín. - Ref. máx.* [0], se *Regulação de processo, malha fechada* [3] tiver sido selecionada no parâmetro 100 *Configuração*.

##### Descrição da seleção:

Selecione a gama desejada.

### 204 Referência mínima , Ref<sub>MIN</sub>

#### (MIN.REFERENCE)

##### Valor:

- Par. 100 *Config.* = *Malha aberta* [0].  
 -100.000,000 - par. 205 Ref<sub>MAX</sub> ★ 0,000 Hz  
  
 Par. 100 *Config.* = *Malha fechada* [1]/[3].  
 -Par. 414 *Feedback mínimo* - par. 205 Ref<sub>MAX</sub>  
 ★ 0,000 rpm/par 416

##### Funcão:

A referência mínima indica o valor mínimo que pode ser assumido pelo soma de todas as referências. Se no parâmetro 100 *Configuração*, houver sido selecionado *Regulação de velocidade, malha fechada* [1] ou *Regulação de processo, malha fechada* [3], a referência mínima será limitada pelo parâmetro 414 *Feedback mínimo*. A referência mínima será ignorada se a referência local estiver ativa.

A unidade de referência pode ser determinada a partir da seguinte tabela:

Par. 100 <i>Configuração</i>	Unidade
Malha aberta [0]	Hz
Reg velocidade, malha fechada [1]	rpm
Reg processo, malha fechada [3]	Par. 416

### Descrição da seleção:

A referência mínima é pré-ajustada se o motor tiver que funcionar a uma velocidade mínima, independente da referência resultante ser 0.

### 205 Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub>

#### (MAX.REFERENCE)

##### Valor:

- Par. 100 *Config.* = *Malha aberta* [0].  
 Par. 204 Ref<sub>MIN</sub> - 1000,000 Hz ★ 50,000 Hz  
  
 Par. 100 *Config.* = *Malha fechada* [1]/[3].  
 Par. 204 Ref<sub>MIN</sub> - Par. 415 *Feedback máximo*  
 ★ 50,000 rpm/par 416

##### Funcão:

A referência máxima indica uma expressão do maior valor que pode ser assumido pela soma de todas as referências. Se *Malha fechada* [1]/[3] é selecionada no parâmetro 100 *Configuração*, a referência máxima não deve exceder o valor selecionado no parâmetro 415 *Feedback máximo*. A referência máxima será ignorada se a referência local estiver ativa.

A unidade de referência pode ser definida a partir da seguinte tabela:

Par. 100 <i>Configuração</i>	Unidade
Malha aberta [0]	Hz
Reg velocidade, malha fechada [1]	rpm
Reg processo, malha fechada [3]	Par. 416

### Descrição da seleção:

A referência máxima será configurada se a velocidade do motor tiver que assumir o o valor máximo definido, independente da referência resultante ser maior que a referência máxima.

### 206 Tipo de rampa

#### (RAMP TYPE)

##### Valor:

- ★Linear (LINEAR) [0]  
 Em forma de S (S-SHAPED) [1]  
 Senoidal<sup>2</sup> (S 2) [2]

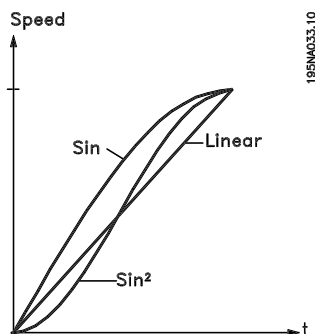
##### Funcão:

Você pode escolher entre um processo de rampa linear, em forma S e S<sup>2</sup>.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

### Descrição da seleção:

Selecione o tipo de rampa desejado, dependendo do processo de aceleração/desaceleração.



### 207 Tempo de aceleração 1

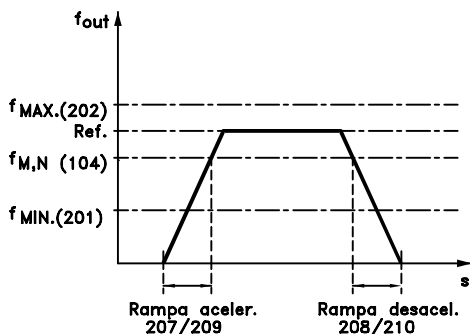
#### (TEMPO DE ACELERAÇÃO 1)

#### Valor:

0,02 - 3.600,00 seg ★ 3,00 seg (VLT 2803-2875)  
10,00 seg (VLT 2880-2882)

#### Funcão:

O tempo de aceleração é o tempo necessário para acelerar desde 0 Hz até frequência nominal do motor  $f_{M,N}$  (parâmetro 104 *Frequência do motor,  $f_{M,N}$* ). Considera-se que a corrente de saída não ultrapassará a corrente limite (definida no parâmetro 221 *Corrente limite  $I_{LIM}$* ).



175ZA047.12

### Descrição da seleção:

Defina o tempo de aceleração desejado.

### 208 Tempo de desaceleração 1

#### (TEMPO DE DESACELERAÇÃO 1)

#### Valor:

0,02 - 3.600,00 seg ★ 3,00 seg (VLT 2803-2875)  
10,00 seg (VLT 2880-2882)

#### Funcão:

O tempo de desaceleração é o tempo necessário para desacelerar desde a frequência nominal do

motor  $f_{M,N}$  (parâmetro 104 *Frequência do motor,  $f_{M,N}$* ) até 0 Hz, desde que não haja sobretensões no inversor, resultantes do motor atuar como gerador.

### Descrição da seleção:

Defina o tempo de desaceleração desejado.

### 209 Tempo de aceleração 2

#### (TEMPO DE ACELERAÇÃO 2)

#### Valor:

0,02 - 3.600,00 seg ★ 3,00 seg (VLT 2803-2875)  
10,00 seg (VLT 2880-2882)

#### Funcão:

Consulte a descrição do parâmetro 207  
*Tempo de aceleração 1.*

### Descrição da seleção:

Defina o tempo de aceleração desejado. A comutação entre a rampa de velocidade 1 e a rampa de velocidade 2 é efetuada pela ativação de *Rampa de velocidade 2* através de uma entrada digital.

### 210 Tempo de desaceleração 2

#### (RAMP DOWN TIME 2)

#### Valor:

0,02 - 3.600,00 seg ★ 3,00 seg (VLT 2803-2875)  
10,00 seg (VLT 2880-2882)

#### Funcão:

Consulte a descrição do parâmetro 208  
*Tempo de aceleração 1.*

### Descrição da seleção:

Defina o tempo de desaceleração desejado. A comutação entre a rampa de velocidade 1 e a rampa de velocidade 2 é efetuada pela ativação de *Rampa de velocidade 2* através de uma entrada digital.

### 211 Tempo de rampa de velocidade do jog

#### (JOG RAMP TIME)

#### Valor:

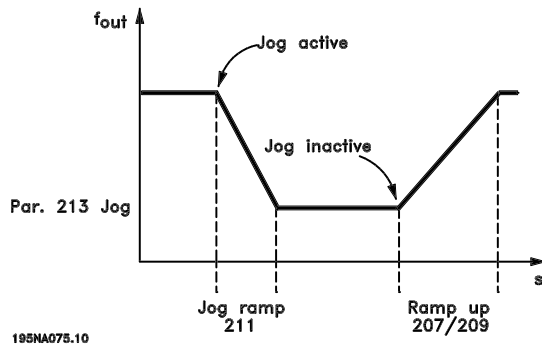
0,02 - 3.600,00 seg ★ 3,00 seg (VLT 2803-2875)  
10,00 seg (VLT 2880-2882)

#### Funcão:

O tempo de rampa do jog é o tempo de aceleração/desaceleração desde 0 Hz até a frequência nominal do motor  $f_{M,N}$  (parâmetro 104 *Frequência do motor,  $f_{M,N}$* ). Considera-se que a

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

corrente de saída não ultrapassará a corrente limite (definida no parâmetro 221 *Corrente limite*  $I_{LIM}$ ).



O tempo de rampa de velocidade do jog inicia quando um sinal de jog é fornecido por meio do painel de controle do LCP, por uma das entradas digitais ou através da porta de comunicação serial.

### Descrição da seleção:

Defina o tempo de rampa de velocidade desejado.

## 212 Tempo de desaceleração para parada rápida (Q STOP RAMP TIME)

### Valor:

0,02 - 3.600,00 seg. ★ 3,00 seg (VLT 2803-2875)  
10,00 seg (VLT 2880-2882)

### Funcão:

O tempo de desaceleração para parada rápida é o tempo de desaceleração desde a freqüência nominal do motor até 0 Hz, desde que nenhuma sobrecarga de tensão ocorra no inversor, devido à operação de geração do motor, ou se a corrente gerada ultrapassar o limite de corrente do parâmetro 221 *Limite de corrente*  $I_{LIM}$ . A parada rápida é ativada através de uma das entradas digitais ou da comunicação serial.

### Descrição da seleção:

Defina o tempo de desaceleração desejado.

## 213 Freqüência de jog (JOG FREQUENCY)

### Valor:

0,0 - Par. 202 Limite máximo da freqüência de saída,  $f_{MAX}$   
★ 10,0 Hz

### Funcão:

A freqüência de jog  $f_{JOG}$  significa uma freqüência fixa de saída fornecida pelo conversor de freqüência ao motor quando a função de Jog estiver ativada. O jog

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

pode ser ativado via entradas digitais, comunicação serial ou pelo painel de controle LCP, sob a condição de que ele esteja ativo no parâmetro 015 *Jog local*.

### Descrição da seleção:

Programa a freqüência desejada.

## Funcão de referência

O exemplo mostra como a referência resultante é calculada quando *Preset references* é usado junto com *Sum* e *Relative* no parâmetro 214 *Reference function*. A fórmula para o cálculo da referência resultante pode ser vista na seção *Tudo sobre o VLT 2800*. Consulte também o desenho em *Tratamento das referências*.

Os seguintes parâmetros são predefinidos:

Par. 204 <i>Minimum reference</i>	10 Hz
Par. 205 <i>Maximum reference</i>	50 Hz
Par. 215 <i>Preset reference</i>	15 %
Par. 308 <i>Term. 53, Analogue input</i>	Reference
Par. 309 <i>Term. 53, min. scaling</i>	0 V
Par. 310 <i>Term. 53, max. scaling</i>	10 V

Quando o parâmetro 214 *Reference function* é definido como *Sum* [0] uma das *Preset references* (par. 215-218) predefinidas é adicionada às referências externas como uma porcentagem da gama de referências. Se for aplicada uma corrente na entrada analógica no terminal 53, uma tensão de 4 Volts será a referência resultante:

Par. 214 *Reference function* = *Sum* [0]:

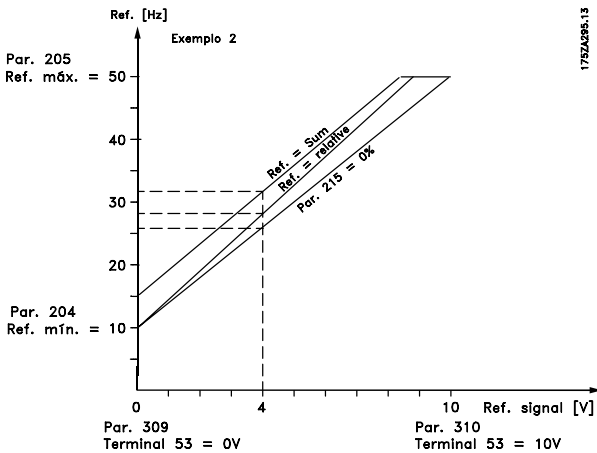
Par. 204 <i>Minimum reference</i>	10,0 Hz
Contribuição da referência em 4 Volts	16,0 Hz
Par. 215 <i>Preset reference</i>	6,0 Hz
Referência resultante	32,0 Hz

Quando o parâmetro 214 *Reference function* é definido como *Relative* [1] as *Preset references* (par. 215-218) predefinidas são adicionadas como uma porcentagem do total das referências externas atuais. Se for aplicada uma corrente na entrada analógica no terminal 53, uma tensão de 4 Volts será a referência resultante:

Par. 214 *Reference function* = *Relative* [1]:

Par. 204 <i>Minimum reference</i>	10,0 Hz
Efeito da referir;cncia em 4 Volts	16,0 Hz
Par. 215 <i>Preset reference</i>	2,4 Hz
Referência resultante	28,4 Hz

O gráfico mostra a referência resultante com relação à referência externa, que varia de 0 a 10 Volts. O parâmetro 214 *Reference function* está programado para *Sum* [0] e *Relative* [1] respectivamente. Também é mostrado um gráfico em que o parâmetro 215 *Preset reference 1* está; programado para 0 %.



### 214 Função de referência (REF FUNCTION)

#### Valor:

- ★ Soma (SUM) [0]
- Relativo (RELATIVE) [1]
- Externo/pré-ajustado (EXTERNAL/PRESET) [2]

#### Função:

É possível definir como as referências pré-ajustadas devem ser somadas às outras referências; para esta finalidade, use *Soma* ou *Relativo*. Além disso, também é possível - utilizando a função *Externo/pré-ajustado* - selecionar se deve ser feita uma comutação entre as referências externas e as referências pré-ajustadas.

A referência externa é o somatório das referências analógicas, referências de pulso e qualquer referência oriunda da comunicação serial.

#### Descrição da seleção:

Se for selecionado *Soma* [0], uma das referências pré-ajustadas (parâmetros 215-218 *Referência pré-ajustada*) é sumarizada na forma de uma porcentagem da gama de referência ( $Ref_{MIN} - Ref_{MAX}$ ), somada às outras referências externas. Se for selecionado *Relativo* [1] for selecionado, uma das referências pré-ajustadas (parâmetros 215-218 *Referência pré-ajustada*) é sumarizada na forma de uma porcentagem da soma das atuais referências externas.

Se for selecionado *Externo/pré-ajustado* [2], é possível via uma entrada digital comutar entre referências externas e referências ajustadas.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

As referências pré-ajustadas são um valor percentual da gama de referência.



#### NOTA!:

Se for selecionado Soma ou Relativo, uma das referências pré-ajustadas sempre estará ativada. Se as referências pré-ajustadas não tiverem que ter influência, elas devem ser programadas para 0% (como na programação de fábrica).

#### 215 Referência pré-ajustada 1 (PRESET REF. 1)

#### 216 Referência pré-ajustada 2 (PRESET REF. 2)

#### 217 Referência pré-ajustada 3 (PRESET REF. 3)

#### 218 Referência pré-ajustada 4 (PRESET REF. 4)

#### Valor:

-100,00% - +100,00% ★ 0,00%  
da gama de referência/referência externa

#### Função:

Quatro diferentes referências pré-ajustadas podem ser programadas nos parâmetros 215-218 *Referência pré-ajustada*.

A referência pré-ajustada é apresentada como uma porcentagem da gama de referência ( $Ref_{MIN} - Ref_{MAX}$ ) ou como uma porcentagem das outras referências externas, dependendo da seleção efetuada no parâmetro 214 *Função de referência*. A seleção entre as referências pré-ajustadas pode ser feita via entradas digitais ou via comunicação serial.

Ref. pré-ajustada, msb	Ref. pré-ajustada lsb	
0	0	Ref. pré-ajustada 1
0	1	Ref. pré-ajustada 2
1	0	Ref. pré-ajustada 3
1	1	Ref. pré-ajustada 4

#### Descrição da seleção:

Programa a(s) referência(s) pré-ajustada(s) que deve(m) ser as opções.

### 219 Referência Catch up/ Slow down (CATCH UP/SLW DWN)

#### Valor:

0,00 - 100% da referência em questão ★ 0

#### Funcão:

Este parâmetro possibilita a introdução de um valor percentual que pode ser somado ou subtraído das referências controladas remotamente.

A referência controlada remotamente é a soma das referências pré-ajustadas, referências analógicas, referências de pulso e qualquer referência oriunda da comunicação serial.

#### Descrição da seleção:

Se *Catch up* estiver ativo mediante uma entrada digital, o valor percentual no parâmetro 219 *Referência Catch up/Slow down* será somado ao valor da referência controlada remotamente.

Se *Slow down* estiver ativo mediante uma entrada digital, o valor percentual no parâmetro 219 *Referência Catch up/Slow down* será subtraído da referência remotamente controlada.

### 221 Limite de corrente, $I_{LIM}$ (CURRENT LIMIT)

#### Valor:

0 - XXX,X % de par. 105 ★ 160 %

#### Funcão:

Este é o local onde deve ser programada a máxima corrente de saída  $I_{LIM}$ . O valor programado de fábrica corresponde à máxima corrente de saída  $I_{MAX}$ . Se o limite de corrente tiver que ser usado como proteção do motor, programe a corrente nominal do motor. Se o limite de corrente for programado acima de 100% (a corrente nominal de saída do conversor de frequência,  $I_{INV}$ ), o conversor de frequência só pode lidar com uma carga intermitentemente, ou seja, durante curtos intervalos de tempo. Depois que a carga consumir mais que  $I_{INV}$ , deve-se assegurar que durante um intervalo de tempo ela seja inferior a  $I_{INV}$ . Note que se o limite de corrente for programado com um valor inferior a  $I_{INV}$ , o torque de aceleração será reduzido na mesma proporção.

#### Descrição da seleção:

Programe a necessária corrente máxima de saída  $I_{LIM}$ .

### 223 Advertência: Baixa corrente, $I_{LOW}$ (WARN. CURRENT LO)

#### Valor:

0,0 - par. 224 *Advertência:*  
*Corrente alta,  $I_{HIGH}$*

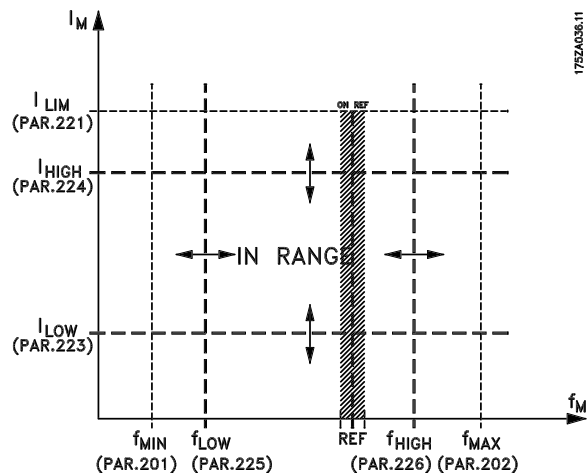
★ 0,0 A

#### Funcão:

Se a corrente de saída ficar abaixo do limite pré-ajustado  $I_{LOW}$  será dada uma advertência. Os parâmetros 223-228 *Funções de advertência* estão sem função durante a aceleração após um comando de partida e após um comando de parada ou durante a parada. As funções de advertência são ativadas quando a frequência de saída houver atingido a referência resultante. As saídas de sinal podem ser programadas para um sinal de advertência no terminal 46 e na saída do relé.

#### Descrição da seleção:

O limite inferior de sinal da corrente de saída  $I_{LAV}$  deve ser programado dentro da gama normal de operação do conversor de frequência.



### 224 Advertência: Alta corrente, $I_{HIGH}$ (WARN. CURRENT HI)

#### Valor:

Par. 223 *Advert.:* *Baixa corrente,  $I_{LOW}$  -  $I_{MAX}$*  ★  $I_{MAX}$

#### Funcão:

Se a corrente de saída exceder o limite pré-ajustado  $I_{HIGH}$  uma advertência será dada.

Os parâmetros 223-228 *Funções de advertência* ficam sem função durante a aceleração após um comando de partida e após um comando de parada ou durante a parada. As funções de advertência são ativadas quando a saída de frequência houver alcançado a referência resultante. As saídas de

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

signal podem ser programadas para dar um sinal de advertência no terminal 46 e na saída do relé.

### Descrição da seleção:

O limite superior do sinal da corrente de saída  $f_{HIGH}$  deve ser programado dentro da gama normal de operação do conversor de frequência. Vide desenho no parâmetro 223 *Advertência: Baixa corrente,  $I_{LOW}$* .

### 225 Advertência: Baixa frequência, $f_{LOW}$ (WARN.FREQ. LOW)

#### Valor:

0,0 - par. 226 *Advert.:* *Frequência alta,  $f_{HIGH}$*   
★ 0,0 Hz

#### Funcão:

Se a frequência de saída estiver abaixo do limite pré-ajustado  $f_{LOW}$ , uma advertência é dada. Os parâmetros 223-228 *Funções de advertência* ficam sem função durante a aceleração após um comando de partida e após um comando de parada ou durante a parada. As funções de advertência são ativadas quando a saída de frequência houver alcançado a referência resultante. As saídas de sinal podem ser programadas para dar um sinal de advertência no terminal 46 e na saída do relé.

### Descrição da seleção:

O limite inferior do sinal da frequência de saída  $f_{LOW}$  deve ser programado dentro da gama normal de operação do conversor de frequência. Vide desenho no parâmetro 223 *Advertência: Baixa corrente,  $I_{LOW}$* .

### 226 Advertência: Alta frequência $f_{HIGH}$ (WARN.FREQ.HIGH)

#### Valor:

Par. 200 *Gama de frequência* = 0-132 Hz [0]/[1].  
par. 225  $f_{LOW}$  - 132 Hz ★ 132,0 Hz

Par. 200 *Gama de frequência* = 0-1000 Hz [2]/[3].  
par. 225  $f_{LOW}$  - 1000 Hz ★ 132,0 Hz

#### Funcão:

Se a frequência de saída estiver acima do limite pré-ajustado  $f_{HIGH}$  será dada uma advertência. Os parâmetros 223-228 *Funções de advertência* não funcionam durante a aceleração após um comando de partida e após um comando de parada ou durante a parada. As funções de advertência são ativadas quando a saída de frequência houver alcançado a referência resultante. As saídas de

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

signal podem ser programadas para dar um sinal de advertência no terminal 46 e na saída do relé.

### Descrição da seleção:

O limite superior do sinal da frequência de saída  $f_{HIGH}$  deve ser programado dentro da gama normal de operação do conversor de frequência. Vide desenho no parâmetro 223 *Advertência: Baixa corrente,  $I_{LOW}$* .

### 227 Advertência: Baixo feedback, $FB_{LOW}$ (WARN. FEEDB.LOW)

#### Valor:

-100.000,000 - par. 228 *Advert.:*  $FB_{HIGH}$   
★ -4000,000

#### Funcão:

Se o sinal de realimentação estiver abaixo do limite pré-ajustado  $FB_{LOW}$ , uma advertência é dada. Os parâmetros 223-228 *Funções de advertência* ficam sem função durante a aceleração após um comando de partida e após um comando de parada ou durante a parada. As funções de advertência são ativadas quando a saída de frequência houver alcançado a referência resultante. As saídas de sinal podem ser programadas para dar um sinal de advertência no terminal 46 e na saída do relé. A unidade de realimentação em malha fechada é programada no parâmetro 416 *Unidades de processo*.

### Descrição da seleção:

Programe o valor necessário dentro da gama de realimentação (parâmetro 414 *Feedback mínimo,  $FB_{MIN}$*  e 415 *Feedback máximo,  $FB_{MAX}$* ).

### 228 Advertência: Alto feedback, $FB_{HIGH}$ (WARN. FEEDB. HIGH)

#### Valor:

Par. 227 *Advert.:*  $FB_{LOW}$  - 100.000,000  
★ 4000,000

#### Funcão:

Se o sinal de realimentação estiver acima do limite pré-ajustado  $FB_{HIGH}$ , será dada uma advertência. Os parâmetros 223-228 *Funções de advertência* ficam sem função durante a aceleração após um comando de partida e após um comando de parada ou durante a parada. As funções de advertência são ativadas quando a saída de frequência houver alcançado a referência resultante. As saídas de sinal podem ser programadas para dar um sinal de advertência no terminal 46 e na saída do relé.



A unidade de realimentação em malha fechada é programada no parâmetro 416 *Unidades de processo*.

**Descrição da seleção:**

Programa o valor requerido dentro da gama de realimentação (parâmetro 414 *Feedback mínimo*,  $FB_{MIN}$  e 415 *Feedback máximo*,  $FB_{MAX}$ ).

**229 Bypass da frequência, largura de faixa  
(FREQ BYPASS B.W.)****Valor:**

0 (OFF) - 100 Hz ★ 0 Hz

**Função:**

Alguns sistemas requerem que algumas frequências de saída sejam evitadas por causarem problemas de ressonância mecânica no sistema. Nos parâmetros 230-231 *Bypass de frequências* essas frequências de saída podem ser programadas. Neste parâmetro pode-se definir uma largura de faixa abaixo ou acima dessas frequências.

**Descrição da seleção:**

A frequência definida neste parâmetro será centrada em torno dos parâmetros 230 *Bypass de frequência 1* e 231 *Bypass de frequência 2*.

**230 Frequência de bypass 1 (FREQ. BYPASS 1)****231 Frequência de bypass 2 (FREQ. BYPASS 2)****Valor:**

0 - 1000 Hz ★ 0,0 Hz

**Função:**

Alguns sistemas precisam evitar algumas frequências de saída por causa de problemas de ressonância mecânica no sistema.

**Descrição da seleção:**

Introduza as frequências a serem evitadas. Vide também o parâmetro 229 *Frequência de bypass, largura de faixa*.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

**■ Entradas e saídas**

<b>Entradas digitais</b>	<b>Term. nº</b>	<b>18<sup>1</sup></b>	<b>19<sup>1</sup></b>	<b>27</b>	<b>29</b>	<b>33</b>
	<b>par. nº</b>	<b>302</b>	<b>303</b>	<b>304</b>	<b>305</b>	<b>307</b>
Valor:						
Sem função	(NO OPERATION)	[0]	[0]	[0]	[0]	★[0]
Reinicializar	(RESET)	[1]	[1]	[1]	[1]	[1]
Parada por inércia inversa	(MOTOR COAST INVERSE)	[2]	[2]	[2]	[2]	[2]
Reset e parada por inércia inversa	(RESET AND COAST INV.)	[3]	[3]	★[3]	[3]	[3]
Parada rápida inversa	(QUICK-STOP INVERSE)	[4]	[4]	[4]	[4]	[4]
Frenagem CC inversa	(DC-BRAKE INVERSE)	[5]	[5]	[5]	[5]	[5]
Parada inversa	(STOP INVERSE)	[6]	[6]	[6]	[6]	[6]
Partida	(START)	★[7]	[7]	[7]	[7]	[7]
Partida por pulso	(LATCHED START)	[8]	[8]	[8]	[8]	[8]
Inversão	(REVERSING)	[9]	★[9]	[9]	[9]	[9]
Reversão e partida	(START REVERSING)	[10]	[10]	[10]	[10]	[10]
Partida no sentido horário	(ENABLE FORWARD)	[11]	[11]	[11]	[11]	[11]
Partida no sentido anti-horário	(ENABLE REVERSE)	[12]	[12]	[12]	[12]	[12]
Jog	(JOGGING)	[13]	[13]	[13]	★[13]	[13]
Congelar referência	(FREEZE REFERENCE)	[14]	[14]	[14]	[14]	[14]
Congelar frequência de saída	(FREEZE OUTPUT)	[15]	[15]	[15]	[15]	[15]
Aceleração	(SPEED UP)	[16]	[16]	[16]	[16]	[16]
Desaceleração	(SPEED DOWN)	[17]	[17]	[17]	[17]	[17]
Catch-up	(CATCH-UP)	[19]	[19]	[19]	[19]	[19]
Desaceleração	(SLOW-DOWN)	[20]	[20]	[20]	[20]	[20]
Rampa de velocidade 2	(RAMP 2)	[21]	[21]	[21]	[21]	[21]
Ref pré-definida, LSB	(PRESET REF, LSB)	[22]	[22]	[22]	[22]	[22]
Ref pré-definida, MSB	(PRESET REF, MSB)	[23]	[23]	[23]	[23]	[23]
Referência pré-definida ativada	(PRESET REFERENCE ON)	[24]	[24]	[24]	[24]	[24]
Termistor	(THERMISTOR)	[25]	[25]	[25]	[25]	
Parada precisa, inversa	(PRECISE STOP INV.)	[26]	[26]			
Partida/parada precisa	(PRECISE START/STOP)	[27]	[27]			
Referência de pulso	(PULSE REFERENCE)					[28]
Feedback de pulso	(PULSE FEEDBACK)					[29]
Entrada de pulso	(PULSE INPUT)					[30]
Seleção de Setup, lsb	(SETUP SELECT LSB)	[31]	[31]	[31]	[31]	[31]
Seleção de Setup, msb	(SETUP SELECT MSB)	[32]	[32]	[32]	[32]	[32]
Reset e partida	(RESET AND START)	[33]	[33]	[33]	[33]	[33]
Inicialização do contador de pulsos	(PULSE COUNTER START)	[34]	[34]			

1. Todas as funções dos terminais 18 e 19 são controladas por um interruptor, o que significa que a precisão repetitiva do tempo de resposta é constante. Podem ser usadas para partida/parada, interruptor de setup e, especialmente, para alteração da pré-definição digital, ou seja, para obter um ponto de parada reproduzível ao utilizar velocidade de arrasto. Para informações adicionais consulte Instrução para parada precisa do VLT 2800, MI.28.CX.02.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

### Funcão:

Nesses parâmetros 302-307 *Entradas digitais* é possível escolher entre as diferentes funções ativadas, relativas às entradas digitais (terminais 18-33).

### Descrição da seleção:

*Sem operação* é selecionado se o conversor de freqüências não precisar reagir aos sinais transmitidos para o terminal.

*Reset* reinicializa o conversor de freqüências depois de um alarme; entretanto, alguns alarmes não podem ser reinicializados (desarme travado) sem antes desconectar a alimentação da rede e conectá-la novamente. Consulte a tabela na *Lista de advertências e alarmes*. O reset é ativado na borda de ataque do sinal.

*Parada por inércia inversa* é usado para fazer o conversor de freqüências "liberar" o motor imediatamente (os transistores de saída são "desativados"), o que significa que o motor gira livremente até parar. '0' lógico conduz à parada por inércia.

*Reset e parada por inércia inversa* são usados para ativar a parada por inércia do motor simultaneamente com a reinicialização. '0' lógico significa parada por inércia e reinicialização. O reset é ativado na borda de fuga do sinal.

*Parada rápida inversa* é utilizado para ativar a desaceleração para parada rápida definida no parâmetro 212 *Tempo de desaceleração para parada rápida*. O '0' lógico leva à parada rápida.

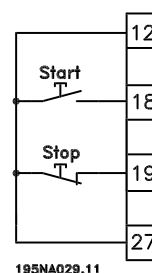
*Frenagem CC inversa* é utilizado para parar o motor fornecendo-lhe energia com tensão CC, durante um certo tempo, consulte os parâmetros 126, 127 e 132 *Freio CC*. Observe que esta função estará ativa somente se o valor no parâmetro 126 *Tempo de frenagem CC* e 132 *Tensão de freio CC* for diferente de 0. O '0' lógico conduz à frenagem CC.

*Parada inversa*, um '0' lógico significa que a velocidade do motor é reduzida até parar pela rampa de velocidade selecionada.



Nenhum dos comandos de parada mencionados acima deverão ser usados como interruptores para manutenção. Observe que o conversor de freqüências tem mais entradas de corrente do que L1, L2 e L3 quando são usados terminais de barramento CC. Verifique se todas as entradas de tensão estão desconectadas e se o tempo prescrito (4 min.) expirou antes do serviço de manutenção começar.

*Partida* é selecionado se for necessário um comando de partida/parada. '1' lógico = partida, '0' lógico = parada.



*Partida por pulso*, se um pulso for aplicado por 14 ms, o conversor de freqüência dará partida no motor, desde que nenhum comando de parada tenha sido executado. O motor pode ser parado ativando-se brevemente *Parada inversa*.

*Reversão* é usado para alterar a direção de rotação do eixo do motor. O '0' lógico não conduzirá à reversão. O '1' lógico levará à reversão. O sinal de reversão modifica somente o sentido de rotação. Ele não ativa a partida. Ele não está ativo em *Regulagem do processo, malha fechada*. Consulte também o parâmetro 200 *Intervalo/direção da freqüência de saída*.

*Reversão e partida* é usado para partida/parada e reverter com o mesmo sinal. Nenhum comando de partida ativo é permitido ao mesmo tempo. Atua como reversão com partida por pulso, desde que a partida por pulso tenha sido selecionada para o terminal 18. Não está ativo para *Regulagem do processo, malha fechada*. Consulte também o parâmetro 200 *Intervalo/direção da freqüência de saída*.

*Partida no sentido horário* é usado caso se deseje que o eixo do motor seja capaz de girar somente no sentido horário ao ser dada a partida. Não deve ser utilizado para *Regulagem do processo, malha fechada*.

*Partida no sentido anti-horário* é usado quando se desejar que o eixo do motor seja capaz de girar

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

somente no sentido anti-horário ao ser dada a partida. Não deve ser utilizado para *Regulagem do processo, malha fechada*. Consulte também o parâmetro 200 *Intervalo/direção da frequência de saída*.

Jog é usado para substituir a frequência de saída pela frequência de jog definida no parâmetro 213 *Frequência de jog*. Jog está ativo independentemente de ter sido dado um comando de partida, porém, não quando *Parada por inércia, Parada rápida* ou *Frenagem CC* estiverem ativos.

*Congelar referência* congela a referência atual. A referência agora só poderá ser alterada pela *Aceleração* e *Desaceleração*. Se *congelar referência* estiver ativo, a referência será gravada após um comando de parada e no caso de falha de alimentação da rede.

*Congelar referência* congela a referência de saída atual (em Hz). A frequência de saída agora só pode ser alterada pela *Aceleração* e *Desaceleração*.



### NOTA!

Se *Congelar saída* estiver ativo, o conversor de frequência só poderá ser parado se for selecionado *Parada por inércia do motor, Parada rápida* ou *Frenagem CC* através de uma entrada digital.

*Aceleração* e *Desaceleração* estarão selecionados se for requerido controle digital da aceleração/desaceleração. Esta função estará ativa somente se *Congelar referência* ou *Congelar frequência de saída* forem selecionados.

Se *Aceleração* estiver ativo, a referência ou a frequência de saída aumentará e se *Desaceleração* estiver ativo, a referência ou frequência de saída será reduzida. A frequência de saída é alterada por meio dos tempos de aceleração pré-definidos nos parâmetros 209-210 *Rampa de velocidade 2*. Um pulso (altura mínima do '1' lógico durante 14 milissegundos e um período de interrupção mínimo de 14 milisseg) terminará em uma mudança de velocidade de 0,1 % (referência) ou 0,1 Hz (frequência de saída). Exemplo:

Term. 29	Term. 33	Congelar ref./ congelar saída	Função
0	0	1	Sem alteração de velocidade
0	1	1	Aceleração
1	0	1	Desaceleração
1	1	1	Desaceleração

*Congelar referência* pode ser alterado mesmo se o conversor de frequência tiver parado. A referência também será gravada se a rede elétrica for desconectada.

*Catch-up/Desacelerar* é selecionado se o valor de referência for aumentado ou reduzido por um valor de porcentagem programável, definido no parâmetro 219 *Referência de catch-up/desaceleração*.

Desaceleração	Catch-up	Função
0	0	Velocidade inalterada
0	1	Aumentar em % do valor
1	0	Reduzir em % do valor
1	1	Reduzir em % do valor

*Rampa de velocidade 2* é selecionado se for necessária uma mudança entre a rampa de velocidade 1 (parâmetros 207-208) e a rampa de velocidade 2 (parâmetros 209-210). O '0' lógico conduz à rampa de velocidade 1 e o '1' lógico à rampa de velocidade 2.

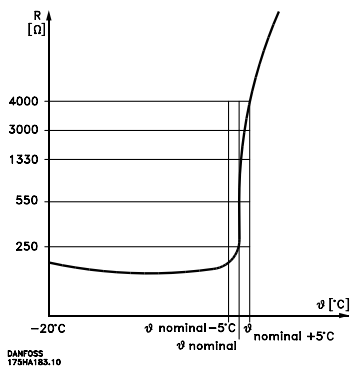
*Referência pré-definida, lsb* e *Referência pré-definida, msb* tornam possível selecionar uma das quatro referências pré-definidas, consulte a tabela a seguir:

Ref. pré-definida msb	Ref. pré-definida lsb	Função
0	0	Ref pré-definida 1
0	1	Ref pré-definida 2
1	0	Ref pré-definida 3
1	1	Ref pré-definida 4

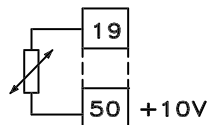
*Referência pré-definida ativa* é usado para alterar entre a referência de controle remoto e referência pré-definida. Assume-se que Externo/pré-definido [2] tenha sido selecionado no parâmetro 214 *Função de referência*. '0' lógico = referências de controle remoto estão ativas, '1' lógico = uma das quatro referências pré-definidas está ativa, como pode ser visto na tabela acima.

*Termistor* deverá ser selecionado se um termistor possivelmente integrado no motor for habilitado a parar o conversor de frequências no caso do motor apresentar superaquecimento. O valor de corte é 3 kΩ.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.



Se um motor usar um interruptor térmico Klixon, ele também poderá ser conectado à entrada. Se os motores operarem em paralelo, os termistores/interruptores térmicos podem ser conectados em série (resistência total inferior a 3 kΩ). Parâmetro 128 *Proteção térmica do motor* deve ser programado como *Aviso do termistor* [1] ou *Desarme de termistor* [2] e o termistor deve ser conectado entre uma entrada digital e terminal 50 (fonte de alimentação + 10 V).



195NA077.10

*Parada precisa, inversa* é selecionado para atingir-se um grau de precisão mais alto quando um comando de parada é repetido. Um 0 lógico significa que a velocidade do motor é reduzida até parar por meio da rampa de velocidade selecionada.

*Partida/parada precisa* é selecionado para conseguir um alto grau de precisão quando um comando de partida e parada for repetido.

*Referência de pulso* é selecionado se o sinal de referência aplicado for um trem de pulsos (frequência). 0 Hz corresponde ao parâmetro 204 *Referência mínima, Ref<sub>MIN</sub>*. A frequência definida no parâmetro 327 *Referência/feedback de pulso* corresponde ao parâmetro 205 *Referência máxima Ref<sub>MAX</sub>*.

*Feedback de pulso* é selecionado se o sinal de feedback usado for um trem de pulsos (frequência). No parâmetro 327 *Referência/feedback de pulso* a frequência de feedback de pulso máxima é definida.

*Entrada de pulso* é selecionado se uma quantidade específica de pulsos deve conduzir a uma *Parada precisa*, consulte o parâmetro 343 *Parada precisa* e o parâmetro 344 *Valor do contador*.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

*Seleção de Setup, Isb* e *Seleção de Setup, msb* fornece a possibilidade de selecionar um dos quatro setups. Entretanto, para que isto aconteça, uma condição é que o parâmetro 004 esteja configurado para *Setup múltiplo*.

*Reset e partida* pode ser utilizado como uma função de partida. Se a tensão de 24 V estiver conectada à entrada digital, isto fará com que o conversor de frequências seja reinicializado e o motor acelere até a referência pré-definida.

*Partida do contador de pulsos* é usado para iniciar a seqüência de parada do contador com um sinal pulsado. O pulso deve durar no mínimo 14 ms e não ser maior que o período da contagem. Consulte também o parâmetro 343 e a instrução, MI28CXY.

### 308 Terminal 53, tensão de entrada analógica

(AI [V]53FUNCT.)

#### Valor:

Sem função (NO OPERATION)	[0]
★Referência (REFERENCE)	[1]
Feedback (FEEDBACK)	[2]

#### Funcão:

Neste parâmetro é possível selecionar a função que precisa ser conectada ao terminal 53. A escala do sinal de entrada é feita no parâmetro 309 *Terminal 53, escala mín.* e no parâmetro 310 *Terminal 53, escala máx.*

#### Descrição da seleção:

*Sem função* [0]. É selecionado se a frequência do conversor de frequências não precisar responder aos sinais conectados ao terminal. *Referência* [1]. Se esta função for selecionada, a referência pode ser modificada por intermédio de um sinal analógico de referência. Se os sinais de referência estiverem conectados a diversas entradas, estes sinais de referência devem ser somados. Se um sinal de tensão de feedback estiver conectado, selecione *Feedback* [2] no terminal 53.

### 309 Terminal 53 Escala mín.

(AI 53 SCALE LOW)

#### Valor:

0,0 - 10,0 Volts	★ 0,0 Volts
------------------	-------------

#### Funcão:

Este parâmetro é utilizado para programação do valor do sinal que deve corresponder à referência mínima

ou ao feedback mínimo, parâmetro 204 *Referência mínima, Ref<sub>MIN</sub>* / 414 *Feedback mínimo, FB<sub>MIN</sub>*.

### Descrição da seleção:

Configurar o valor de tensão desejado. Por razões de exatidão, as perdas de tensão no sinal em cabos longos devem ser compensadas. Se a função time out tiver que ser utilizada (parâmetro 317 *Time out* e 318 *Função após o time out*), o valor programado deve ser superior a 1 Volt.

### 310 Terminal 53 Escala máx. (AI 53 SCALE HIGH)

#### Valor:

0 - 10,0 Volts ★ 10,0 Volts

#### Funcão:

Este parâmetro é utilizado para programar o valor do sinal que deve corresponder ao valor da referência máxima ou ao feedback máximo, parâmetro 205 *Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub>*/414 *Feedback máximo, FB<sub>MAX</sub>*.

### Descrição da seleção:

Configurar o valor da tensão desejada. Por razões de exatidão, as perdas de tensão de sinal em cabos longos devem ser compensadas.

### 314 Terminal 60, corrente de entrada analógica (AI [MA] 60 FUNCT)

#### Valor:

★Sem função (SEM OPERAÇÃO) [0]  
Referência (REFERÊNCIA) [1]  
Feedback (FEEDBACK) [2]

#### Funcão:

Este parâmetro permite a escolha entre as diferentes funções disponíveis para a entrada, terminal 60. A escala do sinal de entrada é efetuada no parâmetro 315 *Terminal 60, escala min.* e no parâmetro 316 *Terminal 60, escala máx.*

### Descrição da seleção:

*Sem função* [0]. É selecionado se a frequência do conversor de frequências não precisar responder aos sinais conectados ao terminal. *Referência* [1]. Se esta função for selecionada, a referência pode ser modificada por intermédio de um sinal analógico de referência. Se os sinais de referência estiverem conectados a diversas entradas, eles deverão ser somados.

Se um sinal de feedback de corrente for conectado, selecione *Feedback* [2] no terminal 60.

### 315 Terminal 60 Escala mínima (AI 60 SCALE LOW)

#### Valor:

0,0 - 20,0 mA ★ 0,0 mA

#### Funcão:

Neste parâmetro você pode programar o valor do sinal que corresponderá à referência mínima ou ao feedback mínimo, parâmetro 204 *Referência mínima, Ref<sub>MIN</sub>* / 414 *Feedback mínimo, FB<sub>MIN</sub>*.

### Descrição da seleção:

Configurar o valor da corrente desejada. Se a função time out tiver que ser utilizada (parâmetro 317 *Time out* e 318 *Função após o time out*) o valor programado deve ser superior a 2 mA.

### 316 Terminal 60 Máxima escala (AI 60 SCALE HIGH)

#### Valor:

0,0 - 20,0 mA ★ 20,0 mA

#### Funcão:

Este parâmetro é utilizado para programar o valor do sinal que deve corresponder ao valor da referência máxima, parâmetro 205 *Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub>*.

### Descrição da seleção:

Configurar o valor da corrente desejada.

### 317 Time out (LIVE ZERO TIME O)

#### Valor:

1 - 99 seg. ★ 10 seg.

#### Funcão:

Se o valor do sinal de referência ou o sinal de feedback conectado a um dos terminais de entrada 53 ou 60 cair abaixo de 50 % da escala mínima por um período mais longo do que o tempo programado, a função selecionada no parâmetro 318 *Função após o time-out* será ativada. Esta função só está ativa se no parâmetro 309 *Terminal 53, escala mínima* houver sido selecionado um valor superior a 1 Volt ou se no parâmetro 315 *Terminal 60, escala mínima* houver sido selecionado um valor superior a 2 mA.

**Descrição da seleção:**

Configurar o tempo desejado.

**318 Função após o time-out**
**(LIVE ZERO FUNCT.)**
**Valor:**

★ Sem função (NO OPERATION)	[0]
Frequência de saída congelada (FREEZE OUTPUT FREQ.)	[1]
Parada (STOP)	[2]
Jog (JOG)	[3]
Máx. velocidade (MAX SPEED)	[4]
Parada e trip (STOP AND TRIP)	[5]

**Funcão:**

Este parâmetro permite a escolha da função a ser ativada após a expiração do time-out (parâmetro 317 *Time out*). Se ocorrer uma função time-out ao mesmo tempo que uma função de time-out do bus (parâmetro 513 *função Tempo limite do bus*), a função time-out no parâmetro 318 será ativada.

**Descrição da seleção:**

A frequência de saída do conversor de frequência pode ser:

- congelada com a frequência atual [1]
- substituída por uma parada [2]
- substituída pela frequência de jog [3]
- substituída pela frequência máxima de saída [4]
- substituída por uma parada com um trip subsequente [5]

**319 Saída analógica terminal 42**
**(AO 42 FUNCTION)**
**Valor:**

Sem função (NO OPERATION)	[0]
Referência externa mín.-máx. 0-20 mA (REF MÍN-MÁX = 0-20 MA)	[1]
Referência externa mín.-máx. 4-20 mA (REF MÍN-MÁX = 4-20 MA)	[2]
Feedback mín.-máx. 0-20 mA (FB MÍN-MÁX = 0-20 MA)	[3]
Feedback mín.-máx. 4-20 mA (FB MÍN-MÁX = 4-20 MA)	[4]
Frequência de saída 0-máx 0-20 mA (0-FMÁX = 0-20 MA)	[5]
Frequência de saída 0-máx 4-20 mA (0-FMÁX = 4-20 MA)	[6]
★ Corrente de saída 0-I <sub>INV</sub> 0-20 mA (0-IINV = 0-20 MA)	[7]
Corrente de saída 0-I <sub>INV</sub> 4-20 mA	

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

(0-IINV = 4-20 MA) [8]

Potência de saída 0-P<sub>M,N</sub> 0-20 mA

(0-PNOM = 0-20 MA)

[9]

Potência de saída 0-P<sub>M,N</sub> 4-20 mA

(0-PNOM = 4-20 MA)

[10]

Temperatura do inversor 20-100 °C -100-20 mA

(TEMP 20-100 C=0-20 MA)

[11]

Temperatura do inversor 20-100 °C 4-20 mA

(TEMP 20-100 C=4-20 MA)

[12]

**Funcão:**

A saída analógica pode ser utilizada para estabelecer um valor de processo. É possível escolher dois tipos de sinais de saída 0 - 20 mA ou 4 - 20 mA.

Se utilizada como saída de tensão (0 - 10 V), deve ser ligado um resistor pull-down de 500 Ω ao comum (terminal 55). Se a saída for usada como saída de corrente, a impedância resultante do equipamento conectado não deve exceder 500 Ω.

**Descrição da seleção:**

Sem função. É selecionada se a saída analógica não tiver que ser usada.

*Ref<sub>MIN</sub> - Ref<sub>MAX</sub> externas 0-20 mA/4-20 mA.*

É obtido um sinal de saída, proporcional ao

valor de referência resultante no intervalo

Referência mínima, Ref<sub>MIN</sub> > - Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub> (parâmetros 204/205).

*FB<sub>MIN</sub>-FB<sub>MAX</sub> 0-20 mA/ 4-20 mA.*

É obtido um sinal de saída, proporcional ao valor

de feedback no intervalo Feedback mínimo, FB<sub>MIN</sub> - Feedback máximo, FB<sub>MAX</sub> (parâmetros 414/415).

*0-f<sub>MAX</sub> 0-20 mA/4-20 mA.*

É obtido um sinal de saída proporcional à frequência

de saída no intervalo 0 - f<sub>MAX</sub> (parâmetro 202

*Frequência de saída, limite superior, f<sub>MAX</sub>).*

*0 - I<sub>INV</sub> 0-20 mA/4-20 mA.*

É obtido um sinal de saída proporcional à corrente de saída no intervalo 0 - I<sub>INV</sub>

*0 - P<sub>M,N</sub> 0-20 mA/4-20 mA.*

É obtido um sinal de saída proporcional à potência

de saída atual. 20 mA corresponde ao valor definido no parâmetro 102 *Potência do motor, P<sub>M,N</sub>.*

*0 - Temp.<sub>MAX</sub> 0-20 mA/4-20 mA.*

É obtido um sinal de saída proporcional à temperatura

atual do dissipador de calor. 0/4 mA corresponde

a uma temperatura inferior a 20 °C no dissipador

de calor e 20 mA corresponde a 100 °C.

### 323 Saída do relê 1-3

#### (RELAY 1-3 FUNCT.)

##### Valor:

Sem função (NO OPERATION)	[0]
★Unidade pronta (UNIT READY)	[1]
Ativar/sem aviso (ENABLE/NO WARNING)	[2]
Funcionando (RUNNING)	[3]
Funcionando em referência, sem aviso ( RUN ON REF/NO WARN)	[4]
Funcionando, sem avisos (RUNNING/NO WARNING)	[5]
Funcionando em referência, sem avisos (RUN IN RANGE/ NO WARN)	[6]
Pronto - tensão da rede dentro da faixa (RDY NO OVER/UNDERVOL)	[7]
Alarme ou aviso (ALARM OR WARNING)	[8]
Corrente mais alta do que o limite de corrente, par. 221 (CURRENT LIMIT)	[9]
Alarme (ALARM)	[10]
Frequência de saída mais alta do que o par. 225 $f_{LOW}$ (ABOVE FREQUENCY LOW)	[11]
Frequência de saída mais baixa do que o par. 226 $f_{HIGH}$ (BELOW FREQUENCY HIGH)	[12]
Corrente de saída mais alta do que o par. 223 $I_{LOW}$ (ABOVE CURRENT LOW)	[13]
Corrente de saída mais baixa do que o par. 224 $I_{HIGH}$ (BELOW CURRENT HIGH)	[14]
Feedback mais alto do que o par. 227 $FB_{LOW}$ (ABOVE FEEDBACK LOW)	[15]
Feedback mais baixo do que o par. 228 $FB_{HIGH}$ (UNDER FEEDBACK HIGH)	[16]
Relê 123 (RELAY 123)	[17]
Reversão (REVERSE)	[18]
Aviso térmico (THERMAL WARNING)	[19]
Operação local (LOCAL MODE)	[20]
Fora do intervalo de frequência par. 225/226 (OUT OF FREQ RANGE)	[22]
Fora da faixa de corrente (OUT OF CURRENT RANGE)	[23]
Fora da faixa de feedback (OUT OF FDBK. RANGE)	[24]
Controle mecânico dos freios (MECH. BRAKE CONTROL)	[25]
Control word bit 11 (CONTROL WORD BIT 11)	[26]

##### Funcão:

A saída do relê pode ser utilizada para dar o estado atual ou a advertência. A saída é ativada (1-2) quando uma dada condição é satisfeita.

##### Descrição da seleção:

*Sem função.* É selecionado se o conversor de frequência não reage aos sinais.

*Unidade pronta,* há uma tensão de alimentação na placa de controle do conversor de frequência e o conversor de frequência está pronto para operação.

*Ativar/sem aviso,* o conversor de frequência está pronto para operação, mas nenhum comando de partida foi dado. Sem aviso.

*Funcionando,* foi dado um comando de partida. Ativo também durante a desaceleração.

*Funcionando na referência, sem advertências* velocidade de acordo com a referência.

*Funcionando, sem aviso,* um comando de partida foi dado. Sem aviso.

*Pronto - tensão da rede dentro da faixa ,* o conversor de frequência está pronto para o uso; a placa de controle está recebendo uma tensão de alimentação; e não há sinais de controle ativos nas entradas. A tensão da rede está dentro dos limites de tensão.

*Alarme ou aviso,* a saída é ativada por um alarme ou aviso.

*Limite de tensão,* a corrente de saída é mais alta do que o valor programado no parâmetro 221 Limite de corrente  $I_{LIM}$ .

*Alarme,* a saída é ativada por um alarme.

*A frequência de saída é mais alta do que  $f_{LOW}$ ,* a frequência de saída é superior ao valor definido no parâmetro 225 *Aviso: Frequência baixa,  $f_{LOW}$ .*

*A frequência de saída é mais baixa do que  $f_{HIGH}$ ,* a frequência de saída é inferior ao valor definido no parâmetro 226 *Aviso: Alta frequência,  $f_{HIGH}$ .*

*A corrente de saída é mais alta do que  $I_{LOW}$ ,* a corrente de saída é superior ao valor definido no parâmetro 223 *Aviso: Baixa corrente,  $I_{LOW}$ .*

*A corrente de saída é mais baixa do que  $I_{HIGH}$ ,* a corrente de saída é inferior ao valor definido no parâmetro 224 *Aviso: Alta corrente,  $I_{HIGH}$ .*

*Feedback mais alto do que  $FB_{LOW}$ ,* o valor de feedback é superior ao valor definido no parâmetro 227 *Aviso: Feedback baixo,  $FB_{LOW}$ .*

*Feedback mais baixo do que  $FB_{HIGH}$ ,* o valor de feedback é inferior ao valor definido no parâmetro 228 *Aviso: Alta corrente,  $I_{HIGH}$ .*

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.



Relê 123 é usado somente em conexão com Profidrive.

**Reversão,** A saída do relê é ativada quando a direção da rotação do motor é anti-horária. Quando a direção da rotação do motor é no sentido horário, o valor é 0 V DC.

**Aviso térmico,** acima do limite de temperatura no motor ou no conversor de frequência ou de um termistor conectado a uma saída digital.

**Operação local,** a saída está ativa quando no parâmetro 002 *Operação local/remota, Operação local* [1] foi selecionada.

**Fora da faixa de frequência,** a frequência de saída está fora da faixa de frequência programada nos parâmetros 225 e 226.

**Fora da faixa de corrente,** a corrente do motor está fora da faixa programada nos parâmetros 223 e 224.

**Fora da faixa de feedback,** o feedback está fora da faixa programada nos parâmetros 227 e 228.

**Controle mecânico dos freios,** permite controlar um freio mecânico externo (consulte a seção sobre controle do freio mecânico no Guia de Design).

### 327 Feedback de pulso/referência (PULSE REF/FB MAX)

#### Valor:

150 - 67600 Hz ★ 5000 Hz

#### Funcão:

Este parâmetro é utilizado para programação do valor do sinal que corresponde ao valor máximo programado no parâmetro 205 *Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub>* ou para o valor máximo de feedback programado no parâmetro 415 *Feedback máximo, FB<sub>MAX</sub>*.

#### Descrição da seleção:

Configurar a referência desejada de pulso ou o feedback de pulso para ser conectado ao terminal 33.

### 328 Pulso máximo 29 (MAX PULSE 29)

#### Valor:

150 - 67600 Hz ★ 5000 Hz

#### Funcão:

Esse parâmetro é utilizado para ajuste do valor do sinal que corresponde ao valor máximo definido no parâmetro 205 *Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub>* ou ao valor máximo de feedback definido no parâmetro 415 *Feedback máximo, FB<sub>MAX</sub>*.



#### NOTA!:

Relevante apenas para DeviceNet. Consulte MG90BXYY para obter mais informações.

### 341 Saída digital / pulso terminal 46 (DO 46 FUNCTION)

#### Valor:

Unidade preparada (UNIT READY)	[0]
Parâmetro [0] - [20] consulte o parâmetro 323	
Referência de pulso (PULSE REFERENCE)	[21]
Parâmetro [22] - [25] consulte o parâmetro 323	
Feedback de pulso (PULSE FEEDBACK)	[26]
Frequência de saída (PULSE OUTPUTFREQ)	[27]
Corrente de pulso (PULSE CURRENT)	[28]
Potência de pulso (PULSE POWER)	[29]
Temperatura de pulso (PULSE TEMP)	[30]

#### Funcão:

A saída digital pode ser usada para apresentar o status atual ou advertência. A saída digital (terminal 46) fornece um sinal de 24 V CC quando uma determinada condição é satisfeita. O terminal pode também ser utilizado para saída de frequência. O parâmetro 342 define a frequência de pulso máxima.

#### Descrição da seleção:

**Referência de pulso Ref<sub>MIN</sub> - Ref<sub>MAX</sub>**  
É obtido um sinal de saída, proporcional ao valor da referência resultante no intervalo Referência mínima, Ref<sub>MIN</sub> - Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub> (parâmetros 204/205).

**Feedback de pulso FB<sub>MIN</sub>-FB<sub>MAX</sub>**  
É obtido um sinal de saída, proporcional ao valor de feedback no intervalo Feedback mínimo, FB<sub>MIN</sub> - Feedback máximo, FB<sub>MAX</sub> (parâmetros 414/415).

**Frequência de saída 0-f<sub>MAX</sub>**  
É obtido um sinal de saída proporcional à frequência de saída no intervalo 0 - f<sub>MAX</sub> (parâmetro 202)  
**Frequência de saída, limite superior, f<sub>MAX</sub>**.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

*Corrente de pulso 0 - I<sub>INV</sub>.*

É obtido um sinal de saída, proporcional à corrente de saída no intervalo 0 - I<sub>INV</sub>.

*Potência de pulso 0 - P<sub>M,N</sub>.*

É obtido um sinal de saída, proporcional à potência de saída atual. O par. 342 corresponde ao valor definido no parâmetro 102 *Potência do motor, P<sub>M,N</sub>*.

*Temperatura de pulso - Temp.<sub>MAX</sub>.*

É obtido um sinal de saída proporcional à temperatura atual do dissipador de calor. 0 Hz corresponde a uma temperatura inferior a 20°C no dissipador de calor e o parâmetro 342 corresponde a 100 °C.



**NOTA!:**

O terminal de saída 46 não está disponível no DeviceNet. Freqüência de saída mínima na saída de freqüência = 16 Hz

### 342 Terminal 46, saída máxima de pulso (DO 46 MAX. PULS)

**Valor:**

150 - 10000 Hz ★ 5000 Hz

**Funcão:**

Este parâmetro é utilizado para programar a máxima freqüência do sinal de saída de pulso.

**Descrição da seleção:**

Programe a freqüência desejada.

### 343 Função de parada precisa (PRECISE STOP)

**Valor:**

- ★Parada precisa de rampa (NORMAL) [0]
- Contador de paradas com reset (COUNT STOP RESET) [1]
- Contador de paradas sem reset (COUNT STOP NO RESET) [2]
- Parada compensada por velocidade (SPD CMP STOP) [3]
- Contador de paradas compensadas por velocidade com reset (SPD CMP CSTOP W. RES) [4]
- Contador de paradas compensadas por velocidade sem reset (SPD CMP CSTOP NO RES) [5]

**Funcão:**

Neste parâmetro você seleciona a função de parada que é realizada em resposta a um comando de

parada. Todas as seis seleções de dados contêm uma rotina de parada precisa, daí assegurando um alto nível de exatidão na repetição. As seleções são uma combinação das funções descritas abaixo.



**NOTA!:**

A partida de pulso [8] não pode ser usada juntamente com a função de parada precisa.

**Descrição da seleção:**

*Parada precisa de rampa* [0] é selecionada para alcançar um alto nível de precisão da repetição no ponto de parada.

*Contador de parada.* Assim que receber um sinal de partida de pulsos, o conversor de freqüência funcionará até que o número de pulsos programados pelo usuário tenha sido recebido no terminal 33 de entrada. Desta forma, um sinal de parada interna ativará o tempo normal de desaceleração (parâmetro 208).

A função do contador é ativada (começa a cronometrar) na transição do sinal de partida (quando ele começa a mudar de parada para partida).

*Parada compensada por velocidade.* Para parar exatamente no mesmo ponto, independentemente da velocidade atual, um sinal de parada recebido será atrasado internamente quando a velocidade atual for menor que a velocidade máxima (definida no parâmetro 202).

*Reset. Contador de paradas e Parada compensada por velocidade* podem ser combinadas com ou sem reset.

*Contador de paradas com reset* [1]. Após cada parada precisa, o número de pulsos contados durante a desaceleração até 0 Hz é resetado.

*Contador de paradas sem reset* [2]. O número de pulsos contados durante a desaceleração até 0 Hz é deduzido do valor do contador no parâmetro 344.

### 344 Valor do contador (PULSE COUNT PRE.)

**Valor:**

0 - 999999 ★ 100000 pulsos

**Funcão:**

Neste parâmetro você pode selecionar o valor do contador a ser usado na função integrada de parada precisa (parâmetro 343).

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

**Descrição da seleção:**

A programação de fábrica vem com 100000 pulsos.  
A frequência mais alta (máx. resolução) que pode ser registrada no terminal 33 é 67,6 kHz.

---

**349 Retardo comp velocidade****(SPEED COMP DELAY)****Valor:**

0 ms - 100 ms

★ 10 ms

**Funcão:**

Neste parâmetro, o usuário pode definir o tempo de retardo do sistema (Sensor, PLC, etc.). Se você estiver executando uma parada compensada por velocidade, o tempo de retardo em diferentes frequências tem uma maior influência na forma como você efetua a parada.

**Descrição da seleção:**

A programação de fábrica vem com 10 ms. Isto significa que fica presumido que o retardo total do Sensor, PLC e outros elementos do hardware correspondem a esta configuração.

**NOTA!**

Só é ativo para a parada compensada por velocidade.

---

### ■ Funções especiais

[11]

#### 400 Função de freio (FUNÇÃO DE FREIO)

##### Valor:

Desligado (OFF)	[0]
Resistor de freio (RESISTOR)	[1]
Freio CA (FREIO CA)	[4]
Divisão de carga (LOAD SHARING)	[5]

Programação de fábrica depende do tipo da unidade.

##### Funcão:

*Resistor de freio* [1] é selecionado se o conversor de frequência tiver um transistor de freio integral e se um resistor de freio estiver conectado aos terminais 81, 82. A conexão de um resistor de freio permite uma maior tensão do circuito intermediário durante a frenagem (operação geradora) quando é conectado um resistor de freio.

*Freio CA* [4] pode ser selecionado para melhorar a frenagem sem usar os resistores de freio. Note que *Freio CA* [4] não é tão eficaz quanto *Resistor de freio* [1].

##### Descrição da seleção:

Selecione *Resistor de freio* [1] se um resistor de freio estiver conectado.

Selecione *Freio CA* [4] se ocorrerem cargas geradas de curta duração. Vide parâmetro 144 *Ganho CA do freio* para configurar o freio.

Selecione *Divisão de carga* [5] caso seja utilizada.



##### NOTA!:

Uma mudança na seleção não estará ativa até que a tensão da rede tenha sido desconectada e reconectada.

#### 405 Função de reset (RESET MODE)

##### Valor:

★ Reset manual (MANUAL RESET)	[0]
Reset automático x 1 (AUTOMATIC X 1)	[1]
Reset automático x 3 (AUTOMATIC X 3)	[3]
Reset automático x 10 (AUTOMATIC X 10)	[10]
Reset na alimentação (RESET AT POWER UP)	

##### Funcão:

Este parâmetro permite selecionar se o reset e o reinício após um trip devem ser manuais ou se o conversor de frequência deve ser resetado e reiniciado automaticamente. Além do mais, é possível selecionar o número de vezes que um reinício deve ser tentado. O tempo entre cada tentativa é programado no parâmetro 406 *Tempo de uma nova partida automática*.

##### Descrição da seleção:

Caso *Reset manual* [0] seja selecionado, o reset deve ser realizado através da tecla [STOP/RESET], de uma entrada digital ou da comunicação serial. Caso o conversor de frequência deva realizar um reset automático e de uma nova partida após um trip, selecione os dados de valores [1], [3] ou [10]. Caso *Reset na alimentação* [11] seja selecionado, o conversor de frequência realizará um reset se tiver havido uma falha associada à conexão com a rede elétrica.



O motor pode partir inadvertidamente.

#### 406 Tempo de uma nova partida automática (AUTORESTART TIME)

##### Valor:

0 - 10 seg. ★ 5 seg.

##### Funcão:

Este parâmetro permite a programação do tempo depois do trip até que a função de reset automático inicie. Supõe-se que o reset automático tenha sido selecionado no parâmetro 405 *Função de reset*.

##### Descrição da seleção:

Programa o tempo desejado.

#### 409 Trip delay overcurrent, I<sub>LIM</sub> (TRIP DELAY CUR.)

##### Valor:

0 - 60 s (61=OFF) ★ OFF

##### Funcão:

Quando o conversor de frequência registra que a corrente de saída atingiu o limite de corrente I<sub>LIM</sub> (parâmetro 221 *Current limit*) e permanece

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

nesse valor durante o tempo predefinido, ele é desconectado. Pode ser usado para proteger a aplicação, como o ETR protegerá o motor se for selecionado.

### Descrição da seleção:

Selecione o tempo durante o qual o conversor de frequência deve manter a corrente de saída no limite de corrente  $I_{LIM}$  antes do desligamento. Em OFF, o parâmetro 409 *Trip delay overcurrent*,  $I_{LIM}$  não está funcionando, ou seja, o desligamento não ocorrerá.

### 411 Switching frequency

#### (SWITCH FREQ.)

#### Valor:

3000 - 14000 Hz (VLT 2803 - 2875) ★ 4500 Hz  
3000 -10000 Hz (VLT 2880 -2882) ★ 4500 Hz

#### Funcão:

O valor programado determina a frequência de chaveamento do inversor. Se a frequência de chaveamento for alterada, isso poderá ajudar a minimizar possíveis ruídos acústicos do motor.



#### NOTA!:

A frequência de saída do conversor de frequência nunca pode assumir um valor superior a 1/10 da frequência de chaveamento.

### Descrição da seleção:

Quando o motor está funcionando, a frequência de chaveamento é ajustada no parâmetro 411 *Switching frequency* até ser obtida a frequência na qual o motor terá o ruído mais baixo possível.



#### NOTA!:

A frequência de chaveamento é automaticamente reduzida em função da carga. Consulte *Frequência de chaveamento dependente da temperatura em Condições especiais*. Quando *LC-filter connected* for selecionado no parâmetro 412, a frequência mínima de chaveamento será de 4,5 kHz.

### 412 Frequência da portadora dependente da frequência de saída

#### (VAR CARRIER FREQ.)

#### Valor:

★ Sem filtro LC (WITHOUT LC-FILTER) [2]  
Filtro LC instalado (LC-FILTER CONNECTED) [3]

#### Funcão:

O parâmetro deve ser configurado como *Filtro LC instalado* se um filtro LC houver sido instalado entre o conversor de frequência e o motor.

### Descrição da seleção:

*Filtro LC instalado* [3] deve ser usado se houver sido instalado um filtro LC entre o conversor de frequência e o motor, caso contrário o conversor de frequência não poderá proteger o filtro LC.



#### NOTA!:

Quando o filtro LC estiver selecionado, a frequência de chaveamento é mudada para 4,5 kHz.

### 413 Fator de sobremodulação

#### (OVERMODULATION)

#### Valor:

Desligado (OFF) [0]  
★Ligado (ON) [1]

#### Funcão:

Este parâmetro permite a conexão do fator de sobremodulação na tensão de saída.

### Descrição da seleção:

*Desligado* [0] indica que não há sobremodulação da tensão de saída, o que significa que o "ripple" de torque do eixo do motor é evitado. Este pode ser um bom recurso, por exemplo, nas máquinas lixadeiras. *Ligado* [1] significa que pode ser obtida uma tensão de saída maior que a tensão da rede (até 5 % superior).

### 414 Feedback mínimo, $FB_{MIN}$

#### (MIN. FEEDBACK)

#### Valor:

-100.000,000 - par. 415  $FB_{MAX}$  ★ 0

#### Funcão:

Parâmetro 414 *Feedback mínimo*,  $FB_{MIN}$  e 415 *Feedback máximo*,  $FB_{MAX}$  são utilizados para alternar o texto do display de forma a fazê-lo mostrar o sinal de feedback em uma unidade de processo proporcional ao sinal de entrada.

### Descrição da seleção:

Programe o valor a ser exibido no display como o valor de sinal de feedback mínimo na

entrada de feedback selecionada (parâmetros 308/314 *Entradas analógicas*).

### 415 Feedback máximo, $FB_{MAX}$

#### (MAX. FEEDBACK)

##### Valor:

$FB_{MIN}$  - 100.000,000 ★ 1500,000

##### Função:

Vide a descrição do parâmetro 414 *Feedback mínimo*,  $FB_{MIN}$ .

##### Descrição da seleção:

Programa o valor a ser exibido no display quando o feedback máximo houver sido obtido na entrada de feedback selecionada (parâmetro 308/314 *Entradas analógicas*).

### 416 Unidades de processo

#### (REF/FEEDB. UNIT)

##### Valor:

★Nenhuma (NO UNIT)	[0]
% (%)	[1]
ppm (PPM)	[2]
rpm (RPM)	[3]
bar (BAR)	[4]
ciclos/min (CYCLE/MI)	[5]
Pulsos/s (PULSE/S)	[6]
Unidades/s (UNITS/S)	[7]
Unidades/min. (UNITS/MI)	[8]
Unidades/h (UNITS/H)	[9]
°C (°C)	[10]
Pa (PA)	[11]
l/s (L/S)	[12]
m <sup>3</sup> /s (M <sup>3</sup> /S)	[13]
l/min. (L/M)	[14]
m <sup>3</sup> /min. (M <sup>3</sup> /MIN)	[15]
l/h (L/H)	[16]
m <sup>3</sup> /h (M <sup>3</sup> /H)	[17]
Kg/s (KG/S)	[18]
Kg/min. (KG/MIN)	[19]
Kg/hora (KG/H)	[20]
Ton/min. (T/MIN)	[21]
Ton/hora (T/H)	[22]
Metros (M)	[23]
Nm (NM)	[24]
m/s (M/S)	[25]
m/min. (M/MIN)	[26]
°F (°F)	[27]
Em wg (IN WG)	[28]
gal/s (GAL/S)	[29]

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

Pés <sup>3</sup> /s (FT <sup>3</sup> /S)	[30]
Gal/min. (GAL/MIN)	[31]
Pés <sup>3</sup> /min. (FT <sup>3</sup> /MIN)	[32]
Gal/h (GAL/H)	[33]
Pés <sup>3</sup> /h (FT <sup>3</sup> /H)	[34]
Lb/s (LB/S)	[35]
Lb/min. (LB/MIN)	[36]
Lb/hora (LB/H)	[37]
Lb por pés (LB FT)	[38]
Pés/s (FT/S)	[39]
Pés/min. (FT/MIN)	[40]

##### Função:

Escolha entre as diferentes unidades a serem mostradas no display. A unidade será lida se uma unidade de controle LCP puder ser conectada e se *Unidade de [referência]* [2] ou *Unidade de [feedback]* [3] houver sido selecionada em um dos parâmetros 009-012 *Leitura do display*, e no modo Display. A unidade é utilizada em *Malha fechada* também como uma unidade para referência Mínima/Máxima e feedback Mínimo/Máximo.

##### Descrição da seleção:

Selecione a unidade desejada para o sinal de referência/feedback.

### ■ Reguladores do VLT 2800

O VLT 2800 tem dois reguladores de PID integrados: um para regular a velocidade e outro para regular os processos.

A Regulagem de velocidade e regulagem de processo necessitam de um sinal de feedback como retorno a uma entrada. Há várias configurações para os dois reguladores de PID que são estabelecidas nos mesmos parâmetros, mas a escolha do tipo de regulador afetará as seleções que precisam ser feitas nos parâmetros compartilhados.

No parâmetro 100 *Configuração* é possível selecionar o tipo de regulador, *Regulagem de velocidade*, *malha fechada* [1] ou *Regulagem de processo*, *malha fechada* [3].

#### Regulagem da velocidade

Esta regulagem do PID foi otimizada para ser utilizada em aplicações em que há a necessidade de manter uma velocidade de motor específica. Os parâmetros específicos do regulador de velocidade são os parâmetros de 417 a 421.

#### Regulagem de processo

O regulador do PID mantém um modo de processo constante (pressão, temperatura, fluxo, etc.) e ajusta

a velocidade do motor com base na referência/ponto de definição e no sinal de feedback.

Um transmissor envia ao regulador do PID um sinal de feedback do processo, como uma expressão do modo real do processo. O sinal de feedback varia na medida em que varia a carga do processo. Isto significa que há uma variância entre a referência/ponto de definição e o modo real do processo. A variância é compensada pelo regulador do PID por intermédio da frequência de saída que é regulada para mais ou para menos em relação à variância entre a referência/ponto de definição e o sinal de feedback.

O regulador do PID integrado, no conversor de frequências, foi otimizado para ser usado em aplicações de processo. Isto significa que há diversas funções especiais disponíveis no conversor de frequências. Anteriormente, era necessário obter um sistema para manipular essas funções especiais pela instalação adicional de módulos de I/O e pela programação do sistema. Com o conversor de frequências, a necessidade de instalar módulos adicionais pode ser evitada. Os parâmetros específicos para o Regulador de Processo são os parâmetros de 437 a 444.

## ■ Funções do PID

### Unidade de referência/feedback

Quando *Regulagem de velocidade, malha fechada* for selecionado no parâmetro 100 *Configuração* a unidade de referência/feedback será sempre rpm. Quando *Regulagem de processo, malha fechada* for selecionado no parâmetro 100 *Configuração* a unidade será definida no parâmetro 416 *Unidades de processo*.

### Feedback

Um intervalo de feedback deve ser pré-definido para ambos os reguladores. Ao mesmo tempo, este intervalo de feedback limita o intervalo de referência do potencial de forma que, se a somatória de todas as referências estiver fora do intervalo de feedback, a referência ficará restrita ao intervalo de feedback. O sinal de feedback deve estar conectado a um terminal no conversor de frequências. Se feedback for selecionado em dois terminais simultaneamente, esses sinais serão adicionados.

Utilize a tabela abaixo para verificar qual terminal deve ser usado e quais parâmetros precisam ser programados.

Tipo de feedback	Terminal	Parâmetros
Pulso	33	307, 327
Tensão	53	308, 309, 310
Corrente	60	314, 315, 316

Pode ser feita uma correção em função das perdas de tensão, em cabos de sinal longos, quando for utilizado um transmissor com uma saída de tensão. Isto é feito no grupo de parâmetros 300 *Escala Mín./Máx.*

Parâmetros 414/415 *Feedback Mínimo/Máximo* devem ser também pré-ajustados para um valor, na unidade de processo, que corresponda aos valores de escala mínimo e máximo para os sinais que estão conectados ao terminal.

### Referência

No parâmetro 205 *Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub>* é possível pré-definir uma referência máxima que marca a escala para a soma de todas as referências, isto é, a referência resultante. A referência mínima no parâmetro 204 é uma expressão do valor mínimo que a referência resultante pode assumir.

Todas as referências serão adicionadas e essa soma será a referência em relação à qual a regulagem será realizada. É possível limitar o intervalo da referência para uma faixa de valores menores que os do intervalo de feedback. Isto pode ser vantajoso caso se queira evitar uma mudança não intencional em uma referência externa, fazendo com que a soma das referências se afaste demais do valor ideal de referência. O intervalo de referência não pode ser maior que o intervalo de feedback.

Caso se prefira as referências pré-definidas, elas serão feitas nos parâmetros 215 a 218 *Referência pré-definida*. Consulte a descrição em *Função de Referência e Tratamento das Referências*.

Se um sinal de corrente for usado como sinal de feedback, só será possível usar tensão como referência analógica. Utilize a tabela abaixo para verificar qual terminal deve ser usado e quais parâmetros precisam ser programados.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

Tipo de referência	Terminal	Parâmetros
Pulso	33	307, 327
Tensão	53	308, 309, 310
Corrente	60	314, 315, 316
Referências pré-definidas		215-218
Referência do barramento	68+69	

Observe que a referência de barramento somente pode ser pré-definida através da comunicação serial.



### NOTA!:

É melhor pré-definir os terminais que não estão sendo usados como *Sem função* [0].

### Limite de ganho do diferenciador

Se ocorrerem variações muito rápidas ou no sinal de referência ou no sinal de feedback de uma aplicação, o desvio entre referência/ponto de definição e o modo real do processo mudarão rapidamente. O diferenciador pode então tornar-se predominante exageradamente. Isto ocorre porque ele está reagindo ao desvio entre a referência e o modo real do processo e, quanto mais rápidas forem as mudanças na variância, mais poderosa será a contribuição de frequência para o diferenciador. A contribuição da frequência do diferenciador pode ser limitada de forma tal que tanto um tempo de diferenciação razoável para as mudanças lentas quanto uma contribuição apropriada de frequência para as mudanças rápidas possam ser pré-definidos. Isto é realizado utilizando-se a regulagem da velocidade no parâmetro 420 *Limite de ganho do Diferenciador do PID da velocidade* e em Regulagem de processo no parâmetro 443 *Limite de ganho do Diferenciado do PID de processo*.

### Filtro passa baixa

Se houver muito ruído no sinal de feedback, ele pode ser amortecido pela utilização de um filtro passa baixa. Deve-se pré-definir uma constante de tempo adequada do filtro passa baixa. Se o filtro passa baixa for pré-definido como 0,1 s, a frequência de corte será de 10 RAD/s, o que corresponde a  $(10 / 2 \times \pi) = 1,6$  Hz. Isto significa que todas as correntes/tensões que variarem mais de 1,6 oscilações por segundo serão amortecidas. Ou seja, só haverá regulagem com base em um sinal de feedback cuja frequência varie menos de 1,6 Hz.

A constante de tempo apropriada é selecionada em Regulagem da velocidade no parâmetro 421 *Tempo do filtro passa baixa do PID de velocidade* e em Regulagem do Processo no parâmetro 444 *Tempo do filtro passa baixa do PID de processo*.

### Regulagem inversa

Regulagem normal significa que a velocidade do motor é aumentada quando a referência/ponto de definição for maior que o sinal de feedback. Se for necessário executar a regulagem inversa, na qual a velocidade é reduzida quando a referência/ponto de definição for maior que o sinal de feedback, o parâmetro 437 *Controle normal/inverso do PID* deve ser programado como *Inverso*.

### Anti Windup

Na fábrica, o regulador de processo é pré-definido com uma função anti-windup ativa. O significado desta função é que quando um limite de frequência, um limite de corrente ou um limite de tensão é atingido, o integrador é inicializado com uma frequência que corresponde à frequência de saída atual. Este é um meio de evitar a integração de uma variância entre a referência e o modo real do processo que não pode ser desregulado por intermédio de uma mudança de velocidade. Esta função pode ser desselecionada no parâmetro 438 *"Anti windup" no PID de processo*.

### Condições de partida

Em algumas aplicações, a configuração ideal do regulador de processo significará que um intervalo de tempo relativamente longo deve transcorrer antes da condição requerida pelo processo ser alcançada. Nessas aplicações, pode ser recomendável definir uma frequência de saída com a qual o conversor de frequências deva fazer o motor funcionar, antes que o regulador de processo seja ativado. Isto é feito pela programação de uma frequência de partida no parâmetro 439 *Frequência de partida do PID de processo*.

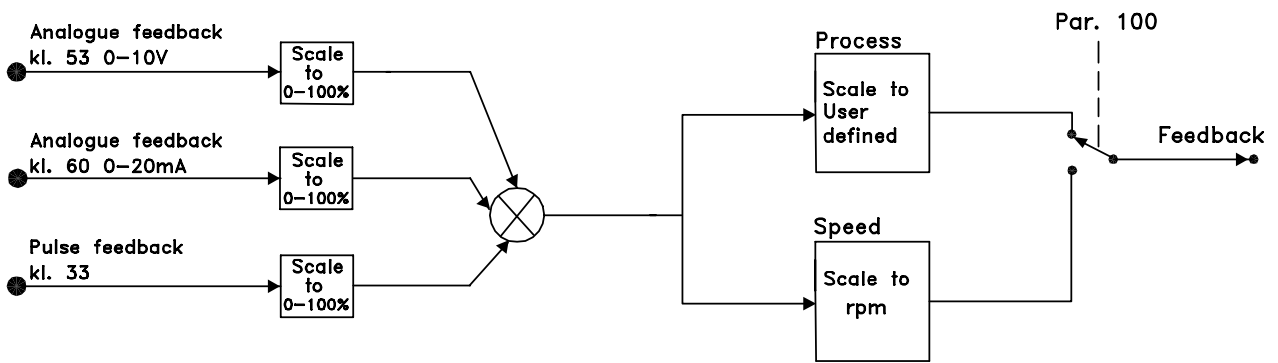
### ■ Tratamento do feedback

O tratamento do feedback está descrito neste fluxograma.

O fluxograma mostra os parâmetros que podem afetar o tratamento do feedback e como podem fazê-lo. Pode ser feita uma escolha entre sinais de feedback de tensão, corrente e pulso.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.





195NA019.11



### NOTA!:

Os parâmetros 417-421 só serão utilizados, caso no parâmetro 100 *Configuração* a seleção feita seja *Regulação de velocidade, malha fechada* [1].

### 417 Ganho proporcional do PID de velocidade (SPEED PROP GAIN)

#### Valor:

0,000 (OFF) - 1,000      ☆ 0,010

#### Funcão:

Um ganho proporcional indica quantas vezes o erro (desvio entre o sinal de feedback e o setpoint) deve ser amplificado.

#### Descrição da seleção:

A regulação rápida é obtida com uma elevada amplificação, mas se a amplificação for elevada demais, o processo pode tornar-se instável se os limites forem ultrapassados.

### 418 Tempo de integração da velocidade PID (SPEED INT. TIME)

#### Valor:

20,00 - 999,99 ms (1000 = OFF)      ☆ 100 ms

#### Funcão:

O tempo de integração determina quanto tempo o regulador PID leva para corrigir o erro. Quanto maior o erro, mais rápido a contribuição da frequência do integrador aumenta. O tempo de integração é o tempo necessário pelo integrador para fazer a mesma mudança que a amplificação proporcional.

#### Descrição da seleção:

A regulação rápida é obtida com um tempo de integração curto. Entretanto, se este tempo for curto demais, isto pode tornar o processo instável. Se o tempo de integração for longo, importantes desvios do nível de referência requerido podem ocorrer, visto que o regulador de processo levará mais tempo para regular, se um erro tiver ocorrido.

### 419 Tempo diferencial da velocidade PID (SPEED DIFF. TIME)

#### Valor:

0,00 (OFF) - 200,00 ms      ☆ 20,00 ms

#### Funcão:

O diferenciador não reage a um erro constante. Ele só fornece alguma contribuição se houver mudança

☆ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

no erro. Quanto mais rápido o erro mudar, maior será o ganho do diferenciador. A contribuição é proporcional à velocidade na qual o erro muda.

#### Descrição da seleção:

O controle rápido é obtido por um longo tempo diferencial. Entretanto, se este tempo for demasiado longo, o processo pode ficar instável. Quando o tempo diferencial for 0 ms, a função D não estará ativa.

### 420 Limite de ganho-D da velocidade PID (SPEED D-GAIN LIM)

#### Valor:

5,0 - 50,0      ☆ 5,0

#### Funcão:

É possível programar um limite para o ganho fornecido pelo diferenciador. Como o ganho-D aumenta com frequências mais altas, pode ser útil limitar o ganho. Isto possibilita a obtenção de uma ligação-D pura nas baixas frequências e uma conexão-D constante nas frequências mais altas.

#### Descrição da seleção:

Selecione o limite de ganho desejado.

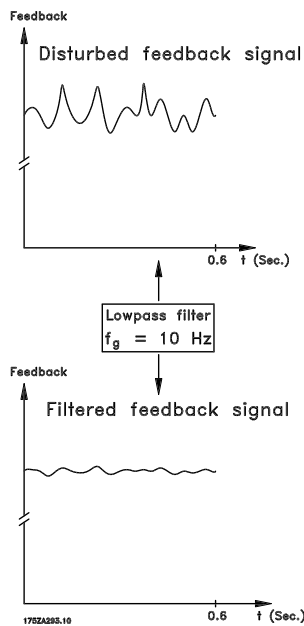
### 421 Período do filtro passa baixa do PID de velocidade (SPEED FILT. TIME)

#### Valor:

20 - 500 ms      ☆ 100 ms

#### Funcão:

O ruído do sinal de feedback é amortecido por um filtro passa baixa de primeira ordem para reduzir a influência do ruído na regulação. Isto pode ser uma vantagem, por exemplo, se houver muito ruído no sinal. Vide desenho.



### Descrição da seleção:

Se for programada uma constante de tempo (t) de 100 ms, a frequência de corte do filtro passa baixa será de  $1/0,1 = 10 \text{ RAD/seg.}$ , que corresponde a  $(10 / 2 \times \pi) = 1,6 \text{ Hz}$ . O regulador PID somente regulará um sinal de feedback que variar numa frequência inferior a 1,6 Hz. Se o sinal de feedback variar numa frequência superior a 1,6 Hz, ele será amortecido pelo filtro passa baixa.

### 423 U1 voltage

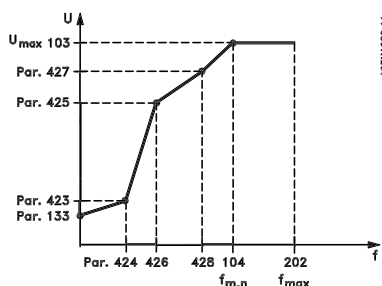
#### (U1 VOLTAGE)

#### Valor:

0,0 - 999,0 V ★ par. 103

#### Funcão:

Os parâmetros 423-428 são usados quando no parâmetro 101 *Torque characteristic* tiver sido feita uma seleção de *Special motor characteristic* [8]. É possível determinar uma característica U/f com base em quatro tensões e três frequências definíveis. A tensão a 0 Hz é configurada no parâmetro 133 *Start voltage*.



★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

### Descrição da seleção:

Programa a tensão de saída (U1) para que corresponda à primeira frequência de saída (F1), parâmetro 424 *F1 frequency*.

### 424 Frequência F1

#### (F1 FREQUENCY)

#### Valor:

0,0 - par. 426 *Frequência F2*

★ Par. 104 *Frequência do motor*

#### Funcão:

Vide parâmetro 423 *Tensão U1*.

### Descrição da seleção:

Programa a frequência de saída (F1) que corresponda à primeira tensão de saída (U1), parâmetro 423 *Tensão U1*.

### 425 Tensão U2

#### (U2 VOLTAGE)

#### Valor:

0,0 - 999,0 V

★ par. 103

#### Funcão:

Vide parâmetro 423 *Tensão U1*.

### Descrição da seleção:

Programa a tensão de saída (U2) que corresponda à segunda frequência de saída (F2), parâmetro 426 *Frequência F2*.

### 426 Frequência F2

#### (F2 FREQUENCY)

#### Valor:

Par. 424 *Frequência F1* - par. 428 *Frequência F3*

★ Par. 104 *Frequência do motor*

#### Funcão:

Vide parâmetro 423 *Tensão U1*.

### Descrição da seleção:

Programa a frequência de saída (F2) para que corresponda à segunda tensão de saída (U2), parâmetro 425 *Tensão U2*.

### 427 Tensão U3 (TENSÃO U3)

#### Valor:

0,0 - 999,0 V ★ par. 103

#### Funcão:

Vide parâmetro 423 *Tensão U1*.

#### Descrição da seleção:

Programe a tensão de saída (U3) de forma que corresponda à terceira frequência de saída (F3), parâmetro 428 *Frequência F3*.

### 428 Frequência F3

#### (F3 FREQUENCY)

#### Valor:

Par. 426 *Frequência F2* - 1000 Hz  
★ Par. 104 *Frequência do motor*

#### Funcão:

Vide parâmetro 423 *Tensão U1*.

#### Descrição da seleção:

Programe a frequência de saída (F3) de forma que corresponda à terceira tensão de saída (U3), parâmetro 427 *Tensão U3*.



#### NOTA!:

Os parâmetros 437-444 só são utilizados se no parâmetro 100 *Configuração* houver sido feita uma seleção de *Regulação de processo, malha fechada*. [3].

### 437 Controle normal/inverso do PID de processo

#### (PROC NO/INV CTRL)

#### Valor:

★ Normal (NORMAL) [0]  
Inverso (INVERSE) [1]

#### Funcão:

É possível selecionar se o regulador de processo deve aumentar/reduzir a frequência de saída se houver um desvio entre referência/setpoint e o modo atual do processo.

#### Descrição da seleção:

Se o conversor de frequência tiver que reduzir a frequência de saída no caso de um aumento no sinal de feedback, selecione *Normal* [0]. Se o conversor de frequência tiver que aumentar

a frequência de saída no caso de um aumento no sinal de feedback, selecione *Inverso* [1].

### 438 "Anti windup" no processo PID

#### (PROC ANTI WINDUP)

#### Valor:

Não ativa (DISABLE) [0]  
★ Ativa (ENABLE) [1]

#### Funcão:

É possível selecionar se um regulador de processo deve continuar regulando numa falha, mesmo que não seja possível aumentar/reduzir a frequência de saída.

#### Descrição da seleção:

A programação de fábrica vem com *Ativa* [1], o que significa que o vínculo de integração é inicializado em relação à frequência de saída real, caso o limite de corrente, limite de tensão ou a frequência máx./mín. tenha sido alcançada. O regulador de processo não será ativado novamente até que o erro seja zero ou seu sinal tenha mudado. Selecione *Não ativa* [0] se o integrador tiver que continuar integrando sobre um erro, mesmo que não seja possível eliminar o erro através dessa regulação.



#### NOTA!:

Se *Não ativa* [0] for selecionado, significa que quando a falha muda de sinal, o integrador primeiro terá que integrar a partir do nível obtido como resultado da falha anterior, antes que haja qualquer mudança na frequência de saída.

### 439 Frequência de partida no processo PID

#### (PROC START VALUE)

#### Valor:

$f_{MIN}$  -  $f_{MAX}$  (parâmetros 201/202)  
★ Par. 201 *Frequência de saída, limite inferior,  $f_{MIN}$*

#### Funcão:

Quando surge o sinal de partida, o conversor de frequência reage na forma de *Malha aberta* e não mudará para *Malha fechada* até que a frequência de partida programada seja alcançada. Isto possibilita a programação de uma frequência que corresponda à velocidade na qual o processo normalmente funciona, que permitirá que as condições requeridas pelo processo sejam alcançadas mais depressa.

#### Descrição da seleção:

Programe a frequência de partida desejada.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.



### NOTA!:

Se o conversor de frequência estiver funcionando no limite de corrente antes que a frequência desejada de saída seja obtida, o regulador de processo não será ativado. Para que o regulador seja ativado de qualquer maneira, a frequência de partida deve ser reduzida até a frequência de saída desejada. Isto pode ser feito durante a operação.

### 440 Ganho proporcional no processo PID (PROC. PROP. GAIN)

#### Valor:

0,0 - 10,00 ★ 0,01

#### Funcão:

O ganho proporcional indica o número de vezes em que deve ser aplicado o desvio entre o setpoint e o sinal de realimentação.

#### Descrição da seleção:

A regulação rápida pode ser obtida através de um alto ganho, mas se o ganho for muito alto, o processo pode tornar-se instável em caso de exceder os limites.

### 441 Tempo de integração do processo PID (PROC. INTEGR. T.)

#### Valor:

0,01 - 9999,99 (OFF) ★ OFF

#### Funcão:

O integrador proporciona um ganho crescente se houver um erro constante entre referência//setpoint e o sinal de realimentação. Quanto maior o erro, mais rápido a contribuição da frequência do integrador aumenta. O tempo de integração é o tempo necessário pelo integrador para fazer a mesma mudança que o ganho proporcional.

#### Descrição da seleção:

A regulação rápida é obtida num tempo de integração curto. Entretanto, este tempo pode se tornar demasiado curto, podendo levar a tornar-se instável em caso de exceder os limites. Se o tempo de integração for longo, importantes desvios do setpoint desejado podem ocorrer, uma vez que o regulador de processo levará mais tempo para regular em relação a um determinado erro.

### 442 Tempo de diferenciação do processo PID (PROC. DIFF. TIME)

#### Valor:

0,00 (OFF) - 10,00 seg. ★ 0,00 seg.

#### Funcão:

O diferenciador não reage a um erro constante. Ele só fornece algum ganho se houver mudança de erro. Quanto mais rápido o desvio mudar, maior será o ganho do diferenciador. O ganho é proporcional à velocidade na qual o desvio muda.

#### Descrição da seleção:

A regulação rápida é obtida com um longo tempo de diferenciação. Entretanto, este tempo pode tornar-se longo demais, tornando o processo instável no caso de exceder os limites.

### 443 Limite de ganho diferencial no processo PID (PROC. DIFF.GAIN)

#### Valor:

5,0 - 50,0 ★ 5,0

#### Funcão:

É possível programar um limite para o ganho do diferenciador. O ganho do diferenciador aumentará se houver mudanças rápidas, razão pela qual pode ser vantagem limitar este ganho. Daí um ganho normal do diferenciador nas mudanças lentas e um ganho constante do diferenciador onde ocorrem as mudanças rápidas do erro.

#### Descrição da seleção:

Selecione um limite apropriado para o ganho do diferenciador.

### 444 Período do filtro passa baixa do processo PID (PROC FILTER TIME)

#### Valor:

0,02 - 10,00 ★ 0,02

#### Funcão:

O ruído no sinal de feedback é amortecido por um filtro passa baixa de primeira ordem para reduzir seu impacto na regulação do processo. Isto pode ser uma vantagem, por exemplo, se houver muito ruído no sinal.

### Descrição da seleção:

Selecione a constante de tempo desejada (t). Se for programada uma constante de tempo (t) de 0,1 seg., a frequência de corte do filtro passa baixa será de  $1/0,1 = 10 \text{ RAD/seg.}$ , que corresponde a  $(10 / (2 \times \pi)) = 1,6 \text{ Hz.}$  O regulador de processo portanto só regulará um sinal de feedback que varie de uma frequência inferior a 1,6 Hz. Se o sinal de feedback variar numa frequência superior a 1,6 Hz, ele será amortecido pelo filtro passa baixa.

### 445 Início rápido

#### (FLYING START)

##### Valor:

★ Desligado (DISABLE)	[0]
OK - mesma direção (OK-SAME DIRECTION)	[1]
OK - ambas direções (OK-BOTH DIRECTIONS)	[2]
Freio e partida CC (DC-BRAKE BEF. START)	[3]

##### Funcão:

Esta função permite assumir o controle de um motor que não é mais controlado pelo conversor de frequência, por exemplo, por causa de uma queda de tensão da rede. A função é ativada toda vez que um comando de partida é ativado. Para que o conversor de frequência possa assumir o eixo do motor em movimento, a velocidade do motor deve ser inferior à frequência que corresponde à frequência no parâmetro 202 *Frequência de saída, limite superior, f<sub>MAX</sub>*.

### Descrição da seleção:

Selecione *Desativar* [0] se esta função não for desejada.

Selecione *OK - mesma direção* [1] se o eixo do motor só conseguir girar no mesmo sentido ao ser religado. *OK - mesma direção* [1] deve ser selecionado se no parâmetro 200 *Gama da frequência de saída* houver sido feita uma seleção de *Somente sentido horário*.

Selecione *OK - ambas direções* [2] se o motor conseguir girar em ambas as direções ao ser religado.

Selecione *Freio e partida CC* [3] se o conversor de frequência tiver que ser capaz de freiar o motor utilizando o freio CC primeiro, seguido da partida. Pressupõe-se que os parâmetros 126-127/132 *Freio CC* estejam ativados. No caso de maiores efeitos de giro de um moinho de vento (motor giratório), o conversor de frequência

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

não consegue assumir um motor em movimento sem selecionar *Freio e partida CC*.

##### Limitações:

- Uma inércia muito baixa levará a uma aceleração da carga, o que pode ser perigoso ou impedir o controle correto de um motor em movimento. Neste caso utilize o freio CC.
- Se a carga for acionada, por exemplo, pelos efeitos do moinho de vento (motor giratório), a unidade pode se desligar por conta da sobretensão.
- O início rápido não funciona com valores inferiores a 250 rpm.

### 451 Fator de avanço do PID de velocidade (FEEDFORWARD FACT)

##### Valor:

0 - 500 % ★ 100 %

##### Funcão:

Este parâmetro só está ativo se no parâmetro 100 *Configuração* a seleção feita for *Regulação de velocidade, malha fechada*. A função FF envia uma parte maior ou menor do sinal de referência para fora do controlador PID de modo que esse controlador só tenha influência sobre uma parte do sinal de controle. Qualquer alteração no ponto de operação terá um efeito direto na velocidade do motor. O fator FF proporciona um grande dinamismo quando o ponto de operação é modificado, havendo menos flutuações.

### Descrição da seleção:

O valor de % exigido pode ser selecionado no intervalo de  $f_{\text{MIN}} - f_{\text{MAX}}$ . Valores acima de 100 % são usados se as variações do ponto de operação forem pequenas.

### 452 Gama do controlador (PID CONTR. RANGE)

##### Valor:

0 - 200 % ★ 10 %

##### Funcão:

Este parâmetro só está ativo se no parâmetro 100 *Configuração* a seleção feita for *Regulação de velocidade, malha fechada*.

A gama do controlador (largura de banda) limita a saída do controlador PID como um % da frequência do motor  $f_{M,N}$ .

**Descrição da seleção:**

O valor de % pode ser selecionado para a frequência do motor  $f_{M,N}$ . Se a gama do controlador for reduzida, as variações de velocidade serão menores durante o ajuste inicial.

---

**456 Redução da tensão do freio**
**(BRAKE VOL REDUCE)**
**Valor:**

- 0 - 25 V se dispositivo de 200V                   ★ 0
- 0 - 50 V se dispositivo de 400V               ★ 0

**Funcão:**

O usuário define a tensão pela qual o nível da resistência de frenagem é reduzido. Só está ativo quando a resistência no parâmetro 400 for selecionada.

**Descrição da seleção:**

Quanto maior a redução do valor, mais rápida será a reação para uma sobrecarga do gerador. Só deve ser usado se houver problemas de sobretensão no circuito intermediário.

---

**461 Conversão de feedback**
**(FEEDBAC CONV.)**
**Valor:**

- ★Linear (LINEAR)                                   [0]
- Raiz quadrada (SQUARE ROOT)               [1]

**Funcão:**

Neste parâmetro, é selecionada uma função que faz a conversão de um sinal de feedback vinculado, a partir do processo, a um valor de feedback que é igual à raiz quadrada do sinal vinculado. Isto é utilizado, p.ex., onde for necessária a regulação de um fluxo (volume) com base na pressão como sinal de feedback (fluxo = constante  $\times \sqrt{\text{pressão}}$ ). Esta conversão possibilita definir a referência de tal forma que haja uma ligação linear entre a referência e o fluxo pretendido.

**Descrição da seleção:**

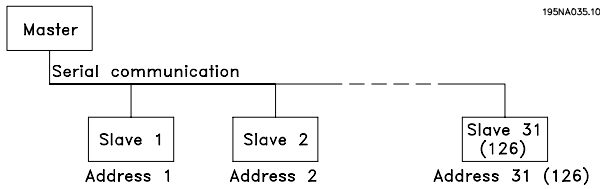
Se em *Linear* for selecionado [0], o sinal de feedback e o valor de feedback serão proporcionais. Se em *Raiz quadrada* for selecionado [1], o conversor de frequências transformará o sinal de feedback em um valor de feedback quadrático.

---

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

### ■ Comunicação serial para o VLT 2800

#### ■ Protocolos



Todos os conversores de frequência vêm equipados com uma porta RS 485 padrão, que possibilita uma opção entre dois protocolos. Os dois protocolos, que podem ser selecionados no parâmetro 512 *Perfil do telegrama*, são:

- Protocolo Profidrive
- Protocolo Danfoss FC

Para selecionar o protocolo Danfoss FC, o parâmetro 512 *Perfil do telegrama* é programado para *Protocolo FC* [1].

#### ■ Transmissão de telegramas

Telegramas de controle e de resposta  
A transmissão dos telegramas em um sistema mestre-escravo é controlada pelo mestre. Num único mestre podem ser conectados até 31 escravos, a menos que sejam utilizados repetidores. Se forem usados repetidores, um máximo de 126 escravos podem ser conectados a um mestre.

O mestre envia continuamente telegramas aos escravos e aguarda telegramas de resposta deles. O tempo de resposta do escravo é de 50 ms, no máximo.

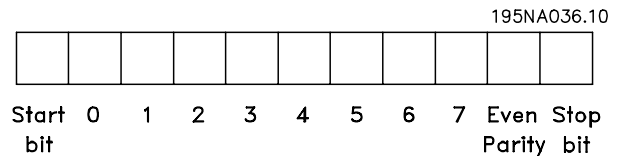
Só um escravo que tenha recebido um telegrama sem erros é que pode enviar um telegrama de resposta.

##### "Broadcast"

Um mestre pode enviar um telegrama ao mesmo tempo a todos os escravos conectados ao bus. Durante a comunicação em "broadcast", o escravo não envia de volta ao mestre qualquer resposta aos telegramas indicando se telegrama foi corretamente recebido ou não. A comunicação em "broadcast" é configurada no formato de endereço (ADR), consulte *Estrutura dos telegramas*.

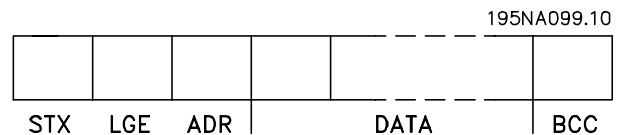
#### Conteúdo de um caractere (byte)

Cada caractere transferido começa com um bit de partida. Em seguida, são transmitidos 8 bits de dados, que correspondem a um byte. Cada caractere possui um bit de paridade programado em "1" quando existe paridade (ou seja, quando existe um número igual de 1s nos 8 bits de dados e no bit de paridade no total). Um caractere termina com um bit de parada e é portanto composto de 11 bits.



#### ■ Estrutura dos telegramas

Cada telegrama começa com um caractere de partida (STX) = 02 Hex, seguido de um byte que indica o comprimento do telegrama (LGE) e um byte que indica o endereço do conversor de frequência (ADR). Segue então um certo número de bytes de dados (variável, dependendo do tipo de telegrama). O telegrama termina com um byte de controle de dados (BCC).

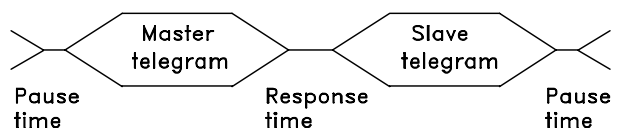


#### Tempos do telegrama

A velocidade de comunicação entre um mestre e um escravo depende da taxa baud. A taxa baud do conversor de frequência deve ser a mesma que a taxa baud do mestre e pode ser selecionada no parâmetro 501 *Taxa baud*.

Após um telegrama de resposta do escravo, deve haver uma pausa de pelo menos 2 caracteres (22 bits) antes que o mestre possa enviar um novo telegrama. Com uma taxa baud de 9600 baud, a pausa deve ser de pelo menos 2,3 ms. Quando o mestre houver terminado o telegrama, o tempo de resposta do escravo de volta ao mestre será de no máximo 20 ms e haverá uma pausa de pelo menos 2 caracteres.

195NA038.10

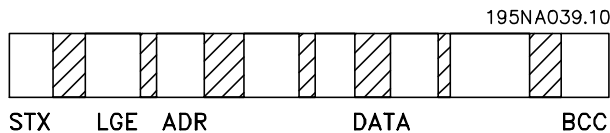


- Tempo de pausa, mín: 2 caracteres
- Tempo de resposta, mín: 2 caracteres
- Tempo de resposta, máx: 20 ms

Programação



O tempo entre os caracteres individuais de um telegrama não pode ultrapassar 2 caracteres e o telegrama deve estar terminado dentro de 1,5 vezes o tempo do telegrama nominal. Com uma taxa baud de 9600 e um comprimento do telegrama de 16 bytes o telegrama estará terminado após 27,5 mseg.



= Time between characters

### Comprimento do telegrama (LGE)

O comprimento do telegrama é o número de bytes de dados, mais o byte de endereço ADR, mais o dado de controle de dados BCC.

Os telegramas com 4 bytes de dados têm um comprimento de:

$$LGE = 4 + 1 + 1 = 6 \text{ bytes}$$

Os telegramas com 12 bytes de dados têm um comprimento de:

$$LGE = 12 + 1 + 1 = 14 \text{ bytes}$$

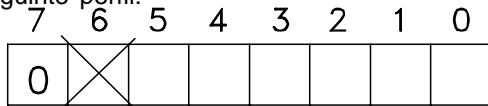
O comprimento dos telegramas contendo texto é de 10+n bytes. Onde 10 representa os caracteres fixos, enquanto 'n' é variável (depende do comprimento do texto).

### Endereço do conversor de frequência (ADR)

São utilizados dois diferentes formatos de endereços, e a gama de endereços do conversor de frequência é 1-31 ou 1-126.

#### 1 Formato de endereço 1-31

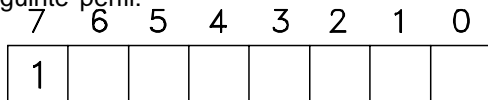
O byte de endereço da gama 1-31 tem o seguinte perfil:



- Bit 7 = 0 (formato de endereço 1-31 ativo)
- Bit 6 não é utilizado
- Bit 5 = 1: "Broadcast", os bits de endereço (0-4) não são utilizados
- Bit 5 = 0: Sem "Broadcast"
- Bit 0-4 = Endereço 1-31 do conversor de frequência

#### 2 Formato de endereço 1-126

O byte de endereço da gama 1 - 126 tem o seguinte perfil:

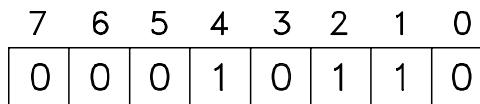


- Bit 7 = 1 (formato de endereço 1-126 ativo)
- Bit 0-6 = Endereço 1-126 do conversor de frequência
- Bit 0-6 = 0 "Broadcast"

O escravo envia o byte de endereço de volta, sem alteração, no telegrama de resposta ao mestre.

### Exemplo:

escrevendo no endereço 22 (16H) do conversor de frequência com o formato de endereço 1-31:

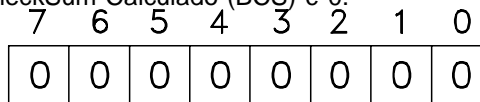


195NA042.10

### Byte de controle de dados (BCC)

O byte de controle de dados é explicado neste exemplo:

Antes que o primeiro byte do telegrama seja recebido, o CheckSum Calculado (BCS) é 0.



195NA043.10

Quando o primeiro byte (02H) houver sido recebido:

BCS = BCC EXOR "primeiro byte"

(EXOR = ou-exclusivo)

BCS = 0 0 0 0 0 0 0 0 (00H)  
EXOR

primeiro byte = 0 0 0 0 0 1 0 (02H)

BCC = 0 0 0 0 0 1 0 (02H)

Cada byte subsequente é filtrado por BCS EXOR e produz um novo BCC, por exemplo.:

BCS = 0 0 0 0 0 1 0 (02H)  
EXOR

segundo byte = 1 1 0 1 0 1 1 0 (D6H)

BCC = 1 1 0 1 0 1 0 0 (D4H)

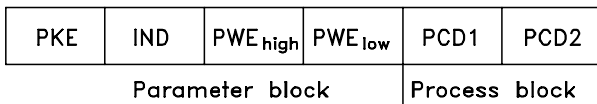
### ■ Caractere de dados (byte)

A estrutura dos blocos de dados depende do tipo de telegrama. Existem três tipos de telegramas e o tipo de telegrama aplica-se tanto aos telegramas de comando (master⇒slave) como aos telegramas de resposta (slave⇒master).

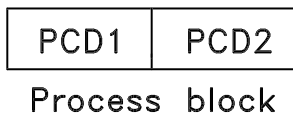
Os três tipos de telegramas são:

- Bloco de parâmetros, usado para transmitir parâmetros entre o mestre e o escravo. O bloco de dados é composto de 12 bytes (6 "words") e contém o bloco de processo, também.

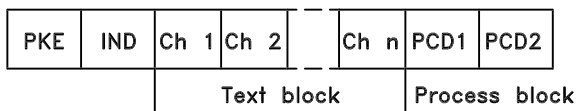
195NA044.10



- O bloco de processo é composto de um bloco de dados de quatro bytes (2 "words") e contém:
  - A palavra de controle e o valor de referência
  - A palavra de status e o valor atual da frequência de saída (do escravo para o mestre)

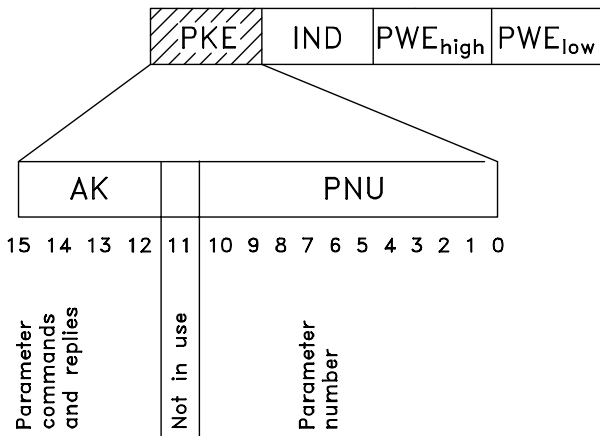


- Bloco de texto, usado para ler ou escrever textos através do bloco de dados.



### Comandos e respostas dos parâmetros (AK).

195NA046.10



Os bits nos. 12-15 são utilizados para transmitir os comandos do mestre ao escravo e a resposta processada enviada do escravo ao mestre.

### Comandos do parâmetro mestre→escravo

Bit no.				Comando do parâmetro
15	14	13	12	Nenhum comando
0	0	0	0	Leitura do valor do parâmetro
0	0	0	1	Escrita do valor do parâmetro na RAM (word)
0	0	1	0	Escrita do valor do parâmetro na RAM (double word)
0	0	1	1	Escrita do valor do parâmetro na RAM e na EEPROM (double word)
1	1	0	1	Escrita do valor do parâmetro na RAM e na EEPROM (word)
1	1	1	0	Leitura/escrita de texto
1	1	1	1	

### Resposta do escravo→mestre

Bit no.				Resposta
15	14	13	12	Nenhuma resposta
0	0	0	0	Valor do parâmetro transferido (word)
0	0	0	1	Valor do parâmetro transferido (double word)
0	0	1	0	O comando não pode ser executado
0	1	1	1	Texto transferido
1	1	1	1	

Se o comando não pode ser efetuado, o escravo envia esta resposta: 0111 O comando não pode ser executado e fornece o seguinte relatório de erro no valor do parâmetro (PWE):

Resposta (0111)	Relatório de erro
0	O número do parâmetro usado não existe
1	Não há acesso de escrita ao parâmetro definido
2	O valor dos dados ultrapassa os limites do parâmetro
3	O sub-índice utilizado não existe
4	O parâmetro não é do tipo "array"
5	O tipo de dados não corresponde ao parâmetro definido
17	A modificação dos dados no parâmetro definido não é possível no modo atual do conversor de frequência. Alguns parâmetros só podem ser modificados quando o motor está desligado
130	Não existe acesso no "bus" ao parâmetro definido
131	Mudança de dados não é possível porque a programação de fábrica foi selecionada

### Número de parâmetro (PNU)

Os bits nos. 0-10 são utilizados para transmitir o número do parâmetro. A função de um determinado parâmetro é definida na descrição do parâmetro na seção intitulada *Programação*.

### Índice



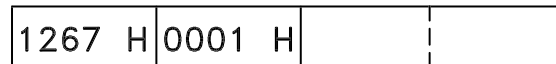
O índice é utilizado em conjunto com o número do parâmetro para acesso de escrita/gravação nos parâmetros que têm índice; por exemplo, parâmetro 615 *Código das falhas*. O índice é composto de 2 bytes, um byte inferior e um byte superior, mas somente o byte inferior é utilizado como índice.

### Exemplo - Índice:

O primeiro código de falha (índice [1]) no parâmetro 615 *Código das falhas* é para ser lido.

PKE = 1267 Hex (parâmetro de leitura 615 *Código das falhas*.)

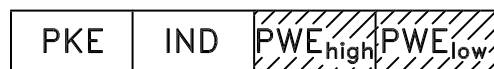
IND = 0001 Hex - Índice no. 1.



PKE                  IND                  PWE

O conversor de frequência responderá no bloco do valor de parâmetros (PWE) com um valor de código de falha de 1 - 99. Vide *Resumo de Advertências e Alarmes* para identificar o código da falha.

### Valor do parâmetro (PWE)



O bloco de valor do parâmetro consiste de 2 "words" (4 bytes), e seu valor depende do comando dado (AK). Se o mestre solicitar um valor de parâmetro, o bloco PWE não contém um valor.

Se você deseja que o mestre altere um valor de parâmetro (escrita), o novo valor é escrito no bloco PWE e enviado para o escravo.

Se o escravo responder a uma solicitação de parâmetro (comando de leitura), o valor do parâmetro atual no bloco PWE é transmitido e devolvido ao mestre.

Se um parâmetro não contiver um valor numérico, mas várias opções de dados, por exemplo, parâmetro 001 *Idioma* onde [0] corresponde a *Inglês* e [3] corresponde ao *Dinamarquês*, o valor de dados é selecionado escrevendo-se o valor no bloco PWE. Vide *Exemplo - Selecionando um valor para os dados*.

Via comunicação serial, só é possível ler os parâmetros que contenham o tipo de dados 9 (seqüência de texto). Parâmetro 621 - 635 *Os dados da placa de identificação* são do tipo de dados 9. Por exemplo, no parâmetro 621 *Tipo de unidade* é possível ler o tamanho da unidade e a gama de valores de tensão da rede.

Quando uma seqüência de texto é transmitida (lida), o comprimento do telegrama é variável, da mesma forma como também os textos são de comprimento variável. O comprimento do telegrama é definido no segundo byte do telegrama, conhecido como LGE. Para conseguir ler um texto via bloco PWE, o comando do parâmetro (AK) deve ser programado com 'F' Hex.

O caractere de índice é utilizado para indicar se o comando é de leitura ou escrita.

Em um comando de leitura, o índice deve ter o seguinte formato:

04	00 H
----	------

Highbyte Lowbyte  
IND

Alguns conversores de frequência têm parâmetros para os quais pode ser escrito um texto.

Para conseguir escrever um texto via bloco PWE, o comando do parâmetro (AK) deve ser programado para 'F' Hex.

Em um comando de escrita, o texto deve ter o seguinte formato:

05	00 H
----	------

Highbyte Lowbyte  
IND

Tipos de dados suportados pelo conversor de frequência:

Tipos de dados	Descrição
3	Inteiro 16
4	Inteiro 32
5	Sem sinal 8
6	Sem sinal 16
7	Sem sinal 32
9	Seqüência de texto

Sem sinal significa que não há sinal operacional no telegrama.

Exemplo - Escrever um valor de parâmetro:  
Parâmetro 202 *Limite superior da frequência de saída,  $f_{MAX}$*  a ser modificado para 100 Hz. O valor deve ser chamado novamente após uma falha na tensão da rede, de forma que ele seja escrito em EEPROM.

PKE = E0CA Hex - Escrita do parâmetro 202

*Limite superior da frequência de saída,  $f_{MAX}$*

IND = 0000 Hex

PWE<sub>HIGH</sub> = 0000 Hex

PWE<sub>LOW</sub> = 03E8 Hex - Valor de dados 1000, correspondente a 100 Hz, vide conversão.

E0CA H	0000 H	0000 H	03E8 H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

A resposta do escravo para o mestre será:

10CA H	0000 H	0000 H	03E8 H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

Exemplo - Seleção de um valor de dados:

Você deseja selecionar kg/hora [20] no parâmetro 416 *Unidades de processo*. O valor deve ser chamado novamente após uma falha na tensão da rede, de forma que ele seja escrito em EEPROM.

PKE = E19F Hex - Escrita no parâmetro

416 *Unidades de processo*

IND = 0000 Hex

PWE<sub>HIGH</sub> = 0000 Hex

PWE<sub>LOW</sub> = 0014 Hex - Selecionar opção de dados kg/hora [20]

E1A0 H	0000 H	0000 H	0014 H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

A resposta do escravo para o mestre será:

11A0 H	0000 H	0000 H	0014 H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

Exemplo - Leitura de um valor de parâmetro:

O valor no parâmetro 207 *Tempo de aceleração 1* é desejado.

O mestre envia a seguinte solicitação:

PKE = 10CF Hex - ler o parâmetro 207

*Tempo de aceleração 1*

IND = 0000 Hex

PWE<sub>HIGH</sub> = 0000 Hex

PWE<sub>LOW</sub> = 0000 Hex

10CF H	0000 H	0000 H	0000 H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

Se o valor do parâmetro 207 *Tempo de aceleração 1* for 10 seg., a resposta do escravo para o mestre será:

10CF H	0000 H	0000 H	000A H
PKE	IND	PWE <sub>high</sub>	PWE <sub>low</sub>

### Conversão:

Na seção intitulada *Programação de fábrica*, são mostrados os vários atributos de cada parâmetro. Como o valor do parâmetro só pode ser transferido na forma de um número inteiro, deve ser usado um fator de conversão para transmitir decimais.

### Exemplo:

Parâmetro 201 *Limite mínimo da frequência de saída f<sub>MIN</sub>* tem um fator de conversão de 0,1. Se você deseja pré-ajustar a frequência mínima para 10 Hz, deve ser transmitido o valor 100, pois um fator de conversão de 0,1 significa que o valor transmitido é multiplicado por 0,1. O valor 100 será, portanto, interpretado como 10,0.

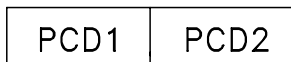
### Tabela de conversão

Índice de conversão	Fator de conversão
73	0,1
2	100
1	10
0	1
-1	0,1
-2	0,01
-3	0,001
-4	0,0001
-5	0,00001

### ■ Palavras de Processo

O bloco de palavras de processo é dividido em dois blocos de 16 bits, que sempre ocorrem na seqüência definida.

195NA066.10

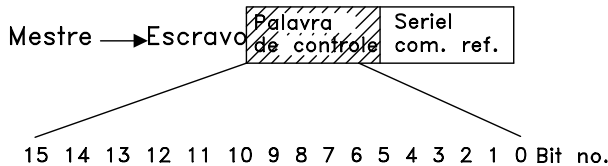


	PCD 1	PCD 2
Telegrama de controle (mestre⇒escravo)	"Control word"	Valor de referência
Telegrama de controle (escravo⇒mestre)	"Status word"	Freq. de saída atual

### ■ Palavra de controle conforme o protocolo FC

Para selecionar *Protocolo FC* na palavra de controle, o parâmetro 512 *Perfil do telegrama* deve ser programado para *Protocolo FC* [1].

A palavra de controle é usada para enviar comandos de um mestre (um PC, por exemplo) para um escravo (conversor de frequência).



Bit	Bit =0	Bit =1
00		Referências lsb
01		Referências msb
02	Frenagem CC	
03	Parada por inércia	
04	Parada rápida	
05	Congelar freq. de saída	
06	Parar aceleração	Partida
07		Reiniciar
08		Jog
09	Rampa 1	Rampa 2
10	Dados inválidos	Dados válidos
11	Sem função	Relé 01, ativado
12	Sem função	Saída digital Terminal 46 ativado
13	Selecionar Configuração, lsb	
14	Selecionar Configuração, msb	
15		Reversão

### Bit 00/01:

O bit 00/01 é utilizado para selecionar entre as duas referências pré-programadas (parâmetros 215-218 *Referência pré-ajustada*) de acordo com a seguinte tabela:

Ref. pré-definida	Parâmetro	Bit 01	Bit 00
1	215	0	0
2	216	0	1
3	217	1	0
4	218	1	1



### NOTA!:

No parâmetro 508 *Seleção da referência pré-ajustada* é feita uma seleção para definir como os Bits 00/01 são filtrados pela função correspondente nas entradas digitais.

### Bit 02, freio CC:

Bit 02 = '0' provoca a frenagem e a parada de CC. A tensão e a duração do freio são predefinidas nos parâmetros 132 *Tensão do freio de CC (DC BRAKE VOLTAGE)* 126 *Tempo de frenagem de CC (DC BRAKING TIME)*. Observação: No parâmetro 504 *Freio CC*, é feita uma seleção para definir como é filtrado o Bit 02 com a função correspondente em uma entrada digital.

### Bit 03, Coasting stop:

Bit 03 = '0' habilita o conversor de frequência a "liberar" o motor imediatamente (os transistores de saída são "desligados"), de modo que o motor gire até parar. Bit 03 = '1' habilita o conversor de frequência a dar partida no motor se as outras condições de partida tiverem sido satisfeitas. Observação: No parâmetro 502 *Parada por inércia* é feita uma seleção para definir como é filtrado o Bit 03 com a função correspondente em uma entrada digital.

### Bit 04, Quick stop:

Bit 04 = '0' provoca uma parada na qual a velocidade do motor é reduzida até parar, através do parâmetro 212 *Tempo de parada rápida*.

### Bit 05, Freeze output frequency:

Bit 05 = '0' congela a frequência de saída atual (em Hz). A frequência congelada de saída agora só pode ser modificada por intermédio das entradas digitais programadas com *Aceleração* e *Desaceleração*.



### **NOTA!:**

Se *Saída congelada* o conversor de frequência não pode ser parado através do Bit 06 *Partida* ou através de uma entrada digital. O conversor de frequência só pode ser parado pelo seguinte:

- Bit 03 Parada por inércia
- Bit 02 Frenagem CC
- Entrada digital programada para *Frenagem CC*, *Parada por inércia* ou *Reset e parada por inércia*.

### Bit 06, Ramp stop/start:

O bit 06 = '0' provoca uma parada, na qual a velocidade do motor é levada a parar através do parâmetro *parada de rampa* selecionado. Bit 06 = '1' habilita o conversor de frequência a dar a partida no motor se outras condições de partida tiverem sido satisfeitas. Observação: No parâmetro 505 *Partida*, é feita uma seleção para definir como é filtrado o Bit 06 Parada/partida em rampa com a função correspondente em uma entrada digital.

### Bit 07, Reset:

Bit 07 = '0' não provoca um reinício.

Bit 07 = '1' causa o reinício de um desarme. O reinício é ativado no limite extremo do sinal, ou seja, na transição da lógica '0' para a lógica '1'.

### Bit 08, Jog:

Bit 08 = '1' faz com que a frequência de saída seja determinada pelo parâmetro 213 *Frequência de jog*.

### Bit 09, Seleção de rampa 1/2:

Bit 09 = "0" significa que a rampa 1 está ativa (parâmetros 207/208). Bit 09 = "1" significa que a rampa 2 (parâmetros 209/210) está ativa.

### Bit 10, Dados não válidos/Dados válidos:

É usado para informar ao conversor de frequência se a palavra de controle deve ser utilizada ou ignorada. Bit 10 = '0' faz ignorar a palavra de controle, Bit 10 = '1' faz utilizar a palavra de controle. Esta função é relevante porque a "control word" está sempre contida no telegrama, independente do tipo de telegrama utilizado, ou seja, é possível desativar a "control word" se você não deseja utilizá-la vinculada a parâmetros de atualização ou leitura.

### Bit 11, Relé 01:

Bit 11 = "0" Relé não ativado.

Bit 11 = "1" Relé 01 ativado, desde que *Bit da palavra de controle* tenha sido escolhido no parâmetro 323.

### Bit 12, Saída digital, terminal 46:

Bit 12 = "0" A saída digital não foi ativada.

Bit 12 = "1" Saída digital ativada, desde que *Bit da palavra de controle* tenha sido escolhido no parâmetro 341.

### Bit 13/14, Seleção de configuração:

Bits 13 e 14 são usados para selecionar dos quatro Setups do menu, conforme a seguinte tabela:

Configuração	Bit 14	Bit 13
1	0	0
2	0	1
3	1	0
4	1	1

A função só é possível quando *Múltiplas Configurações* for selecionada no parâmetro 004 *Configuração ativa*.

Observação: No parâmetro 507 *Seleção de Configuração* é feita uma seleção para definir como são filtrados os Bits 13/14 com a função correspondente nas entradas digitais.

### Bit 15 Inversão:

Bit 15 = '0' não provoca inversão.

Bit 15 = '1' provoca inversão.

Observação: Na programação de fábrica, a inversão vem definida para *digital* no parâmetro 506 *Inversão (REVERSING)*. O bit 15 só provoca a reversão quando *Comunicação serial, Lógica or* ou *Lógica and for* selecionada.

### ■ Palavra de estado de acordo com o Perfil FC



A palavra de estado é usada para informar o mestre (um PC, por exemplo) sobre o modo do escravo (conversor de frequência). Escravo⇒Mestre.

Bit	Bit =0	Bit =1
00		Controle pronto
01		Unidade pronta
02	Parada por inércia	
03	Sem trip	Trip
04	Não usado	
05	Não usado	
06		Bloqueio de trip
07	Sem aviso	Aviso
08	Velocidade ≠ ref.	Velocidade = ref.
09	Controle local	Comunicação serial
10	Fora da faixa de frequência	Limite de frequência OK
11		Motor em funcionamento
12		
13		Aviso de tensão
14		Limite de corrente
15		Aviso de temperatura

#### Bit 00, Controle pronto:

Bit 00 = '1'. O conversor de frequência está pronto para funcionar.

Bit 00 = '0'. O conversor de frequência não está pronto para funcionar.

#### Bit 01, Unidade pronta:

Bit 01 = '1'. O conversor de frequência está pronto para funcionar, mas existe um comando de parada por inércia ativo através de entradas digitais ou via comunicação serial.

#### Bit 02, Parada por inércia:

Bit 02 = '0'. O conversor de frequência liberou o motor.  
Bit 02 = '1'. O conversor de frequência pode dar partida no motor quando for dado um comando de partida.

#### Bit 03, Sem trip/trip:

Bit 03 = '0' significa que o conversor de frequência não está em modo de erro.

Bit 03 = '1' significa que o conversor de frequência está em "trip" e que precisa de um sinal de reset para que seu funcionamento seja reestabelecido.

#### Bit 04, Não usado:

Bit 04 não é usado na palavra de estado.

#### Bit 05, Não usado:

Bit 05 não é usado na palavra de estado.

#### Bit 06, Bloqueio de trip:

Bit 06 = '0' significa que o conversor de frequência não está com o trip bloqueado.

Bit 06 = '1' significa que o conversor de frequência está com o trip bloqueado e não pode ser reinicializado enquanto a alimentação da rede não for removida. O trip pode ser reinicializado com retorno de controle externo de 24 V ou após a reconexão da alimentação.

#### Bit 07, Sem aviso/aviso:

Bit 07 = '0' significa que não há avisos.

Bit 07 = '1' significa que houve um aviso.

#### Bit 08, Velocidade ≠ ref/velocidade = ref.:

Bit 08 = '0' significa que o motor está funcionando, mas que a velocidade atual é diferente da referência de velocidade predefinida. Este pode ser o caso, por exemplo, da velocidade em aceleração/desaceleração durante a partida/parada.  
Bit 08 = '1' significa que a velocidade atual do motor é a mesma que a referência de velocidade pré-ajustada.

#### Bit 09, Controle da operação local/comunicação serial:

Bit 09 = '0' significa que [STOP/RESET] está ativado na unidade de controle ou que *Controle local* no parâmetro 002 *Controle local/remoto* está selecionado. Não é possível controlar o conversor de frequência via comunicação serial.

Bit 09 = '1' significa que é possível controlar o conversor de frequência via comunicação serial.

#### Bit 10, Fora da faixa de frequência :

Bit 10 = '0', se a frequência de saída tiver alcançado o valor do parâmetro 201 *Frequência máx. de saída* ou do parâmetro 202 *Frequência mín. de saída*. Bit 10 = "1" significa que a frequência de saída está dentro dos limites definidos.

#### Bit 11, Funcionando/não funcionando:

Bit 11 = '0' significa que o motor não está funcionando.  
Bit 11 = '1' significa que o conversor de frequência tem um sinal de partida ou que a frequência de saída é maior que 0 Hz.

#### Bit 13, Aviso de tensão alta/baixa:

Bit 13 = '0' significa que não há avisos de tensão.  
 Bit 13 = '1' significa que a tensão CC no circuito intermediário do conversor de frequência está muito baixa ou muito alta.

### Bit 14, Limite de corrente:

Bit 14 = '0' significa que a corrente de saída é menor que o valor do parâmetro 221 *Limite de corrente I<sub>LIM</sub>*.  
 Bit 14 = '1' significa que a corrente de saída é maior que o valor do parâmetro 221 *Limite de corrente I<sub>LIM</sub>* e que o conversor de frequência entrará em "trip" após um intervalo de tempo definido.

### Bit 15, Aviso de temperatura:

Bit 15 = '0' significa que não há aviso de temperatura.  
 Bit 15 = '1' significa que o limite de temperatura foi excedido no motor, no conversor de frequência ou em um termistor que esteja conectado a uma entrada digital.

### Bit 00-01-02, OFF1-2-3/ON1-2-3:

Bit 00-01-02 = '0' causa parada da rampa de velocidade que utiliza o tempo de rampa de velocidade nos parâmetros 207/208 ou 209/210. Se o *Relé 123* estiver selecionado no parâmetro 323 *Saída do relé (RELAY OUTPUT)*, o relé de saída será ativado quando a frequência de saída for 0 Hz.  
 Bit 00-01-02 = '1' significa que o conversor de frequências pode dar partida no motor se forem satisfeitas outras condições de partida.

### Bit 03, Parada por inércia:

Consulte a descrição em *Control word segundo o protocolo do FC*.

### Bit 04, Parada rápida:

Consulte a descrição em *Control word segundo o protocolo do FC*.

### Bit 05, Congelar frequência de saída:

Consulte a descrição em *Control word segundo o protocolo do FC*.

### Bit 06, Partida/Parada da rampa de velocidade:

Consulte a descrição em *Control word segundo o protocolo do FC*.

### Bit 07, Reset:

Consulte a descrição em *Control word segundo o protocolo do FC*.

### Bit 08, Jog 1:

Bit 08 = "1" significa que a frequência de saída é determinada pelo parâmetro 09 *Barramento do jog 1*.

### Bit 09, Jog 2:

Bit 09 = "1" significa que a frequência de saída é determinada pelo parâmetro 510 *Barramento do jog 2*.

### Bit 10, Dados inválidos/Dados válidos:

Consulte a descrição em *Control word segundo o protocolo do FC*.

### Bit 11, Desacelerar:

Usado para reduzir a referência de velocidade pelo valor no parâmetro 219 *Referência catch-up/desaceleração (CATCH-UP/SLOW-DOWN REFERENCE)*.

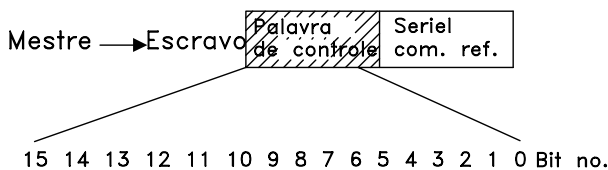
Bit 11 = '0' não causa nenhuma alteração na referência.

Bit 11 = '1' significa que a referência é reduzida.

### Bit 12, Catch-up:

Usado para aumentar a referência de velocidade pelo valor do parâmetro 219 *Referência catch-up/desaceleração (CATCH-UP/SLOW-DOWN REFERENCE)*.

## ■ Control word de acordo com o Perfil do Fieldbus



Para selecionar *Profidrive* na control word, parâmetro 512 *Perfil do telegrama* deve estar definido para *Profidrive* [0].

A control word é utilizada para enviar comandos de um mestre (um PC, por exemplo) para um escravo (conversor de frequências). Mestre⇒Escravo.

Bit	Bit = 0	Bit = 1
00	OFF 1	ON 1
01	OFF 2	ON 2
02	OFF 3	ON 3
03	Parada por inércia	
04	Parada rápida	
05	Congelar freq. saída	
06	Parada da rampa de velocidade	Partida
07	Reinicializar	
08	Barramento do jog 1	
09	Barramento do jog 2	
10	Dados inválidos	Dados válidos
11	Desacelerar	
12	Catch-up	
13	Selecionar Setup (lsb)	
14	Selecionar Setup (msb)	
15	Inversão	



Bit 12 = '0' não causa nenhuma alteração na referência.

Bit 12 = '1' significa que a referência é aumentada. Se tanto *D* *esaceleração* quanto *Catch-up* estiverem ativados (bits 11 e 12 = "1"), a desaceleração terá a maior prioridade, ou seja, a referência de velocidade será reduzida.

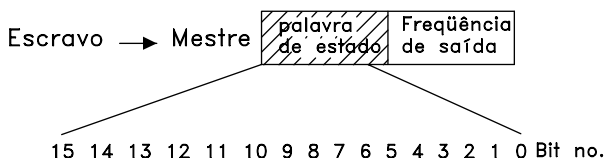
### Bit 13/14, Seleção de Setup:

Consulte a descrição em *Control word segundo o protocolo do FC*.

### Bit 15 Reversão:

Consulte a descrição em *Control word segundo o protocolo do FC*.

### ■ Status word de acordo com o protocolo do Profidrive



A status word é usada para informar o mestre (um PC, por exemplo) sobre o modo do escravo (conversor de frequências). Escravo⇒Mestre.

Bit	Bit = 0	Bit = 1
00		Controle preparado
01		Unidade preparada
02	Parada por inércia	
03	Sem desarme	Desarme
04	ON 2	OFF 2
05	ON 3	OFF 3
06	Ativar partida	Desativar Partida
07		Advertência
08	Velocidade ≠ ref.	Velocidade = ref.
09	Controle local	Comun. serial
10	Fora da faixa de frequência	Limite de frequência OK
11		Motor em funcionamento
12		
13		Advertência de tensão
14		Limite de corrente
15		Advertência de temperatura

### Bit 00, Controle não preparado/preparado:

Bit 00 = '0' significa que o Bit 00, 01 ou 02 na control word é '0' (OFF1, OFF2 ou OFF3) ou que o conversor de frequências não está preparado para funcionar. Bit 00 = '1' significa que o conversor de frequências está pronto para funcionar.

### Bit 01, Unidade preparada:

Consulte a descrição na *Status word conforme o protocolo do FC*.

### Bit 02, Parada por inércia:

Bit 02 = '0' significa que Bits 00, 02 ou 03 na control word é "0" (OFF1, OFF3 ou Parada por inércia). Bit 02 = '1' significa que os Bits 00, 01, 02 e 03 na control word são "1" e que o conversor de frequências não desarmou.

### Bit 03, Sem desarme/desarme:

Consulte a descrição na *Status word conforme o protocolo do FC*.

### Bit 04, ON 2/OFF 2:

Bit 04 = '0' significa que o Bit 01 na control word = '1'. Bit 04 = '1' significa que o Bit 01 na control word = '0'.

### Bit 05, ON 3/OFF 3:

Bit 05 = '0' significa que Bit 02 na palavra de controle = '1'. Bit 05 = '1' significa que o bit 02 na control word = '0'.

### Bit 06, Ativar partida/desativar partida:

Bit 06 = '1' após o reset de um desarme, após a ativação de OFF2 ou OFF3 e após a ligação da tensão da rede. *Desativar partida* é reinicializado configurando-se o Bit 00 na control word como '0' e os Bits 01, 02 e 10 são definidos como '1'.

### Bit 07, Advertência:

Consulte a descrição na *Status word conforme o protocolo do FC*.

### Bit 08, Velocidade:

Consulte a descrição na *Status word segundo o protocolo FC*.

### Bit 09, Sem advertência/advertência:

Consulte a descrição na *Status word conforme o protocolo do FC*.

### Bit 10, Velocidade ? ref/velocidade = ref.:

Consulte a descrição na *Status word conforme o protocolo do FC*.

### Bit 11, Funcionando/não funcionando:

Consulte a descrição na *Status word conforme o protocolo do FC*.

### Bit 13, Advertência de tensão alta/baixa:

Consulte a descrição na *Status word conforme o protocolo do FC*.

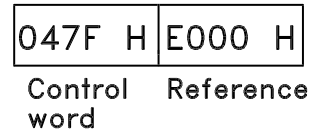
### Bit 14, Limite de corrente:

Consulte a descrição na *Status word conforme o protocolo do FC*.

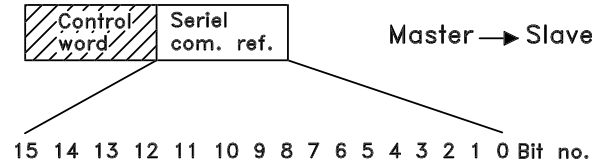
### Bit 15, Advertência de temperatura:

Consulte a descrição na *Status word conforme o protocolo do FC*.

"Control word" = 047F Hex ⇒ Comando de partida.  
Referência = E000 Hex ⇒ -50% de referência.



### ■ Referência da comunicação serial



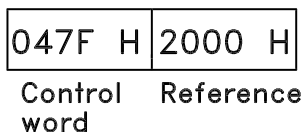
A referência de comunicação serial é transmitida para o conversor de frequência na forma de uma "word" de 16 bits. O valor é transferido em números inteiros de 0 - ±32767 (±200%).  
16384 (4000 Hex) corresponde a 100%.

A referência da comunicação serial tem o seguinte formato: 0-16384 (4000 Hex) ≅ 0-100% (Par. 204 *Ref. mínima* - Par. 205 *Ref. máxima*).

É possível modificar o sentido da rotação por intermédio da referência serial. Isto é feito convertendo-se o valor da referência binária para um complemento de 2. Vide exemplo.

#### Exemplo - "Control word" e ref. da comunicação serial:

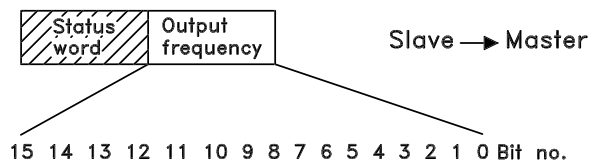
O conversor de frequência deve receber um comando de partida e a referência deve ser configurada para 50% (2000 Hex) da gama de referência.  
"Control word" = 047F Hex ⇒ Comando de partida.  
Referência = 2000 Hex ⇒ referência de 50%.



O conversor de frequência deve receber um comando de partida e a referência deve ser configurada para -50% (-2000 Hex) da gama de referência. O valor de referência é inicialmente convertido para complemento de 1 e, em seguida, adicionado em binário para obter-se o complemento de 2:

2000 Hex	0010 0000 0000 0000 0000
Complemento de 1	1101 1111 1111 1111 1111
	+ 1
Complemento de 2	1110 0000 0000 0000 0000

### ■ Frequência de saída atual



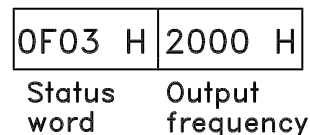
O valor atual da frequência de saída do conversor de frequência é transmitido sob forma de uma "word" de 16 bits. O valor é transmitido como número inteiro de 0 - ±32767 (±200%).  
16384 (4000 Hex) corresponde a 100%.

A frequência de saída tem o seguinte formato: 0-16384 (4000 Hex) ≅ 0-100% (Par. 201 *Limite mínimo da frequência de saída* - Par. 202 *Limite máximo da frequência de saída*).

#### Exemplo - "Status word" e frequência de saída atual:

O mestre recebe uma mensagem de status do conversor de frequência indicando que a frequência de saída atual é de 50% da gama de frequência de saída.  
Par. 201 *Limite mínimo da frequência de saída* = 0 Hz  
Par. 202 *Limite máximo da frequência de saída* = 50 Hz

"Status word" = 0F03 Hex.  
Frequência de saída = 2000 Hex ⇒ 50% da gama da frequência de saída, que corresponde a 25 Hz.



### ■ Comunicação serial

#### 500 Endereço

##### (BUS ADDRESS)

##### Valor:

0 - 126 ★ 1

##### Função:

Este parâmetro permite a alocação de um endereço para cada conversor de frequência de uma rede de comunicação serial.

##### Descrição da seleção:

Cada conversor de frequência deve ser alocado a um endereço exclusivo.

Se o número de unidades conectadas (conversor de frequência + mestre) for superior a 31, deve ser utilizado um repetidor.

Parâmetro 500 *Endereço* não pode ser selecionado via porta serial, mas deve ser pré-ajustado através da unidade de controle.

#### 501 Taxa Baud

##### (BAUDRATE)

##### Valor:

300 Baud (300 BAUD) [0]  
 600 Baud (600 BAUD) [1]  
 1200 Baud (1200 BAUD) [2]  
 2400 Baud (2400 BAUD) [3]  
 4800 Baud (4800 BAUD) [4]  
 ★9600 Baud (9600 BAUD) [5]

##### Função:

Este parâmetro destina-se à programação da velocidade na qual os dados são transmitidos via porta serial. A taxa Baud representa o número de bits transferidos por segundo.

##### Descrição da seleção:

A velocidade de transmissão do conversor de frequência deve ser configurada com um valor que corresponda à velocidade de transmissão do mestre. Parâmetro 501 *Taxa Baud* não pode ser selecionado via porta serial, mas deve ser pré-ajustado através da unidade de operação.

#### 502 Parada por inércia

##### (COASTING SELECT)

##### Valor:

Entrada digital (DIGITAL INPUT) [0]  
 Porta serial (SERIAL PORT) [1]

Lógica e (LOGIC AND) [2]

★Lógica ou (LOGIC OR) [3]

##### Função:

Os parâmetros 502-508 permitem uma escolha entre o controle do conversor de frequência pelas entradas digitais e/ou pela porta serial.

Se *Porta serial* [1] for selecionada, o comando em questão só poderá ser ativado se um comando for dado pela porta serial.

No caso de *Lógica e* [2] a função também deve ser ativada através de uma entrada digital.

##### Descrição da seleção:

A tabela abaixo mostra quando o motor está funcionando e quando ele está parando por inércia, quando cada um dos seguintes itens for selecionado: *Entrada digital* [0], *Porta serial* [1], *Lógica e* [2] ou *Lógica ou* [3].



##### NOTA!:

Observe que *Parada por inércia* e o Bit 03 na palavra de controle estão ativos com o estado lógico '0'.

##### Entrada digital [0]

Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada por inércia
0	1	Parada por inércia
1	0	Motor funcionando
1	1	Motor funcionando

##### Porta serial [1]

Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada por inércia
0	1	Motor funcionando
1	0	Parada por inércia
1	1	Motor funcionando

##### Lógica e [2]

Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada por inércia
0	1	Motor funcionando
1	0	Motor funcionando
1	1	Motor funcionando

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

Lógica ou [3]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada por inércia
0	1	Parada por inércia
1	0	Parada por inércia
1	1	Motor funcionando

### 503 Parada rápida

#### (Q STOP SELECT)

##### Valor:

Entrada digital (DIGITAL INPUT)	[0]
Porta serial (SERIAL PORT)	[1]
Lógica e (LOGIC AND)	[2]
★Lógica ou (LOGIC OR)	[3]

##### Funcão:

Vide descrição do parâmetro 502 *Parada por inércia*.

##### Descrição da seleção:

A tabela abaixo mostra quando o motor está funcionando e quando ele está no modo Parada Rápida, quando cada um dos itens abaixo for selecionado: *Entrada digital* [0], *Porta serial* [1], *Lógica e* [2] ou *Lógica ou* [3].



##### NOTA!:

Observe que *Parada rápida inversa* e o Bit 04 na palavra de controle estão ativos no estado lógico '0'.

Entrada digital [0]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada rápida
0	1	Parada rápida
1	0	Motor funcionando
1	1	Motor funcionando

Porta serial [1]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada rápida
0	1	Motor funcionando
1	0	Parada rápida
1	1	Motor funcionando

Lógica e [2]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada rápida
0	1	Motor funcionando
1	0	Motor funcionando
1	1	Motor funcionando

Lógica ou [3]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada rápida
0	1	Parada rápida
1	0	Parada rápida
1	1	Motor funcionando

### 504 Freio CC

#### (DC BRAKE SELECT)

##### Valor:

Entrada digital (DIGITAL INPUT)	[0]
Porta serial (SERIAL PORT)	[1]
Lógica e (LOGIC AND)	[2]
★Lógica ou (LOGIC OR)	[3]

##### Funcão:

Vide descrição da função no parâmetro 502 *Parada por inércia*.

##### Descrição da seleção:

A tabela abaixo mostra quando o motor estiver funcionando e a frenagem CC, quando cada um dos seguintes itens for selecionado *Entrada digital* [0], *Porta serial* [1], *Lógica e* [2] or *Lógica ou* [3].



##### NOTA!:

Observe que *Frenagem CC inversa* e o Bit 02 na palavra de controle estão ativos no estado lógico '0'.

Entrada digital [0]		
Entrada digital	Porta serial	Função
0	0	Frenagem CC
0	1	Frenagem CC
1	0	Motor funcionando
1	1	Motor funcionando

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

Porta serial [1]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Frenagem CC
0	1	Motor funcionando
1	0	Frenagem CC
1	1	Motor funcionando

Lógica e [2]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Frenagem CC
0	1	Motor funcionando
1	0	Motor funcionando
1	1	Motor funcionando

Lógica ou [3]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Frenagem CC
0	1	Frenagem CC
1	0	Frenagem CC
1	1	Motor funcionando

**505 Partida**
**(START SELECT)**
**Valor:**

Entrada digital (DIGITAL INPUT)	[0]
Porta serial (SERIAL PORT)	[1]
Lógica e (LOGIC AND)	[2]
★Lógica ou (LOGIC OR)	[3]

**Funcão:**

Vide descrição da função no parâmetro 502  
*Parada por inércia.*

**Descrição da seleção:**

A tabela abaixo mostra quando o motor houver parado e quando o conversor de frequência receber um comando de partida, quando cada um dos seguintes itens for selecionado: *Entrada digital* [0], *Porta serial* [1], *Lógica e* [2] ou *Lógica ou* [3].

Entrada digital [0]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada
0	1	Parada
1	0	Partida
1	1	Partida

Porta serial [1]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada
0	1	Partida
1	0	Parada
1	1	Partida

Lógica e [2]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada
0	1	Parada
1	0	Parada
1	1	Partida

Lógica ou [3]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Parada
0	1	Partida
1	0	Partida
1	1	Partida

**506 Reversão**
**(REVERSING SELECT)**
**Valor:**

Entrada digital (DIGITAL INPUT)	[0]
Porta serial (SERIAL PORT)	[1]
Lógica e (LOGIC AND)	[2]
★Lógica ou (LOGIC OR)	[3]

**Funcão:**

Vide descrição da função no parâmetro 502  
*Parada por inércia.*

**Descrição da seleção:**

A tabela abaixo mostra quando o motor está funcionando no sentido horário e no sentido anti-horário, quando cada um dos seguintes itens for selecionado: *Entrada digital* [0], *Porta serial* [1], *Lógica e* [2] ou *Lógica ou* [3].

Entrada digital [0]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Sentido horário
0	1	Sentido anti-horário
1	0	Sentido anti-horário
1	1	Sentido anti-horário

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

Porta serial [1]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Sentido horário
0	1	Sentido anti-horário
1	0	Sentido horário
1	1	Sentido anti-horário

Comunicação serial [1]		
Configuração msb	Configuração lsb	Função
0	0	Setup 1
0	1	Setup 2
1	0	Setup 3
1	1	Setup 4

Lógica e [2]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Sentido horário
0	1	Sentido horário
1	0	Sentido horário
1	1	Sentido anti-horário

Lógica and [2]				
Configuração do Bus msb	Configuração do Bus lsb	Config. Dig. msb	Config. Dig. lsb	Config. no.
0	0	0	0	1
0	0	0	1	1
0	0	1	0	1
0	0	1	1	1
0	1	0	0	1
0	1	0	1	2
0	1	1	0	1
0	1	1	1	2
1	0	0	0	1
1	0	0	1	1
1	0	1	0	3
1	0	1	1	3
1	1	0	0	1
1	1	0	1	2
1	1	1	0	3
1	1	1	1	4

Lógica ou [3]		
Ent. digital	Porta serial	Função
0	0	Sentido horário
0	1	Sentido anti-horário
1	0	Sentido anti-horário
1	1	Sentido anti-horário

### 507 Seleção de Configuração

#### (SETUP SELECT)

#### Valor:

- Entrada digital (DIGITAL INPUT) [0]
- Comunicação serial (SERIAL PORT) [1]
- Lógica and (LOGIC AND) [2]
- ★Lógica or (LOGIC OR) [3]

#### Funcão:

Vide descrição da função no parâmetro 502  
*Parada por inércia.*

#### Descrição da selecção:

A tabela abaixo mostra qual Configuração (parâmetro 004 *Configuração ativa*) é selecionada quando cada um dos itens abaixo for selecionado:  
*Entrada digital* [0], *Comunicação serial* [1], *Lógica and* [2] ou *Lógica or* [3].

Entrada digital [0]		
Configuração msb	Configuração lsb	Função
0	0	Setup 1
0	1	Setup 2
1	0	Setup 3
1	1	Setup 4

Lógica or [3]				
Configuração do Bus msb	Configuração do Bus lsb	Config. Dig. msb	Config. Dig. lsb	Config. no.
0	0	0	0	1
0	0	0	1	2
0	0	1	0	3
0	0	1	1	4
0	1	0	0	2
0	1	0	1	2
0	1	1	0	4
0	1	1	1	4
1	0	0	0	3
1	0	0	1	4
1	0	1	0	3
1	0	1	1	4
1	1	0	0	4
1	1	0	1	4
1	1	1	0	4
1	1	1	1	4

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

**508 Seleção da ref. pré-ajustada.**
**(PRES.REF. SELECT)**
**Valor:**

Entrada digital (DIGITAL INPUT)	[0]
Comunicação serial (SERIAL PORT)	[1]
Lógica and (LOGIC AND)	[2]
★Lógica or (LOGIC OR)	[3]

**Funcão:**

Vide descrição da função no parâmetro 502  
*Parada por inércia.*

**Descrição da seleção:**

As referências pré-ajustadas via comunicação serial estão ativas quando o parâmetro 512 *Perfil do telegrama* está configurado para *Protocolo FC* [1].

**509 Jog bus 1 (BUS JOG 1 FREQ.)**
**510 Jog bus 2 (BUS JOG 2 FREQ.)**
**Valor:**

0,0 - par. 202 *Limite máximo da frequência de saída*  
★ 10,0 Hz

**Funcão:**

Se o parâmetro 512 *Perfil do telegrama* mostrar a seleção *Profidrive* [0], poderão ser selecionadas duas velocidades fixas (Jog 1 ou Jog 2) via porta serial. A função é a mesma que a do parâmetro 213 *Frequência de jog*.

**Descrição da seleção:**

A frequência de jog  $f_{JOG}$  pode ser selecionada entre 0 Hz e  $f_{MAX}$ .

**512 Perfil do telegrama**
**(PERFIL DO TELEGRAMA)**
**Valor:**

Profidrive (PROFIDRIVE)	[0]
★Protocolo FC (FC PROTOCOL)	[1]

**Funcão:**

É possível escolher entre os dois diferentes perfis da palavra de controle.

**Descrição da seleção:**

Selecione o perfil desejado para a palavra de controle. Vide *Porta serial para o VLT 2800* para obter mais detalhes sobre os perfis da palavra de controle.

**513 Tempo limite do bus**
**(BUS TIMEOUT TIME)**
**Valor:**

1 - 99 seg. ★ 1 seg.

**Funcão:**

Neste parâmetro, é possível pré-ajustar o tempo máximo que deverá transcorrer entre o recebimento de dois telegramas consecutivos. Se este tempo for excedido, será presumido que a comunicação serial parou e que a reação desejada está pré-ajustada no parâmetro 514 *Função de intervalo de tempo do bus*.

**Descrição da seleção:**

Predefina o tempo desejado.

**514 Função de tempo limite do bus**
**(BUS TIMEOUT FUNC)**
**Valor:**

★Desligado (OFF)	[0]
Saída congelada de frequência (FREEZE OUTPUT)	[1]
Parada (STOP)	[2]
Jog (JOGGING)	[3]
Máx. velocidade (MAX SPEED)	[4]
Parada e trip (STOP AND TRIP)	[5]

**Funcão:**

Neste parâmetro você pode selecionar a reação desejada para o conversor de frequência quando for excedido o tempo pré-ajustado no parâmetro 513 *Tempo limite do Bus*. Se as opções de [1] a [5] estiverem ativas, o relé de saída será desativado.

**Descrição da seleção:**

A frequência de saída do conversor de frequência pode ser congelada com o valor atual, parar o motor, ser congelada no parâmetro 213 *Frequência de jog*, ser congelada com o valor do parâmetro 202 *Limite máximo da frequência de saída  $f_{MAX}$*  ou parar e ativar um desligamento.

<b>515-544 Leitura de dados</b>				
<b>Valor:</b>				
Par. no.	Descrição	Texto do display	Unidade	Atualização intervalo
515	Ref. resultante	(REFERENCE %)	%	
516	Ref. resultante [Unidade]	(REFERENCE [UNIT])	Hz, rpm	
517	Feedback [Unidade]	(FEEDBACK [UNIT])	Par. 416	
518	Frequência	(FREQUENCY)	Hz	
519	Frequência x escala	(FREQUENCY X SCALE)	Hz	
520	Corrente do motor	(MOTOR CURRENT)	Amp	
521	Torque	(TORQUE)	%	
522	Potência [kW]	(POWER (KW))	kW	
523	Potência [HP]	(POWER (HP))	HP	
524	Tensão do motor	(MOTOR VOLTAGE)	V	
525	Tensão no barramento DC	(DC LINK VOLTAGE)	V	
526	Temperatura do motor	(MOTOR THERMAL)	%	
527	Temperatura do inversor	(INV. THERMAL)	%	
528	Entrada digital	(DIGITAL INPUT)	Bin	
529	Term.53, entrada analógica	(ANALOG INPUT 53)	V	
531	Term.60, entrada analógica	(ANALOG INPUT 60)	mA	
532	Referência de pulso	(PULSE REFERENCE)	Hz	
533	Ref. externa	(EXT. REF.%)	%	
534	Status word, Hex	(STATUS WORD)	Hex	
535	Feedback de barramento 1	(BUS FEEDBACK1)	Hex	
537	Temperatura do inversor	(INVERTER TEMP.)	°C	
538	Alarm word	(ALARM WORD)	Hex	
539	Control word	(CONTROL WORD)	Hex	
540	Warning word	(WARN. WORD)	Hex	
541	Status word estendida	(STATUS WORD)	Hex	
544	Contagem de pulsos	(PULSE COUNT)		

**Funcão:**

Esses parâmetros podem ser lidos através da porta de comunicação serial e também do display do LCP. Consulte também os parâmetros 009-012 *Leitura do display*.


**NOTA!:**

Os parâmetros 515-541 só podem ser lidos por intermédio de uma unidade de controle LCP.

**Descrição da seleção:**

*Referência resultante %, parâmetro 515:*

Fornece a referência resultante como uma porcentagem da faixa desde a Referência mínima, Ref<sub>MIN</sub> > até a Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub>. Consulte também *Lidando com referências*.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.



### *Referência resultante [unidade], parâmetro 516:*

Fornece a referência resultante em Hz, em Malha aberta (parâmetro 100). Em uma malha fechada, a unidade de referência é selecionada no parâmetro 416 *Unidades de processo*.

### *Feedback [unidade], parâmetro 517:*

Fornece o valor do feedback resultante, com a unidade/escala selecionada nos parâmetros 414, 415 e 416. Consulte também 'lidando com o feedback'.

### *Frequência [Hz], parâmetro 518:*

Fornece a frequência de saída do conversor de frequência.

### *Frequência x escala [-], parâmetro 519:*

corresponde à frequência de saída atual  $f_M$  multiplicada pelo fator pré-definido no parâmetro 008 *Escala da frequência de saída no display*.

### *Corrente do motor [A], parâmetro 520:*

Fornece a corrente de fase do motor medida como valor eficaz.

### *Torque [Nm], parâmetro 521:*

Fornece a carga atual do motor em relação ao torque nominal do motor.

### *Potência [kW], parâmetro 522:*

Fornece a potência atual absorvida pelo motor em kW.

### *Potência [HP], parâmetro 523:*

Fornece a potência atual absorvida pelo motor em HP.

### *Tensão do motor, parâmetro 524:*

Fornece a tensão que está sendo entregue ao motor.

### *Tensão do barramento CC, parâmetro 525:*

Fornece a tensão no circuito intermediário do conversor de frequências.

### *Carga térmica, motor [%], parâmetro 526:*

Fornece a carga térmica calculada/estimada no motor. 100% é o limite de interrupção. Consulte também o parâmetro 128 *Proteção térmica do motor*.

### *Carga térmica INV [%], parâmetro 527:*

Fornece a carga térmica calculada/estimada no conversor de frequências. 100% é o limite de interrupção.

### *Entrada digital, parâmetro 528:*

Fornece o status do sinal nas 5 entradas digitais (18, 19, 27, 29 e 33). A entrada 18 corresponde ao bit mais à esquerda. '0' = sem sinal, '1' = sinal conectado.

### *Terminal 53 entrada analógica [V], parâmetro 529:*

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

Fornece o valor da tensão para o sinal no terminal 53.

### *Entrada analógica [mA] no terminal 60, parâmetro 531:*

Fornece o valor atual do sinal no terminal 60.

### *Referência de pulso [Hz], parâmetro 532:*

Fornece uma frequência de pulso, em Hz, conectada ao terminal 33.

### *Referência externa, parâmetro 533:*

Fornece a soma das referências externas como uma porcentagem (soma da comunicação analógica/de pulso/serial) na faixa desde a referência Mínima, Ref<sub>MIN</sub> até a Referência máxima, Ref<sub>MAX</sub>.

### *Status word, parâmetro 534:*

Fornece a status word atual para o conversor de frequências em Hex. Consulte *Comunicação serial para o VLT 2800*.

### *Feedback do barramento 1, parâmetro 535:*

Permite gravar um valor de feedback do barramento que fará então parte do tratamento do feedback.

### *Temperatura do inversor, parâmetro 537:*

Fornece a temperatura atual do inversor no conversor de frequências. O limite de interrupção é de 90-100 °C, com religação a 70 ± 5 °C.

### *Alarm word, parâmetro 538:*

Exibe, em hexadecimal, qual alarme está acontecendo no conversor de frequências. Consulte *Warning word, status word estendida e alarm word*.

### *Control word, parâmetro 539:*

Fornece a control word atual, no conversor de frequências, em Hex. Consulte *Comunicação serial para o VLT 2800*.

### *Warning word, parâmetro 540:*

Indica se há uma advertência no conversor de frequências, em Hex. Consulte *Warning word, status word estendida e alarm word*.

### *Status word estendida, parâmetro 541:*

Indica se há uma advertência no conversor de frequências, em Hex. Consulte *Warning word, status word estendida e alarm word*.

### *Contagem de pulsos, parâmetro 544:*

Este parâmetro pode ser lido através do display do LCP (009–012). Quando o sistema funciona com o contador de paradas, este parâmetro permite, com ou sem reset, ler o número de pulsos registrados pelo dispositivo. A frequência mais alta é 67,6 kHz

e a mais baixa 5 Hz. O contador é reinicializado quando 'contador de paradas' for reiniciado.

### 560 N2 Substitui tempo de liberação

#### (N2 OVER.REL.TIME)

##### Valor:

1 - 65534 (OFF) seg. ☆ OFF

##### Funcão:

Neste parâmetro, é definido o tempo máximo esperado entre o recebimento de dois telegramas N2 um após o outro. Se esse tempo for excedido, presume-se que a comunicação serial tenha parado e todos os pontos do mapa de pontos N2 substituídos serão liberados na ordem abaixo:

1. Liberar saídas analógicas do endereço de ponto (NPA) 0 a 255.
2. Liberar saídas binárias do endereço de ponto (NPA) 0 a 255.
3. Liberar pontos flutuantes internos do endereço de ponto (NPA) 0 a 255.
4. Liberar pontos inteiros internos do endereço de ponto (NPA) 0 a 255.
5. Liberar pontos de byte internos do endereço de ponto (NPA) 0 a 255.

##### Descrição da seleção:

Programa o tempo desejado.

### 561 Protocolo

#### (PROTOCOL)

##### Valor:

☆Protocolo do FC (FC PROTOKOL) [1]  
Metasys N2 (METASYS N2) [2]

##### Funcão:

Há uma seleção de dois protocolos diferentes.

##### Descrição da seleção:

Selecione o protocolo de control word necessário.

Para informações adicionais sobre como utilizar o Protocolo do Metasys N2, consulte a instrução MG91C1XX.

### 580-582 Parâmetros definidos

#### (DEFINED PNU'S)

##### Valor:

Apenas para leitura

##### Funcão:

Os três parâmetros mantêm uma lista com todos os parâmetros definidos no VLT 2800. É possível ler um elemento isolado da lista utilizando o subíndice correspondente. Os subíndices começam em 1 e seguem a ordem numérica dos parâmetros.

Cada parâmetro contém até 116 elementos (números de parâmetros).

Quando 0 é retornado como um número de parâmetro, a lista termina.

☆ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

**■ Funções técnicas**

<b>600-605 Dados operacionais</b>				
<b>Valor:</b>				
Par. no.	Descrição	Texto do display	Unidade	Faixa
600	Horas de funcionamento	(OPERATING HOURS)	Horas	0-130,000.0
601	Horas de execução	(RUNNING HOURS)	Horas	0-130,000.0
602	Medidor de kWh	(KWH COUNTER)	kWh	Depende da unidade
603	Quantidade de energizações	(POWER UP'S)	Número de vezes	0-9999
604	Número de superaquecimentos	(OVER TEMP'S)	Número de vezes	0-9999
605	Quantidade de sobretensões	(OVER VOLT'S)	Número de vezes	0-9999

**Funcão:**

Estes parâmetros podem ser lidos através da porta de comunicação serial e da unidade de controle LCP.

**Descrição da seleção:**

*Parâmetro 600, Horas de funcionamento:*

Fornece o número de horas de funcionamento do conversor de freqüências. O valor é armazenado a cada hora e também quando há uma falha de alimentação. Este valor não pode ser reinicializado.

*Parâmetro 601, Horas de execução:*

Fornece o número de horas de funcionamento do motor, desde o reset ocorrido no parâmetro 619 *Reset do contador das horas de execução*. O valor é armazenado a cada hora e também quando há uma falha da rede elétrica.

*Parâmetro 602, Medidor de kWh:*

Fornece a energia de saída do conversor de freqüências em kWh. O cálculo é baseado no valor do consumo médio de kW por hora. Este valor pode ser reinicializado utilizando o parâmetro 618 *Reset do medidor de kWh*.  
Faixa:: 0 - depende da unidade.

*Parâmetro 603, Quantidade de energizações:*

Fornece o número de energizações da tensão de alimentação realizadas no conversor de freqüência.

*Parâmetro 604, Quantidade de superaquecimentos:*

Fornece o número de defeitos por superaquecimento que foram registrados no dissipador de calor do conversor de freqüências.

*Parâmetro 605, Quantidade de sobretensões:*

Fornece a quantidade de sobretensões ocorridas no circuito intermediário do conversor de freqüências.

Isto somente é contado quando o Alarme 7 *Sobretensão* estiver ativo.


**NOTA!:**

Parâmetros 615-617 *Registro de falhas* não pode ser lido através da unidade de controle integrada.

**615 Registro das falhas: Códigos das falhas (F.LOG: ERROR COD)**
**Valor:**

[índice 1 - 10] Códigos das falhas: 0 - 99

**Funcão:**

É possível, neste parâmetro, saber porque ocorreu um trip (desligamento do conversor de freqüência). São definidos 10 [1-10] valores registrados. O número de registro mais baixo [1] contém o último/mais recente valor dos dados gravados. O número de registro mais alto [10] contém o valor mais antigo. Se ocorrer um trip, é possível ver a causa, a hora e um possível valor da corrente ou da tensão de saída.

**Descrição da seleção:**

Indicada como um código de falha, no qual o número refere-se a uma tabela. Vide tabela em *Mensagens de advertências/alarmes*.

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

### 616 Registro das falhas: Tempo

(F.LOG: TIME)

#### Valor:

[Índice 1 - 10] Horas: 0 - 130.000,0

#### Função:

É possível ver, neste parâmetro, o número total de horas de funcionamento relacionadas aos últimos 10 trips. São indicados 10 valores [1-10] de registro. O número de registro mais baixo [1] contém o último/mais recente valor dos dados gravados e o mais alto número de registro [10] contém o valor mais antigo.

#### Descrição da seleção:

Leitura como um valor.

### 617 Registro das falhas: Valor

(F.LOG: VALUE)

#### Valor:

[Índice 1 - 10] Valor: 0 - 9999

#### Função:

É possível ver, neste parâmetro, com qual valor um trip ocorreu. A unidade do valor depende do alarme que estiver ativo no parâmetro 615 *Registro das falhas: Código das falhas*.

#### Descrição da seleção:

Leitura como um valor.

### 618 Reset do contador kWh

(RESET KWH COUNT)

#### Valor:

★ Nenhum reset (DO NOT RESET) [0]  
Reset (RESET COUNTER) [1]

#### Função:

Resetando parâmetro 602 *contador kWh* com zero.

#### Descrição da seleção:

Se *Reset* [1] for selecionado e você pressionar a tecla [OK], o contador kWh do conversor de frequência é resetado com zero. Este parâmetro não pode ser selecionado via comunicação serial.



#### NOTA!:

Quando a tecla [OK] for ativada, o contador será resetado com zero.

### 619 Reset do contador das horas de funcionamento

(RESET RUN. HOUR)

#### Valor:

★ Nenhum reset (DO NOT RESET) [0]  
Reset (RESET COUNTER) [1]

#### Função:

Resetando o parâmetro 601 *Horas trabalhadas* com zero.

#### Descrição da seleção:

Se *Reset* [1] estiver selecionado e você pressionar a tecla [OK], o parâmetro 601 do conversor de frequência será resetado com zero *Horas trabalhadas*. Este parâmetro não pode ser selecionado através da comunicação serial.



#### NOTA!:

Quando a tecla [OK] for ativada, o parâmetro será resetado com zero.

### 620 Modo de funcionamento

(OPERATION MODE)

#### Valor:

★ Funcionamento norma (NORMAL OPERATION) [0]  
Teste do cartão de controle (CONTROL CARD TEST) [2]  
Inicializar (INITIALIZE) [3]

#### Função:



#### NOTA!:

Observe que o cartão de controle será diferente em unidades DeviceNet. Consulte o manual do DeviceNet MG.90.BX.YY para obter outros detalhes.

Alcute;m do funcionamento normal, este parâmetro pode ser usado para testar o cartão de controle. Há também uma oportunidade de inicializar todos os parâmetros em todos os Setups com a programação de fábrica, exceto os parâmetros 500 *Address*, 501 *Baudrate*, 600-605 *Operating data* e 615-617 *Fault log*.

#### Descrição da seleção:

Normal function [0] é usado para o funcionamento normal do motor.

Control card test [2] é selecionado se você desejar verificar as entradas analógicas e digitais do cartão

de controle, as saídas analógicas e digitais e dos relés, bem como as tensões de 10 V e 24 V.

O teste é realizado da seguinte maneira:

27 - 29 - 33 & dash; 46 estão conectados.

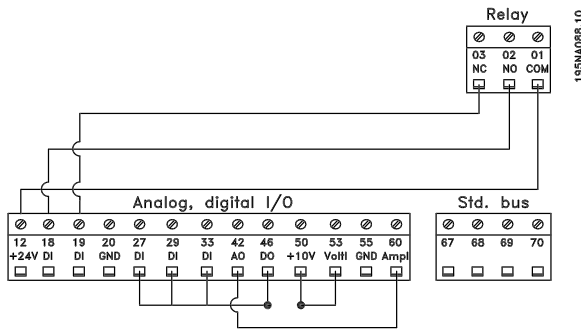
50 -53 são conectados.

42 - 60 são conectados.

12 - terminal de relé 01 é conectado.

18 - terminal de relé 02 é conectado.

19 - terminal de relé 03 é conectado.



Use o seguinte procedimento para o teste do cartão de controle:

1. Selecione o teste do cartão de controle.
2. Desligue a tensão da rede elétrica e aguarde até que a luz no display tenha se apagado.
3. Monte de acordo com o desenho e a descrição.
4. Ligue a tensão da rede.
5. O conversor de frequência realiza automaticamente um teste do cartão de controle.

Se o conversor de frequência exibir um código de falha de 37-;45, o teste do cartão de controle terá falhado. Mude o cartão de controle para iniciar o conversor de frequência.

Se o conversor de frequência entrar no modo Display, o teste está OK. Remova o conector e o conversor de frequência estará pronto para funcionar. O parâmetro 620 *Operating mode* é automaticamente definido para *Normal operation* [0].

*Initialisation* [3] é selecionado se você desejar usar a programação de fábrica da unidade.

Procedimento para inicialização:

1. Selecione *Initialisation* [3].
2. Desligue a tensão da rede elétrica e aguarde até que a luz no display tenha se apagado.
3. Ligue a tensão da rede e.
4. É realizada uma inicialização em todos os parâmetros em todos os Setups, exceto os parâmetros 500 *Address*, 501 *Baudrate*, 600-605 *Operating data* e 615-617 *Fault log*.

### 621-642 Placa de identificação

Valor:		
Nº par.	Descrição	Texto do display
621	Tipo de unidade	(DRIVE TYPE)
624	Versão do software	(SOFTWARE VERSION)
625	Nº de identificação do LCP	(LCP VERSION)
626	Nº de identificação da base de dados	(DATABASE VER.)
627	Nº de identificação da seção de potência	(POWER UNIT DB ID)
628	Tipo de opção da aplicação	(APP. OPTION)
630	Tipo de opção de comunicação	(COM. OPTION)
632	Identificação do software BMC	(BMC-SOFTWARE ID)
634	Identificação da unidade para comunicação	(UNIT ID)
635	Nº da seção do software	(SW. PART NO.)
640	Versão do software	(SOFTWARE VERSION)
641	Identificação do software BMC	(BMC2 SW)
642	Identificação do cartão de potência	(POWER ID)

#### Funcão:

Os dados principais da unidade podem ser lidos nos parâmetros 621 a 635 *Nameplate* usando a unidade de controle LCP 2 ou a comunicação serial. Os parâmetros 640 - 642 também podem ser vistos no display integrado da unidade.

#### Descrição da seleção:

*Parâmetro 621 Nameplate: Unit type:*

Dá o tamanho da unidade e a tensão da rede.  
Exemplo: VLT 2811 380-480 V.

*Parâmetro 624 Nameplate: Software version no.*

O número da versão atual do software da unidade aparece aqui.  
Exemplo: V 1.00

*Parâmetro 625 Nameplate: LCP 2 ID number:*

O número de identificação do LCP 2 da unidade aparece aqui.  
Exemplo: ID 1.42 2 kB

*Parâmetro 626 Nameplate: Database ID number:*

O número de identificação da base de dados do software aparece aqui.  
Exemplo: ID 1,14.

*Parâmetro 627 Nameplate: Power section version:*

O número de identificação da seção de potência da unidade aparece aqui.  
Exemplo: ID 1.15.

*Parâmetro 628 Nameplate: Application option type:*

Aqui você vê que tipos de opções de aplicações estão instalados no conversor de frequência.

*Parâmetro 630 Nameplate: Communication option type:*

Aqui você vê as opções de comunicação que estão instaladas no conversor de frequência.

*Parâmetro 632 Nameplate: BMC software identification:*

O número de identificação do software BMC aparece aqui.

*Parâmetro 634 Nameplate: Unit identification for communication:*

O número de identificação para comunicação aparece aqui.

*Parâmetro 635 Nameplate: Software section no.:*

O número da seção do software aparece aqui.

*Parâmetro 640 Nameplate: Software version:*

O número da versão atual do software da unidade aparece aqui. Exemplo: 1.00

*Parâmetro 641 Nameplate: BMC software identification:*

O número de identificação do software BMC aparece aqui.

*Parâmetro 642 Nameplate: Power card identification:*

O número de identificação da seção de potência da unidade aparece aqui. Exemplo: 1.15

★ = programação de fábrica. () = texto no display [] = Valores utilizados para a comunicação através da porta serial.

**■ Condições especiais****■ Isolamento galvânico (PELV)**

O isolamento PELV (Protective Extra Low Voltage) é conseguido inserindo-se isoladores galvânicos entre os circuitos de controle e os circuitos conectados à rede elétrica. O VLT foi desenvolvido para atender aos requisitos de separação protetora por intermédio do necessário espaço de circulação e ventilação. Esses requisitos estão descritos na norma EN 50 178. Um outro requisito é que a instalação seja realizada conforme descrito nas normas locais/nacionais sobre PELV.

Todos os terminais de controle, terminais de comunicação serial e terminais de relé estão separados da tensão da rede com segurança, ou seja, estão compatíveis com os requisitos PELV. Os circuitos conectados aos terminais de controle 12, 18, 19, 20, 27, 29, 33, 42, 46, 50, 53, 55 e 60 estão galvanicamente conectados entre si. A comunicação serial conectada ao barramento de campo está galvanicamente isolada dos terminais de controle, embora seja apenas um isolamento funcional. Os contatos do relé nos terminais 1 a 3 são isolados dos outros circuitos de controle com um isolamento reforçado/duplo, ou seja, eles são compatíveis com o PELV, mesmo que haja tensão da rede nos terminais do relé.

Os elementos do circuito descritos abaixo formam a separação elétrica segura. Eles satisfazem os requisitos de um isolamento reforçado/duplo e testes correlatos conforme a EN 50 178.

1. Transformador e separação óptica na fonte de alimentação.
2. Isolamento óptico entre o controle básico do motor e o cartão de controle.
3. Isolamento entre o cartão de controle e a parte de potência.
4. Contatos do relé e terminais relacionados a outros circuitos no cartão de controle.

O isolamento PELV do cartão de controle é garantido nas seguintes condições:

- Rede TT com no máximo 300 Vrms entre fase e terra.
- Rede TN com no máximo 300 Vrms entre fase e terra.
- Rede IT com no máximo 400 Vrms entre fase e terra.

Para manter a PELV, todas as conexões feitas com os terminais de controle devem ser PELV; por exemplo, o termistor deve ter isolamento reforçado/duplo.

---

**■ Corrente de fuga à terra e relés RCD**

A corrente de fuga à terra é basicamente causada pela capacitância parasita entre as fases do motor e a blindagem do cabo do motor. Quando um filtro RFI é usado, isso contribui para uma corrente adicional de fuga, pois o circuito de filtro está conectado à terra por intermédio de capacitores.

A quantidade de corrente de fuga à terra depende dos seguintes fatores, na seguinte ordem de prioridade:

1. Comprimento do cabo do motor
2. Cabo do motor com/sem blindagem
3. Alta frequência de chaveamento
4. Uso ou não do filtro RFI
5. Motor com aterramento local ou não

A corrente de fuga é importante do ponto de vista da segurança durante o manuseio/operação do conversor de frequência, se (por engano) o conversor de frequência não tiver sido aterrado.

**NOTA!**

Como a corrente de fuga é  $> 3,5$  mA, é obrigatório instalar um aterramento reforçado, pois isso é necessário para assegurar sua conformidade com a EN 50178. A seção transversal do cabo deve ser de pelo menos  $10 \text{ mm}^2$  ou 2 fios-terra que sejam terminados separadamente.

**NOTA!**

Nunca use relés RCD (tipo A) que não sejam adequados para as componentes CC da corrente de falha de cargas do retificador trifásico.

Se forem usados relés RCD, eles devem ser:

- Adequados à proteção de equipamento com uma componente CC na corrente de falha (retificador tipo ponte trifásico)
- Adequados a uma rápida descarga em forma de pulso no momento da energização
- Adequados a uma elevada corrente de fuga (300 mA)

Veja a seção intitulada *Conexão do terra* para obter outras informações.

---

**■ Condições de operação extremas**
**Curto-circuito**

O conversor de freqüências é protegido contra curto-circuitos nos terminais U, V, W (96, 97, 98) do motor. Um curto circuito entre dois terminais do motor provocará uma sobrecorrente no módulo IGBT, o que significa que todos os transistores do módulo IGBT devem desligar independentemente. O inversor desliga depois de 5-10  $\mu$ s e o conversor de freqüências exibirá um código de defeito, embora isso dependa da impedância e da freqüência do motor.

**Defeito de aterramento**

O módulo IGBT desliga dentro de 100  $\mu$ s no caso de defeito de aterramento em um dos terminais U, V, W (96, 97, 98) do motor, embora dependa da impedância e da freqüência do motor.

**Conexão de saída**

Os terminais U, V, W (96, 97, 98) do motor podem ser conectados/desconectados sempre que necessário. Não há como o conversor de freqüências ser danificado pela conexão/desconexão dos terminais do motor. Entretanto, é possível que ocorram mensagens de defeito.

**Sobretensão gerada pelo motor**

A tensão no circuito intermediário aumenta quando o motor atua como um gerador. Para proteger o conversor de freqüência, o módulo IGBT é desconectado quando um nível específico de tensão é atingido.

Uma sobretensão gerada pelo motor pode ocorrer em dois casos:

1. Quando a carga aciona o motor, ou seja, quando a carga gera energia.
2. Durante a desaceleração (ramp-down), se o momento de inércia for alto, a carga será baixa e o tempo de desaceleração será muito curto para que a energia seja dissipada no conversor de freqüências, no motor e na unidade. A unidade de controle tenta corrigir a rampa de velocidade, se possível.

O defeito pode ser removido conectando-se um resistor de freio, se o conversor de freqüências tiver um módulo de frenagem integrado. Se o conversor de freqüências não tiver um módulo de frenagem integrado, pode-se então usar um freio CA. Consulte o parâmetro 400 *Função de frenagem*. Consulte a seção *Resistores de freio*.

**Sobrecarga estática**

Quando o conversor de freqüências estiver com sobrecarga (o limite de corrente no parâmetro

221 *Limite de corrente*  $I_{LIM}$  é atingido), o controle reduz a freqüência de saída numa tentativa de reduzir a carga. Se a sobrecarga for extrema, pode surgir uma corrente de saída que faça o conversor de freqüências desligar depois de aproximadamente 1,5 s. Consulte o parâmetro 409 *Sobrecorrente de atraso de desarme*,  $I_{LIM}$ . Uma sobrecarga extrema fará com que a freqüência de chaveamento seja reduzida para 3.000 Hz.

**■ dU/dt no motor**

Quando um transistor no inversor é aberto, a tensão nos terminais do motor aumenta a uma razão tensão/tempo (dU/dt) que depende:

- do cabo do motor (tipo, secção transversal, indução, capacidade, comprimento, blindado, não blindado)
- da tensão da rede

Uma auto-indução no cabo do motor provoca um excesso de variação de  $U_{PEAK}$  na tensão de saída cada vez que um transistor no inversor abre. Após  $U_{PEAK}$  a tensão de saída será estabilizada em um nível que depende da tensão no circuito intermediário.  $U_{PEAK}$  e dU/dt afetam a vida útil do motor, especialmente dos motores sem papel de isolamento de fase nas bobinas. Se o cabo do motor for curto (alguns metros), o excesso de variação de  $U_{PEAK}$  é baixo, enquanto que dU/dt é alta. Se o cabo do motor for longo (>20 m),  $U_{PEAK}$  aumentará, enquanto dU/dt diminuirá. Ao utilizar motores muito pequenos sem papel de isolamento de fase, recomenda-se acoplar um filtro LC após o conversor de freqüência.

**■ Chaveamento na entrada**

O tempo de espera entre o chaveamento da tensão da rede nos terminais 91, 92 e 93 deve ser de no mínimo 30 s. O tempo de partida estimado em cerca de 2,3 s.

**■ Ruído acústico**

O ruído acústico do conversor de freqüência provém de duas fontes:

1. Bobinas do circuito CC intermediário.
2. Ventilador interno.

Em seguida encontram-se os valores típicos medidos a uma distância de 1 m da unidade a plena carga:

VLT 2803-2815 1 x 220 V: 52 dB(A).  
 VLT 2803-2822 3 x 220 V: 52 dB(A).  
 VLT 2805-2840 3 x 400 V: 52 dB(A).  
 VLT 2855-2875 3 x 400 V: 54dB(A).

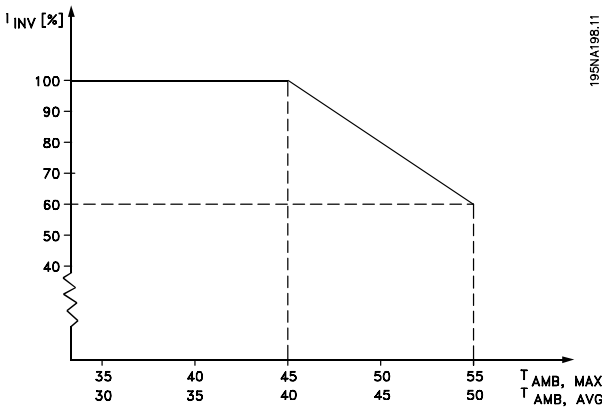


VLT 2880-2882 3 x 400 V: 55dB(A).

Ao usar o filtro LC, a frequência mínima de chaveamento é 4,5 kHz.

### ■ Derating para a temperatura ambiente

A temperatura ambiente ( $T_{AMB,MAX}$ ) é a temperatura máxima permitida. A média ( $T_{AMB,AVG}$ ), medida em um período de 24 horas, deve ser pelo menos 5 °C mais baixa. Se o conversor de frequências funcionar em temperaturas acima de 45 °C, será necessário efetuar um derating na corrente de saída.

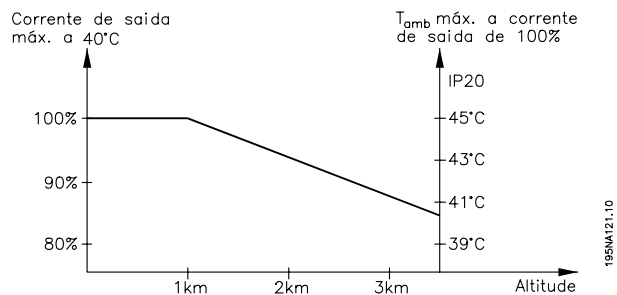


### ■ "Derating" devido à pressão atmosférica

Abaixo de 1.000 m, não é necessário nenhum derating.

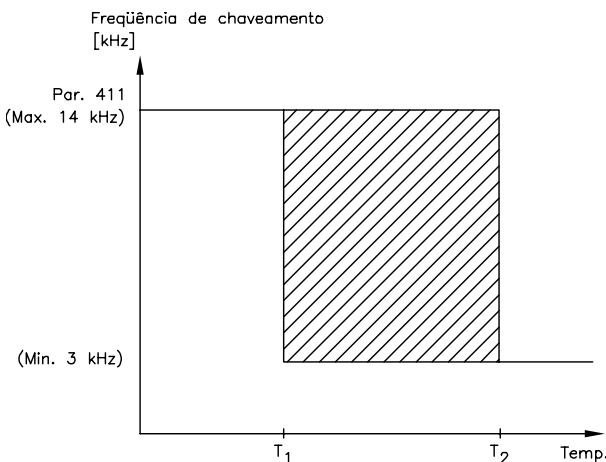
Acima de 1.000 m, a temperatura ambiente ( $T_{AMB}$ ) ou a corrente de saída máxima ( $I_{MAX}$ ) deve ser reduzida de acordo com o diagrama a seguir:

1. Derating da corrente de saída em relação à altitude em  $T_{AMB} = \text{máx. } 45\text{ }^{\circ}\text{C}$ .
2. Derating da  $T_{AMB} \text{ máx.}$  em relação à altitude em 100% da corrente de saída.



### ■ Frequência de chaveamento dependente da temperatura

Esta função assegura a frequência de chaveamento mais alta possível, sem que o conversor de frequência se torne sobrecarregado termicamente. A temperatura interna é a verdadeira expressão do grau em que a frequência de chaveamento pode ser baseada na carga, na temperatura ambiente, na fonte de alimentação e no comprimento do cabo. A função assegura que o conversor de frequência ajuste automaticamente a frequência de chaveamento entre  $f_{sw, \text{min}}$  e  $f_{sw, \text{max}}$  (parâmetro 411). Consulte o desenho abaixo.



### ■ "Derating" devido à baixa velocidade de funcionamento

Quando um motor está conectado a um conversor de frequências, é necessário garantir um arrefecimento adequado do motor. Em valores de rpm baixos, o ventilador do motor não consegue fornecer um volume adequado de ar para o arrefecimento. Este problema ocorre quando o torque de carga é constante (numa esteira rolante, por exemplo) em toda a faixa de regulagem. A quantidade de ventilação reduzida determina o torque permitido em funcionamento contínuo. Se o motor tiver que funcionar continuamente em uma rotação inferior à metade do valor nominal, deve-se fornecer um volume adicional de ar para resfriamento do motor. Ao invés de fornecer um resfriamento adicional, é possível reduzir a relação de carga do motor. Isto pode ser feito selecionando-se um motor de dimensão maior. Entretanto, o projeto do conversor de frequências impõe limites às dimensões dos motores que podem ser conectados nele.

### ■ "Derating" para cabos longos de motor

O conversor de frequências foi testado utilizando um cabo não blindado/não encapado metalicamente de 75 m e um cabo blindado/encapado metalicamente de

25 m e foi projetado para funcionar com um cabo com seção transversal nominal. Caso seja necessário um cabo de seção transversal maior, recomenda-se reduzir a corrente de saída em 5% para cada aumento da seção transversal. (Um aumento da seção transversal redundante em um aumento da capacitância com relação ao terra, resultando em aumento da corrente de fuga de aterramento).

### ■ Vibração e choque

O conversor de freqüências foi testado de acordo com um procedimento baseado nas seguintes normas:

- IEC 68-2-6: Vibração (senoidal) - 1970.
- IEC 68-2-34: Vibração aleatória de banda larga - requisitos gerais.
- IEC 68-2-35: Vibração aleatória de banda larga - repetibilidade alta.
- IEC 68-2-36: Vibração aleatória de banda larga - repetibilidade média.

O conversor de freqüências está em conformidade com os requisitos que correspondem às condições da unidade quando ela é montada em paredes e pisos de instalações de produção, como também em painéis fixados na parede ou no piso.

### ■ Umidade atmosférica

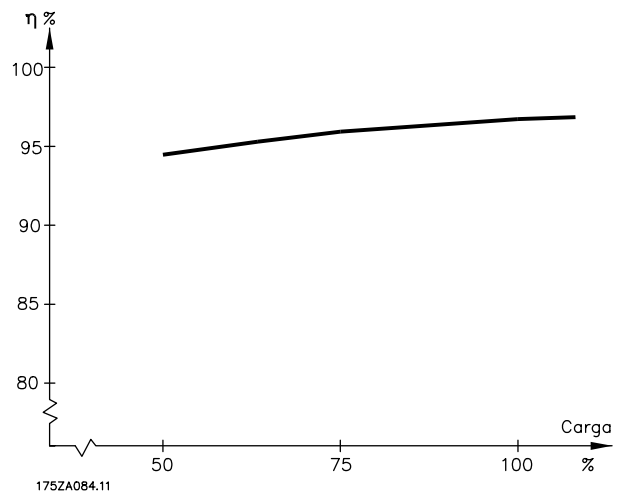
O conversor de freqüência foi concebido segundo a norma IEC 68-2-3, EN 50178 item 9.4.2.2/ DIN 40040 classe E a 40 °C.

### ■ Padrão UL

Este dispositivo é aprovado para UL.

### ■ Eficiência

Para reduzir o consumo de energia, é muito importante otimizar a eficiência de um sistema. A eficiência de cada elemento do sistema deve ser a mais alta possível.



### Eficiência dos conversores de freqüência ( $\eta_{INV}$ )

A carga do conversor de freqüência não tem muita influência na sua eficiência. Em geral, a eficiência é a mesma obtida na freqüência nominal do motor  $f_{M,N}$ , independente do motor fornecer 100% ou 75% do torque nominal no eixo, por exemplo, no caso de cargas parciais.

Isso também significa que a eficiência do conversor de freqüência não se altera mesmo que sejam escolhidas características diferentes de  $U/f$ . No entanto, as características  $U/f$  influenciam a eficiência do motor.

A eficiência é um pouco reduzida quando a freqüência de chaveamento é configurada para um valor superior a 4,5 kHz (parâmetro 411 *Freqüência de chaveamento*). A taxa de eficiência também será ligeiramente reduzida com uma tensão alta de rede (480 V) ou se o cabo do motor tiver mais de 25 m.

### Eficiência do motor ( $\eta_{MOTOR}$ )

A eficiência de um motor conectado ao conversor de freqüência depende da forma senoidal da corrente. Em geral, a eficiência é a mesma do funcionamento da rede. A eficiência do motor depende do tipo de motor.

Em um intervalo de 75 a 100% do torque nominal, a eficiência do motor é praticamente constante, tanto no caso em que ela é controlada pelo conversor de freqüência, como quando funciona diretamente com a tensão da rede.

Em geral, a freqüência de chaveamento não afeta a eficiência dos motores de pequenas dimensões.

### Eficiência do sistema ( $\eta_{SISTEMA}$ )

Para calcular a eficiência do sistema, a eficiência dos conversores de freqüência ( $\eta_{INV}$ ) deve ser multiplicada pela eficiência do motor ( $\eta_{MOTOR}$ ):  
 $\eta_{SISTEMA} = \eta_{INV} \times \eta_{MOTOR}$ .

Com base no gráfico acima, é possível calcular a eficiência do sistema com diferentes cargas.

---

■ **Interferência/harmônicas da rede elétrica**

Um conversor de freqüências adota uma corrente não-senoidal da rede, o que aumenta a corrente de entrada  $I_{RMS}$ . Uma corrente não-senoidal pode ser transformada por meio da análise de Fourier e dividida em correntes senoidais com freqüências diferentes, isto é, correntes harmônicas diferentes  $I_n$  com uma freqüência básica de 50 Hz:

Correntes das harmônicas	$I_1$	$I_5$	$I_7$
Freqüência [Hz]	50	250	350
	0,9	0,4	0,3

As correntes das harmônicas não afetam diretamente o consumo de energia elétrica, porém aumentam as perdas de calor na instalação (transformador, cabos). Conseqüentemente, em instalações com alta porcentagem de carga de retificador, é importante manter as correntes das harmônicas em um nível baixo para não sobrecarregar o transformador e não superaquecer os cabos.

Algumas das correntes das harmônicas podem interferir no equipamento de comunicação ligado ao mesmo transformador ou causar ressonância em conexão com baterias de correção do fator de potência.

---

■ **Fator de potência**

O fator de potência (Pf) é a relação entre  $I_1$  e  $I_{RMS}$ .

O fator de potência para a alimentação trifásica:

$$Pf = \frac{\sqrt{3} \times U \times I_1 \times \cos\phi}{\sqrt{3} \times U \times I_{RMS}}$$

O fator de potência indica até onde o conversor de freqüência impõe uma carga à alimentação de rede. Quanto mais baixo é o fator de potência, mais alto é o  $I_{RMS}$  para a mesma potência em kW. Além disso, um fator de potência alto indica que as variáveis harmônicas de corrente são baixas.

---

**■ Normas EMC genéricas/normas de produtos**

Padrão / ambiente	Residencial, comercial e indústrias leves		Ambiente industrial	
	Conduzido por terminal	Irradiado	Conduzido por terminal	Irradiado
EN 50081-1	Classe B	Classe B		
EN 50081-2			Classe A	Classe A
EN 61800-3 UNRESTRICTED	Classe B	Classe B	Grupo 2	Grupo 2
EN 61800-3 RESTRICTED	Classe A	Classe A	Classe A	Classe A
	Classe A	Classe A	Grupo 2	Grupo 2
			Classe A	Classe A

**■ Emissão EMC**

Os resultados de sistema a seguir são obtidos em um sistema que consiste em um VLT Series 2800

com cabo de controle entelado/blindado, caixa de controle com potenciômetro cabo de motor entelado/blindado e cabo de freio entelado/blindado, além de um LCP2 com cabo.

VLT 2803-2875	Emissão			
	Ambiente industrial		Residencial, comercial e pequenas indústrias	
	EN 55011 classe 1A		EN 55011 classe 1B	
Configuração	Conduzido por cabo 150 kHz - 30 MHz	Irradiado 30 MHz--1 GHz	Conduzido por cabo 150 kHz - 30 MHz	Irradiado 30 MHz--1 GHz
Versão 400 V com filtro 1A RFI	Sim 25 m entelado/blindado	Sim 25 m entelado/blindado	Não	Não
Versão 400 V com filtro 1A RFI (R5: Para rede elétrica de TI)	Sim 5 m entelado/blindado	Sim 5 m entelado/blindado	Não	Não
Versão 200 V com filtro 1A RFI <sup>1</sup> .	Sim 40 m entelado/blindado	Sim 40 m entelado/blindado	Sim 15 m entelado/blindado	Não
Versão 200 V com filtro 1A RFI (R4: Para uso com RCD)	Sim 20 m entelado/blindado	Sim 20 m entelado/blindado	Sim 7 m entelado/blindado	Não
Versão 400 V com filtro 1A+1B RFI	Sim 50 m entelado/blindado	Sim 50 m entelado/blindado	Sim 25 m entelado/blindado	Não
Versão 200 V com filtro 1A+1B RFI <sup>1</sup> .	Sim 100 m entelado/blindado	Sim 100 m entelado/blindado	Sim 40 m entelado/blindado	Não
VLT 2880-2882	Emissão			
	Ambiente industrial		Residencial, comercial e pequenas indústrias	
	EN 55011 classe 1A		EN 55011 classe 1B	
Configuração	Conduzido por cabo 150 kHz - 30 MHz	Irradiado 30 MHz--1 GHz	Conduzido por cabo 150 kHz - 30 MHz	Irradiado 30 MHz--1 GHz
Versão 400 V com filtro 1B RFI	Sim 50	Sim 50	Sim 50	Não

1. Para VLT 2822-2840 3 x 200-240 V aplicam-se os mesmos valores que para a versão 400 V com filtro 1A RFI.

- **EN 55011: Emissão**

Limites e métodos de medição de características de perturbação de rádio de equipamento industrial, científico e médico de alta frequência.

Classe 1A:

Equipamento usado em ambiente industrial.

Classe 1B:

Equipamento usado em áreas com uma rede de alimentação pública (residencial, comercial e pequenas indústrias).



**NOTA!:**

Produto da classe de distribuição restrita para vendas, de acordo com o IEC61800-3. Em um ambiente doméstico, este produto pode causar interferência de rádio e, nesse caso, podem ser necessárias medidas adequadas por parte do usuário.

gerados por desarme de fusíveis principais, acoplamento de baterias de correção do fator de potência, etc.

- **EN 61000-4-6 (IEC 61000-4-6):**

**Modo comum de RF**

Simulação do efeito de equipamento rádio-transmissor ligado aos cabos de conexão.

Consulte o seguinte formulário de imunidade a EMC.

### ■ Imunidade a EMC

Para documentar a imunidade em relação à interferência elétrica, foram feitos os seguintes testes de imunidade em um sistema composto por um conversor de frequências, um cabo de controle blindado/encapado metalicamente e uma caixa de controle com potenciômetro, cabo de motor blindado/encapado metalicamente, cabo de freio blindado/encapado e um LCP2 com cabo.

Os testes foram feitos de acordo com as seguintes normas básicas:

- **EN 61000-4-4 (IEC 61000-4-4): Transitórios de erupção de energia**

Simulação de interferência originada pelo acoplamento com contactores, relés ou dispositivos similares.

- **EN 61000-4-5 (IEC 61000-4-5): Transitórios de impulso de energia**

Simulação de transitórios originados, por exemplo, por relâmpagos próximos a instalações.

- **EN 61000-4-2 (IEC 61000-4-2): Descargas eletrostáticas (ESD)**

Simulação de descargas eletrostáticas provenientes de seres humanos .

- **EN 61000-4-3 (IEC 61000-4-3): Radiação de um campo eletromagnético de entrada, com modulação em amplitude.**

Simulação de efeitos de equipamento de comunicação (rádio difusão e radar), bem como de equipamento de comunicação móvel.

- **Pulso de teste VDE 0160 classe W2: Transitórios na rede elétrica**

Simulação de transitórios de alta energia

<b>Norma básica</b>	Erupção de energia 61000-4-4	Impulso de energia 61000-4-5	ESD 61000-4-2	Irradiado 61000-4-3	Rede elétrica distorção VDE 0160	RF CM tensão <sup>2</sup> 61000-4-6
Critério de aceitação	B	B	B	A		A
Conexão da porta	CM	DM / CM		Campo	DM	CM
Linha		OK / OK				OK
Motor	OK					
Linhas de controle	OK	- / OK <sup>1</sup>				OK
Relé	OK	- / OK				OK
Profibus	OK	- / OK <sup>1</sup>				OK
Interface de sinal <3 m	OK					
Invólucro			OK	OK		
Barramento padrão	OK	- / OK <sup>1</sup>				OK
<b>Especificações básicas</b>						
Linha	2 kV / DCN	2 kV / 4kV				10 Vrms
Motor						10 Vrms
Linhas de controle	2 kV / CCC	2 kV/2 â <sub>1</sub> <sup>1</sup>				10 Vrms
Relé	2 kV / CCC	2 kV/2 â <sub>1</sub> <sup>1</sup>				10 Vrms
Profibus	2 kV / CCC	2 kV/2 â <sub>1</sub> <sup>1</sup>				10 Vrms
Interface de sinal <3 m	2 kV / CCC					
Invólucro			8 kV AD 6 kV CD	10 V/m		
Barramento padrão	2 kV / CCC	2 kV/2 â <sub>1</sub> <sup>1</sup>				10 Vrms

DM: Modo diferencial

CM: Modo comum

CCC: Acoplamento de braçadeira capacitiva (5 kHz)

DCN: Rede de acoplamento direto (5 kHz)

1. Injeção na blindagem do cabo.
2. Braçadeira eletromagnética.

**■ Emissão de corrente harmônica**

Todas as unidades de 380-480 V trifásicas são compatíveis com EN 61000-3-2.

**■ Ambientes agressivos**

Como ocorre com qualquer equipamento eletrônico, um conversor de frequência contém diversos componentes mecânicos e eletrônicos que, de forma variável, estão vulneráveis aos efeitos do meio ambiente.



Conseqüentemente, o conversor de frequência não deve ser instalado em ambientes onde líquidos, partículas ou gases estejam presentes na atmosfera, sob pena de afetar e danificar os sistemas eletrônicos. A menos que sejam adotadas medidas adequadas para proteção do conversor de frequência, pode haver o risco de paradas de funcionamento, o que reduzirá a vida útil da unidade.

Líquidos podem ser transportados pelo ar e condensar no conversor de frequência. Além disso, os líquidos podem facilitar a corrosão galvânica dos componentes e das peças metálicas. Vapor, óleo e salmoura podem causar corrosão nos componentes e peças metálicas. Nessas áreas é recomendável instalar as unidades em gabinetes. No mínimo, os gabinetes devem ser de invólucro IP 54.

Partículas em suspensão, como partículas de poeira, podem causar problemas mecânicos, elétricos e térmicos no conversor de frequência. Os indicadores mais comuns de que há demasiadas partículas na atmosfera são as partículas de poeira em torno do ventilador do conversor de frequência. Nas áreas muito empoeiradas, recomenda-se a instalação das unidades em gabinetes. No mínimo, os gabinetes devem ser de invólucro IP 54.

Gases corrosivos, como compostos de enxôfre, nitrogênio e cloro, junto com umidade e temperatura elevadas, facilitam possíveis processos químicos nos componentes do conversor de frequência. Esses processos químicos rapidamente afetam e danificam os sistemas eletrônicos. Nessas áreas, recomenda-se que a instalação seja feita em gabinetes ventilados, fazendo com que os gases corrosivos sejam mantidos distantes do conversor de frequência.

**NOTA!:**

A instalação de conversores de frequência em ambientes agressivos aumenta o risco de paradas de funcionamento, além de consideravelmente reduzir a vida útil da unidade.

Antes da instalação do conversor de frequência, é necessário verificar se há líquidos, partículas ou gases no ar. Isto pode ser feito pelo exame das instalações existentes no mesmo ambiente. Os indicadores mais comuns de líquidos nocivos transportados pelo ar são a presença de água ou óleo sobre as peças metálicas, ou ainda a existência de corrosão nas partes metálicas. Demasiadas partículas de poeira são normalmente observadas no topo dos gabinetes da instalação e sobre as instalações elétricas existentes. Os indicadores de que há gases corrosivos no ar são trilhas de cobre e extremidades dos cabos escurecidos nas instalações elétricas existentes.

---

**■ Leitura do display****Fr**

O conversor de freqüências mostra a freqüência de saída atual, em Hertz [Hz].

**Io**

O conversor de freqüências mostra a corrente de saída atual, em Amps [A].

**Uo**

O conversor de freqüências mostra a tensão de saída atual em Volt [V].

**Ud**

O conversor de freqüências mostra a tensão do circuito intermediário em Volt [V].

**Po**

O conversor de freqüências mostra a saída calculada em kilowatt [kW].

**notrun**

Esta mensagem será mostrada se for feita uma tentativa para alterar um valor de parâmetro com o motor em funcionamento. Pare o motor para alterar o valor do parâmetro.

**LCP**

Esta mensagem será mostrada se uma unidade de controle LCP 2 estiver instalada e a tecla [QUICK MENU] ou [CHANGE DATA] for ativada. Se houver uma unidade de controle LCP 2 instalada, somente será possível alterar os parâmetros por meio dela.

**Ha**

O conversor de freqüências mostra a freqüência de referência do modo Manual atual, em Hertz (Hz).

**SC**

O conversor de freqüências mostra a freqüência de saída em escala (a freqüência de saída atual x parâmetro 008).

**■ Mensagens de advertências/alarmes**

Uma advertência ou alarme aparecerá no display na forma de um código numérico

**Err. xx.** Uma advertência será mostrada no display até que a falha tenha sido corrigida, ao passo que um alarme continuará a piscar até que a tecla [STOP/RESET] seja ativada. A tabela mostra as diferentes advertências e alarmes, e indica se a falha bloqueia o conversor de freqüência. Após um *Bloqueio de trip* a alimentação da rede elétrica é desligada e a falha corrigida. A alimentação da rede é religada e o conversor de freqüência é reinicializado. O conversor de freqüência agora está pronto. Um *Trip* pode ser reinicializado manualmente de três maneiras:

1. Através da tecla de operação [STOP/RESET].
2. Através de uma entrada digital.
3. Através de uma comunicação serial.

É também possível escolher o reset automático no parâmetro 405 *Função de reset*. Quando aparecer uma cruz na advertência e no alarme, isto pode significar que uma advertência ocorreu antes do alarme. Pode significar também que o usuário pode programar se uma advertência ou alarme aparecerá para uma determinada falha. Por exemplo, isto é possível no parâmetro 128 *Proteção térmica do motor*. Após um tripping, o motor pára por inércia e o alarme e a advertência piscarão no conversor de freqüência, mas se a falha desaparecer, somente o alarme piscará. Após um reset, o conversor de freqüência estará pronto para começar a funcionar novamente.



No.	Descrição	Advertên- cia	Alarme	Trip blo- queado
2	Falha "Live zero" (LIVE ZERO ERROR)	X	X	X
4	Falha de fase (MAINS PHASE LOSS)	X	X	X
5	Advertência de tensão alta (DC LINK VOLTAGE HIGH)	X		
6	Advertência de tensão baixa (DC LINK VOLTAGE LOW)	X		
7	Sobretensão (DC LINK OVERVOLT)	X	X	X
8	Subtensão (DC LINK UNDERVOLT)	X	X	X
9	Sobrecarga no inversor (INVERTER TIME)	X	X	
10	Sobrecarga do motor ( MOTOR, TIME)	X	X	
11	Termistor do motor (MOTOR THERMISTOR)	X	X	
12	Limite de corrente (CURRENT LIMIT)	X	X	
13	Sobrecorrente (OVERCURRENT)	X	X	X
14	Falha de terra (EARTH FAULT)		X	X
15	Falha do modo de comutação (SWITCH MODE FAULT)		X	X
16	Curto-circuito (CURR. SHORT CIRCUIT)		X	X
17	Timeout da comunicação serial (STD BUS TIMEOUT)	X	X	
18	Timeout de bus HPFB (HPFB TIMEOUT)	X	X	
33	Fora da gama de frequência (OUT FREQ RNG/ROT LIM)	X		
34	Falha de comunicação do HPFB (PROFIBUS OPT. FAULT)	X	X	
35	Falha de "inrush" (INRUSH FAULT)		X	X
36	Temperatura muito alta (OVERTEMPERATURE)	X	X	
37-45	Falha interna (INTERNAL FAULT)		X	X
50	AMT não é possível		X	
51	AMT falha re. dados da placa de identificação (AMT TYPE.DATA FAULT)		X	
54	AMT motor errado (AMT WRONG MOTOR)		X	
55	Timeout de AMT (AMT TIMEOUT)		X	
56	AMT advertência durante o AMT (AMT WARN. DURING AMT)		X	
99	Travado (LOCKED)	X		

Indicação por LED	
Advertência	amarelo
Alarme	vermelho
Travado por trip	amarelo e vermelho

**WARNING/ALARM 2: Falha de "Live zero"**

O sinal de tensão ou corrente no terminal 53 ou 60 é 50% menor que o valor predefinido no parâmetro 309 ou 315 *Terminal, escala mínima*.

**WARNING/ALARM 4: Falha de fase**

Ausência de fase na rede elétrica. Verifique a tensão de alimentação para o conversor de frequência. Esta falha só está ativa em alimentações trifásicas. O alarme também pode ocorrer quando a carga está pulsando. Neste caso os pulsos devem ser amortecidos, por exemplo, usando um disco de inércia.

**WARNING 5: Advertência de tensão alta**

Se a tensão do circuito intermediário (UDC) for maior que *Limite superior para aviso de tensão* o conversor de frequência dará um aviso e o motor

continuará a funcionar sem alteração. Se a UDC permanecer acima do limite de aviso de tensão, o inversor desarmará depois de um tempo definido. O tempo depende do dispositivo e está definido para 5 a 10 s. Observação: O conversor de frequência irá desarmar com um alarme 7 (sobretensão). Um aviso de voltagem pode ocorrer quando a tensão da rede conectada for muito alta. Verifique se a tensão de alimentação é adequada para o conversor, consulte *Dados técnicos*. Um alarme de tensão também pode ocorrer se a frequência do motor for reduzida muito rapidamente devido ao tempo de desaceleração ser muito curto.

**WARNING 6: Advertência de tensão baixa**

Se a tensão do circuito intermediário (UDC) for menor que o *Aviso de tensão baixa*, o conversor de frequência dará um aviso e o motor continuará a funcionar sem alteração. Um aviso de voltagem pode ocorrer quando a tensão da rede conectada for muito alta. Verifique se a tensão de alimentação é adequada para o conversor, consulte *Dados técnicos*.

Quando o conversor de frequência é desligado, um breve aviso 6 (e aviso 8) é exibido.

**WARNING/ALARM 7: Sobretensão**

Se a tensão do circuito intermediário (UDC) superar o *Limite de sobretensão* do inversor, ele será desligado até a UDC cair novamente abaixo do limite de sobretensão. Se a UDC permanecer acima do limite de sobretensão, o inversor desarmará após um tempo definido. O tempo depende do dispositivo e está definido para 5 a 10 s. Uma sobretensão na UDC pode ocorrer quando a frequência do motor for reduzida muito rapidamente devido ao tempo de desaceleração ser muito curto. Quando o inversor é desligado, um reajuste do desarme é gerado. Observação: *Aviso de tensão alta* (aviso 5) será assim capaz de gerar um alarme 7.

**WARNING/ALARM 8: Subtensão**

Se a tensão do circuito intermediário (UDC) for menor que o *Limite de subtensão* do inversor, o inversor será desligado até a UDC suba novamente acima do limite de subtensão. Se a UDC permanecer abaixo do *limite de subtensão*, o inversor desarmará depois de um tempo definido. O tempo depende do dispositivo e está definido para 2 - 15 s. Uma subtensão pode ocorrer quando a voltagem de rede conectada for muito baixa. Verifique se a tensão de alimentação é adequada para o conversor, consulte *Dados técnicos*. Quando o conversor de frequência é desligado, um alarme 8 (e alarme 6) é exibido brevemente e um reajuste de trip é gerado. Observação: *Aviso de tensão baixa* (aviso 6) será assim capaz de gerar um alarme 8.

**WARNING/ALARM 9: Sobrecarga do inversor**

A proteção térmica e eletrônica do inversor indica que o conversor de frequência está muito perto do desarme devido a sobrecarga (corrente de saída muito alta durante muito tempo). O contador para proteção eletrônica e térmica do inversor dá um aviso a 98% e desarma a 100% acompanhado de um alarme. O conversor de frequência não pode ser redefinido até que o contador caia abaixo de 90%. Esta falha acontece porque o conversor de frequência ficou sobrecarregado durante muito tempo.

**WARNING/ALARM 10: Sobrecarga do motor**

De acordo com a proteção térmica eletrônica do inversor, o motor está muito quente. No parâmetro 128 o usuário pode selecionar se o conversor de frequência deve emitir um alarme quando o contador atingir 100%. Esta falha é porque o motor esteve com sobrecarga de mais de 100% durante muito

tempo. Verifique se os parâmetros 102-106 do motor estão ajustados corretamente.

**WARNING/ALARM 11: Termistor do motor**

O motor está quente demais ou a conexão termistor/termistor foi desfeita. No parâmetro 128 *Proteção térmica do motor* o usuário pode selecionar se o transformador de frequência emite um aviso ou alarme. Verifique se o termistor PTC está conectado corretamente entre os terminais 18, 19, 27 ou 29 (entrada digital) e terminal 50 (alimentação de < + 10 V).

**WARNING/ALARM 12: Limite de corrente**

A corrente de saída é maior que o valor definido no parâmetro 221 *Limite de corrente LIM*, e o conversor de frequência irá desarmar depois de um tempo definido, selecionado no parâmetro 409 *Sobrecorrente de retardamento de desarme*.

**WARNING/ALARM 13: Sobrecorrente**

O limite da corrente de pico do inversor (aprox. 200% da corrente de saída nominal) foi excedido. O aviso irá durar aprox. 1-2 s e o conversor de frequência irá desarmar e emitir um alarme. Desligue o conversor de frequência e verifique se o eixo do motor pode ser girado e se o tamanho do motor é adequado para o conversor de frequência.

**ALARM 14: Falha de terra**

Há uma descarga das fases de saída para a terra, no cabo entre o conversor de frequência e o motor ou no motor. Desligue o conversor de frequência e remova a falha de aterramento.

**ALARM 15: Falha do modo de comutação**

Falha na fonte de alimentação do modo de comutação (alimentação interna). Entre em contato com o fornecedor

**ALARM: 16: Curto-circuito**

Há um curto-circuito nos terminais do motor ou no próprio motor. Desconecte a alimentação elétrica do conversor de frequência e remova o curto-circuito.

**WARNING/ALARM 17: Tempo limite da comunicação serial**

Não há comunicação serial com o conversor de frequência. O aviso ficará ativo somente quando 514 *Função de tempo limite do barramento* for definido para um valor diferente de OFF. Se o parâmetro 514 *Função de tempo limite do barramento* for definido para *Parar e desarmar* [5], primeiro ele dará um aviso e, em seguida, reduzirá a velocidade e desarmará acompanhado de um

alarme. Parâmetro 513 *Tempo limite do barramento* pode ser aumentado, se necessário.

**WARNING/ALARM 18: Tempo limite do barramento HPFB**

Não há comunicação serial com a placa de opções de comunicação do conversor de frequência. Este aviso estará ativo somente quando o parâmetro 804 *Função de tempo limite do barramento* estiver ajustado para um valor diferente de OFF. Se o parâmetro 804 *Função de tempo limite do barramento* for definido para *Parar e desarmar* [5], primeiro ele dará um aviso e, em seguida, reduzirá a velocidade e desarmará acompanhado de um alarme. O parâmetro 803 *Tempo limite do barramento* pode ser aumentado, se necessário.

**WARNING 33: Fora do intervalo de frequência**

Este aviso fica ativo se a frequência de saída atingiu o *Limite inferior da frequência de saída* (parâmetro 201) ou o *Limite superior da frequência de saída* (parâmetro 202). Se o conversor de frequência estiver em *Regulação de processo, loop fechado* (parâmetro 100) o aviso estará ativo no mostrador. Se o conversor de frequência estiver em modo diferente de *Regulação de processo, loop fechado*, bit 008000 *Fora da faixa de frequência* no status estendido a palavra estará ativa, mas não haverá aviso no mostrador.

**WARNING/ALARM 34: Falha na comunicação do HPFB**

A falha na comunicação só ocorre nas versões do barramento de campo. Com relação ao tipo de alarme, consulte o parâmetro 953 na documentação do barramento de campo.

**ALARM 35: Falha de invasão**

Este alarme ocorre quando o conversor de frequência tiver sido conectado à alimentação da rede demasiadas vezes no intervalo de 1 minuto.

**WARNING/ALARM 36: Sobretemperatura**

Se a temperatura dentro do módulo de força subir acima de 75 - 85 °C (dependendo do dispositivo) o conversor de frequência emitirá um aviso e o motor continuará a funcionar sem alteração. Se a temperatura continuar a subir, a frequência de mudança é reduzida automaticamente. Consulte *Frequência de mudança dependente da temperatura*. Se a temperatura dentro do módulo de força subir acima de 92 - 100 °C (dependendo da unidade) o conversor de frequência desligará. A falha de temperatura não pode ser reajustada até a temperatura cair abaixo de 70 °C. A tolerância é  $\pm 5$  °C. A temperatura pode ser causada pelo seguinte:

- A temperatura ambiente é muito alta.
- O cabo do motor é muito longo.
- A tensão da rede é muito alta.

**ALARM 37-45: Falha interna**

Se ocorrer uma dessas falhas, entre em contato com a Danfoss.

Alarme 37, falha interna número 0: Falha de comunicação entre a placa de controle e BMC.

Alarme 38, falha interna número 1: Falha na Flash EEPROM da placa de controle.

Alarme 39, falha interna número 2: Falha de RAM na placa de controle.

Alarme 40, falha interna número 3: Constante de calibração na EEPROM.

Alarme 41, falha interna número 4: Valores de dados na EEPROM.

Alarme 42, falha interna número 5: Falha no banco de dados de parâmetros do motor.

Alarme 43, falha interna número 6: Falha geral na placa de alimentação.

Alarme 44, falha interna número 7: Versão mínima de software da placa de controle ou BMC.

Alarme 45, falha interna número 8: Falha de E/S (entrada/saída digital, relê ou entrada/saída analógica).



**NOTA!:**

Ao reinicializar depois de um alarme 38-45, o conversor de frequência exibirá um alarme 37. No parâmetro 615 o código de alarme real pode ser lido.

**ALARM 50: AMT impossível**

Pode ocorrer uma das três seguintes possibilidades:

- O Rs calculado está fora dos limites permitidos.
- A corrente do motor em pelo menos uma das fases do motor está muito baixa.
- O motor usado é muito pequeno para que os cálculos do AMT sejam realizados.

**ALARM 51: AMT Falha relativa a dados da placa de identificação**

Há inconsistência entre os dados registrados do motor. dados do motor para a configuração relevante.

**ALARM 52: AMT faltando fase de motor**

A função AMT detectou uma fase de motor faltando.

**ALARM 55: AMT tempo limite**

---

## VLT® da Série 2800

---

Os cálculos estão demorando muito, possivelmente devido a ruído nos cabos do motor.

É feita uma advertência ao conversor de frequência durante a realização do AMT.

**ALARM 56: AMT advertência durante o AMT**

**WARNING 99: Bloqueado**

Vide parâmetro 18.

Limites de alarme/advertência:

	Sem freio	Com freio	Sem freio	Com freio
VLT 2800	1 / 3 x 200 - 240 V	1 / 3 x 200 - 240 V	3 x 380 - 480 V	3 x 380 - 480 V
	[VCC]	[VCC]	[VCC]	[VCC]
Subtensão	215	215	410	410
Advertência de tensão baixa	230	230	440	440
Advertência de tensão alta	385	400	765	800
Sobretensão	410	410	820	820

As tensões informadas são a tensão do circuito intermediário do conversor de frequência com uma

tolerância de  $\pm 5\%$ . A tensão de linha correspondente é a tensão do circuito intermediário dividida por 1,35.

**■ Palavras de aviso, palavras de estado estendido e palavras de alarme**

As palavras de aviso, palavras de estado e palavras de alarme aparecem no display em formato hexadecimal. Se houver vários avisos, palavras de estado ou alarmes, será exibido um total de todos os avisos, palavras de estado ou alarmes. As palavras de aviso, palavras de estado e palavras de alarme também podem ser lidas usando o bus serial nos parâmetros 540, 541 e 538, respectivamente.

Bit (Hex)	Palavras de aviso
000008	Timeout de bus HPFB
000010	Timeout da comunicação serial
000040	Limite de corrente
000080	Termistor do motor
000100	Sobrecarga do motor
000200	Sobrecarga do inversor
000400	Subtensão
000800	Sobretensão
001000	Advertência de tensão baixa
002000	Advertência de tensão alta
004000	Falha de fase
010000	Falha "live zero"
400000	Fora dos limites de frequência
800000	Falha de comunicação do Profibus
40000000	Aviso do modo de comutação
80000000	Alta temperatura no dissipador de calor

Bit (Hex)	Palavras de estado estendidas
000001	Rampa
000002	AMT funcionando
000004	Iniciar avançar/reverso
000008	Desacelerar
000010	Catch-up
000020	Feedback alto
000040	Feedback baixo
000080	Alta corrente de saída
000100	Baixa corrente de saída
000200	Alta frequência de saída
000400	Baixa frequência de saída
002000	Frenagem
008000	Fora dos limites de frequência

Bit (Hex)	Palavras de Alarme
000002	Triplock
000004	Falha de sintonia de AMT
000040	Timeout de bus HPFB
000080	Timeout de bus padrão
000100	Curto-circuito
000200	Falha do modo de comutação
000400	Falha de terra
000800	Sobrecorrente
002000	Termistor do motor
004000	Sobrecarga do motor
008000	Sobrecarga do inversor
010000	Subtensão
020000	Sobretensão
040000	Falha de fase
080000	Falha "live zero"
100000	Temperatura muito alta no dissipador de calor
2000000	Falha de comunicação do Profibus
8000000	Falha de "inrush"
10000000	Falha interna

**■ Dados técnicos gerais**
**Alimentação da rede (L1, L2, L3):**

Tensão de alimentação VLT 2803-2815 220-240 V (N, L1) .....	1 x 220/230/240 V ±10%
Tensão de alimentação do VLT 2803-2840 200-240 V .....	3 x 200/208/220/230/240 V ±10%
Tensão de alimentação do VLT 2805-2882 380-480 V .....	3 x 380/400/415/440/480 V ±10%
Frequência de alimentação .....	50/60 Hz ± 3Hz
Varição máxima da tensão de alimentação .....	± 2,0% da tensão de alimentação nominal
Fator de Potência Real ( $\lambda$ ) .....	0,90 nominal com carga nominal
Fator de potência de deslocamento ( $\cos \varphi$ ) .....	próximo do valor unitário (>0,98)
Número de conexões na entrada de alimentação L1, L2, L3 .....	2 vezes/min.
Valor máx. de curto-circuito .....	100.000 A

Consulte a seção *Condições especiais no Guia de Design*

**Dados de saída (U, V, W):**

Tensão de saída .....	0 - 100% da tensão de alimentação
Frequência de saída .....	0,2 - 132 Hz, 1 - 1000 Hz
Tensão nominal do motor, unidades de 200-240 V .....	200/208/220/230/240 V
Tensão nominal do motor, unidades de 380-480 V .....	380/400/415/440/460/480 V
Frequência nominal do motor .....	50/60 Hz
Chaveamento na saída .....	Ilimitado
Tempos de rampa .....	0,02 - 3600 seg.

**Características do torque:**

Torque inicial (parâmetro 101 Característica do torque = Torque constante) .....	160% em 1 min.*
Torque inicial (parâmetro 101 Característica do torque = Torque variável) .....	160% em 1 min.*
Torque inicial (parâmetro 119 <i>Alto torque inicial</i> ) .....	180% por 0,5 seg.*
Torque de sobrecarga (parâmetro 101 Característica do torque = Torque constante) .....	160%*
Torque de sobrecarga (parâmetro 101 Característica do torque = Torque variável) .....	160%*

\*Porcentagem está relacionada com a corrente nominal do conversor de frequência.

**Cartão de controle, entradas digitais:**

Número de entradas digitais programáveis .....	5
Número de terminal .....	18, 19, 27, 29, 33
Nível de tensão .....	0 - 24 V CC (lógica positiva PNP)
Nível de tensão, lógico '0' .....	< 5 V CC
Nível de tensão, lógico '1' .....	> 10 V CC
Tensão máxima de entrada .....	28 V CC
Resistência de entrada, R <sub>i</sub> (terminais 18, 19, 27, 29) .....	aprox. 4 kΩ
Resistência de entrada, R <sub>i</sub> (terminal 33) .....	aprox. 2 kΩ

Todas as entradas digitais são galvanicamente isoladas da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão. Veja a seção intitulada *Isolação Galvânica*.

**Cartão de controle, entradas analógicas:**

Número de entradas de tensão analógica .....	1
Número do terminal .....	53
Nível de tensão .....	0 - 10 V CC (escalonável)
Resistência de entrada, $R_i$ .....	aprox. 10 k $\Omega$
Tensão máx. ....	20 V
Número de entradas de corrente analógica .....	1
Número do terminal .....	60
Nível de corrente .....	0/4 - 20 mA (escalonável)
Resistência de entrada, $R_i$ .....	aprox. 300 $\Omega$
Corrente máx. ....	30 mA
Resolução das entradas analógicas .....	10 bits
Precisão das entradas analógicas .....	Erro máx. 1% da escala total
Intervalo de varredura .....	13,3 msec

*As entradas analógicas são galvanicamente isoladas da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão. Veja a seção intitulada Isolação Galvânica.*

**Cartão de controle, entradas de pulso:**

Número de entradas programáveis de pulsos .....	1
Número do terminal .....	33
Frequência máx. no terminal 33 .....	67,6 kHz (Push-pull)
Frequência máx. no terminal 33 .....	5 kHz (coletor aberto)
Frequência mín. no terminal 33 .....	4 Hz
Nível de tensão .....	0 - 24 V CC (lógica positiva PNP)
Nível de tensão, lógico '0' .....	< 5 V CC
Nível de tensão, lógico '1' .....	> 10 V CC
Tensão máxima de entrada .....	28 V CC
Resistência de entrada, $R_i$ .....	aprox. 2 k $\Omega$
Intervalo de varredura .....	13,3 msec
Resolução .....	10 bits
Precisão (100 Hz- 1 kHz) terminal 33 .....	Erro máx: 0,5% da escala total
Precisão (1 kHz - 67,6 kHz) terminal 33 .....	Erro máx: 0,1% da escala total

*A entrada de pulso (terminal 33) está galvanicamente isolada da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão. Consulte a seção intitulada Isolação Galvânica.*

**Cartão de controle, saída digital/frequência:**

Número de saídas digitais/pulso programáveis .....	1
Número do terminal .....	46
Nível da tensão na saída digital/frequência .....	0 - 24 V CC (O.C PNP)
Corrente máx. de saída na saída digital/frequência .....	25 mA.
Carga máx. na saída digital/frequência .....	1 k $\Omega$
Capacitância máx. na saída de frequência .....	10 nF
Frequência mínima de saída na saída de frequência .....	16 Hz
Frequência máxima de saída na saída de frequência .....	10 kHz
Precisão na saída de frequência .....	Erro máx.: 0,2 % da escala total
Resolução na saída de frequência .....	10 bits

*A saída digital é galvanicamente isolada da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão. Veja a seção intitulada Isolação Galvânica.*

**Cartão de controle, saída analógica:**

Número de saídas analógicas programáveis .....	1
Número do terminal .....	42
Faixa atual na saída analógica .....	0/4 - 20 mA
Carga máxima na saída analógica .....	500 Ω
Precisão na saída analógica .....	Erro máx.: 1,5 % da escala total
Resolução na saída analógica .....	10 bits

*A saída analógica é galvanicamente isolada da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão. Veja a seção intitulada Isolação Galvânica.*

**Cartão de controle, alimentação de 24 V CC:**

Número do terminal .....	12
Carga máx. ....	130 mA

*A alimentação de 24 V CC é galvanicamente isolada da tensão de alimentação (PELV), mas tem o mesmo potencial que as entradas e saídas digitais e analógicas. Veja a seção intitulada Isolação Galvânica.*

**Cartão de controle, alimentação de 10 V CC:**

Número do terminal .....	50
Tensão de saída .....	10,5 V ±0,5 V
Carga máx. ....	15 mA

*A alimentação de 10 V CC é galvanicamente isolada da tensão de alimentação (PELV) e de outros terminais de alta tensão. Veja a seção intitulada Isolação Galvânica.*

**Cartão de controle, comunicação serial RS 485:**

Número do terminal .....	68 (TX+, RX+), 69 (TX-, RX-)
Terminal número 67 .....	+5 V
Terminal número 70 .....	Comum aos terminais 67, 68 e 69

*Isolamento galvânico total. Consulte a seção Isolamento Galvânico.  
Para unidades DeviceNet, consulte o manual do DeviceNet do VLT 2800, MG.90.BX.YY.*

**Saídas do relé:**

Número de saídas programáveis de relés .....	1
Número do terminal, cartão de controle .....	1-3 (aberto), 1-2 (fechado)
Carga máx. terminal (CA) em 1-3, 1-2, cartão de controle .....	240 V CA, 2 A
Carga mín. terminal em 1-3, 1-2, cartão de controle .....	24 V CC 10 mA, 24 V CA 100 mA

*O contato do relé está separado do resto do circuito através de uma isolação reforçada.  
Veja a seção intitulada Isolação Galvânica.*

**Comprimentos dos cabos e seções transversais:**

Comprimento máx. do cabo do motor, cabo blindado .....	40 m
Comprimento máx. do cabo do motor, cabo não-blindado .....	75 m
Comprimento máx. do cabo do motor, cabo blindado e bobina do motor .....	100 m
Comprimento máx. do cabo do motor, cabo não-blindado e bobina do motor .....	200 m
Comprimento máx. do cabo do motor, cabo blindado e filtro RFI/1B .....	200 V, 100 m
Comprimento máx. do cabo do motor, cabo blindado e filtro RFI/1B .....	400 V, 25 m
Comprimento máx. do cabo do motor, cabo blindado e filtro RFI 1B/LC .....	400 V, 25 m

*Seção transversal máx. para o motor, veja a próxima seção.*

Seção transversal máx. para os cabos de controle, fio rígido .....	1,5 mm <sup>2</sup> /16 AWG (2 x 0,75 mm <sup>2</sup> )
Seção transversal máx. para os cabos de controle, fio flexível .....	1 mm <sup>2</sup> /18 AWG
Seção transversal máx. para os cabos de controle, cabo com núcleo interno .....	0,5 mm <sup>2</sup> /20 AWG

**Ao compatibilizar-se com o EN 55011 1A e o EN 55011 1B, em determinados casos o cabo do motor deve ser reduzido. Ver emissão CEM.**



**Características de controle:**

---

Faixa de frequência .....	0,2 - 132 Hz, 1 - 1000 Hz
Resolução da frequência de saída .....	0,013 Hz, 0,2 - 1000 Hz
Precisão da repetição de <i>Partida/parada precisa</i> (terminais 18, 19) .....	≤ ± 0,5 mseg
Tempo de resposta do sistema (terminais 18, 19, 27, 29, 33) .....	≤ 26,6 mseg
Faixa de controle da velocidade (malha aberta) .....	1:15 da velocidade síncrona
Faixa de controle da velocidade (malha fechada) .....	1:120 da velocidade síncrona
Precisão da velocidade (malha aberta) .....	90 - 3600 rpm: Erro máx de ±23 rpm
Precisão da velocidade (malha fechada) .....	30 - 3600 rpm: Erro máx de ±7,5 rpm

*Todas as características de controle são baseadas em um motor assíncrono de 4 pólos*

**Características externas:**

---

Invólucro .....	IP 20
Invólucro com opções .....	NEMA 1
Teste de vibração .....	0,7 g
Umidade relativa máxima .....	5% - 93% durante a operação
Temperatura ambiente .....	Max. 45 °C (média de 24 horas: máximo de 40 °C)
<i>"Derating" para temperatura ambiente alta - consulte as condições especiais no Guia de Design</i>	
Temperatura ambiente mín. em operação plena .....	0 °C
Temperatura ambiente mín. em desempenho reduzido .....	- 10 °C
Temperatura durante o armazenamento/transporte .....	-25 - +65/70 °C
Altitude máx. acima do nível do mar .....	1.000 m
<i>"Derating" para alta pressão atmosférica - consulte as condições especiais no Guia de Design</i>	
Normas EMC, Emissão .....	EN 50081-2, EN 61800-3, EN 55011
Normas EMC, Imunidade .....	EN 50082-1/2, EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6, EN 61800-3

*Consulte a seção sobre condições especiais no Guia de Design*

**Salvaguardas:**

- 
- Proteção térmica eletrônica do motor contra sobrecarga.
  - Um monitoramento da temperatura do dissipador de calor garante que o conversor de frequência desligará se a temperatura chegar a 100 °C. Uma sobrecarga de temperatura não pode ser reinicializada até que a temperatura do dissipador de calor fique abaixo de 70 °C.
  - O conversor de frequência é protegido contra curto-circuitos nos terminais U, V, W do motor.
  - Se estiver faltando uma fase da alimentação da rede, o conversor de frequência desligará.
  - Um monitoramento da tensão do circuito intermediário assegura que o conversor de frequência desligue, caso essa tensão esteja mais baixa ou mais alta.
  - O conversor de frequência é protegido contra falha de aterramento nos terminais U, V, W do motor.

**■ Dados técnicos, alimentação de rede 1 x 220 - 240 V/3 x 200-240V**

De acordo com normas internacionais		Tipo	2803	2805	2807	2811	2815	2822	2840
	Corrente de saída (3 x 200-240V)	$I_{INV}$ [A]	2.2	3.2	4.2	6.0	6.8	9.6	16
		$I_{MAX}$ (60s) [A]	3.5	5.1	6.7	9.6	10.8	15.3	25.6
	Potência de saída (230 V)	$S_{INV}$ [KVA]	0.9	1.3	1.7	2.4	2.7	3.8	6.4
	Potência de eixo típica	$P_{M,N}$ [kW]	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3.7
	Potência de eixo típica	$P_{M,N}$ [HP]	0.5	0.75	1.0	1.5	2.0	3.0	5.0
	Seção transversal máx. do cabo, motor	[mm <sup>2</sup> /AWG] <sup>1)</sup>	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
	Corrente de entrada (1 x 220-240 V)	$I_{L,N}$ [A]	5.9	8.3	10.6	14.5	15.2	-	-
		$I_{L,MAX}$ (60s) [A]	9.4	13.3	16.7	23.2	24.3	-	-
	Corrente de entrada (3 x 200-240 V)	$I_{L,N}$ [A]	2.9	4.0	5.1	7.0	7.6	8.8	14.7
		$I_{L,MAX}$ (60s) [A]	4.6	6.4	8.2	11.2	12.2	14.1	23.5
	Seção transversal máx. do cabo, potência	[mm <sup>2</sup> /AWG] <sup>1)</sup>	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
	Pré-fusíveis máx.	IEC/UL <sup>2)</sup> [A]	20/20	20/20	20/20	20/20	20/20	20/20	25/25
	Eficiência <sup>3)</sup>	[%]	95	95	95	95	95	95	95
	Perda de energia a 100% de carga	[W]	24	35	48	69	94	125	231
	Peso	[kg]	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0	3,7	6.0
	Invólucro <sup>4)</sup>	tipo	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20

1. American Wire Gauge. A seção transversal máxima do cabo é a maior seção transversal que pode ser conectada aos terminais. Obedeça sempre as normas nacional e local.
2. Deve-se utilizar pré-fusíveis do tipo gG para instalações, de acordo com as normas IEC. Para manter a conformidade com o UL/cUL, devem ser usados pré-fusíveis do tipo Bussmann KTN-R 200 V, KTS-R 500 V ou Ferraz Shawmut, tipo ATMR (máx. 30 A). Os fusíveis devem ser colocados para proteção de um circuito capaz de fornecer no máximo 100.000 amps RMS (simétricos) e tensão máxima de 500 V.
3. Medido com um cabo de motor blindado/encapado metalicamente de 25 m com carga e frequência nominais .
4. IP20 é o padrão para o VLT 2805-2875, enquanto NEMA 1 é uma opção.

**■ Dados técnicos, alimentação de rede 3 x 380 - 480 V**

De acordo com normas internacionais		Tipo	2805	2807	2811	2815	2822	2830
	Corrente de saída (3 x 380-480V)	$I_{INV}$ [A]	1.7	2.1	3.0	3.7	5.2	7.0
		$I_{MAX}$ (60s) [A]	2.7	3.3	4.8	5.9	8.3	11.2
	Potência de saída (400 V)	$S_{INV}$ [KVA]	1.1	1.7	2.0	2.6	3.6	4.8
	Potência de eixo típica	$P_{M,N}$ [kW]	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3.0
	Potência de eixo típica	$P_{M,N}$ [HP]	0.75	1.0	1.5	2.0	3.0	4.0
	Seção transversal máx. do cabo, motor	[mm <sup>2</sup> /AWG] <sup>1)</sup>	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
<hr/>								
	Corrente de entrada (3 x 380-480 V)	$I_{L,N}$ [A]	1.6	1.9	2.6	3.2	4.7	6.1
		$I_{L,MAX}$ (60s)[A]	2.6	3.0	4.2	5.1	7.5	9.8
	Seção transversal máx. do cabo, potência	[mm <sup>2</sup> /AWG] <sup>1)</sup>	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10	4/10
	Pré-fusíveis máx.	IEC/UL <sup>2)</sup> [A]	20/20	20/20	20/20	20/20	20/20	20/20
	Eficiência <sup>3)</sup>	[%]	96	96	96	96	96	96
	Perda de energia a 100% de carga	[W]	28	38	55	75	110	150
	Peso	[kg]	2.1	2.1	2.1	2.1	3.7	3.7
	Invólucro <sup>4)</sup>	tipo	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20	IP 20
	<hr/>							
De acordo com normas internacionais		Tipo	2840	2855	2875	2880	2881	2882
	Corrente de saída (3 x 380-480V)	$I_{INV}$ [A]	9.1	12	16	24	32.0	37.5
		$I_{MAX}$ (60s) [A]	14.5	19.2	25.6	38.4	51.2	60.0
	Potência de saída (400 V)	$S_{INV}$ [KVA]	6.3	8.3	11.1	16.6	22.2	26.0
	Potência de eixo típica	$P_{M,N}$ [kW]	4.0	5.5	7.5	11.0	15.0	18.5
	Potência de eixo típica	$P_{M,N}$ [HP]	5.0	7.5	10.0	15.0	20.0	25.0
	Seção transversal máx. do cabo, motor	[mm <sup>2</sup> /AWG] <sup>1)</sup>	4/10	4/10	4/10	16/6	16/6	16/6
<hr/>								
	Corrente de entrada (3 x 380-480 V)	$I_{L,N}$ [A]	8.1	10.6	14.9	24.0	32.0	37.5
		$I_{L,MAX}$ (60s)[A]	13.0	17.0	23.8	38.4	51.2	60
	Seção transversal máx. do cabo, potência	[mm <sup>2</sup> /AWG] <sup>1)</sup>	4/10	4/10	4/10	16/6	16/6	16/6
	Pré-fusíveis máx.	IEC/UL <sup>2)</sup> [A]	20/20	25/25	25/25	50/50	50/50	50/50
	Eficiência <sup>3)</sup>	[%]	96	96	96	97	97	97
	Perda de energia a 100% de carga	[W]	200	275	372	412	562	693
	Peso	[kg]	3.7	6.0	6.0	18.5	18.5	18.5
	Invólucro <sup>4)</sup>	tipo	IP20	IP20	IP20	IP20/ NEMA 1	IP20/ NEMA 1	IP20/ NEMA 1

1. American Wire Gauge. A seção transversal máxima do cabo é a maior seção transversal que pode ser conectada aos terminais. Obedeça sempre as normas nacional e local.

2. Deve-se utilizar pré-fusíveis do tipo gG para instalações, de acordo com as normas IEC. Para manter a conformidade com o UL/cUL, devem ser usados pré-fusíveis do tipo Bussmann KTN-R 200 V, KTS-R 500 V ou Ferraz Shawmut, tipo ATMR (máx. 30 A). Os fusíveis devem ser

colocados para proteção de um circuito capaz de fornecer no máximo 100.000 amps RMS (simétricos) e tensão máxima de 500 V.

3. Medido com um cabo de motor blindado/encapado metalicamente de 25 m com carga e frequência nominais .

4. IP20 é o padrão para o VLT 2805-2875, enquanto NEMA 1 é uma opção.

**■ Literatura disponível****■ Fornecido com a unidade**

Veja abaixo uma lista da literatura disponível para o VLT 2800. Note que pode haver variações de um país para o seguinte.

Fornecido com a unidade:

Manual de operação ..... MG.28.AX.YY

**Literatura variada para o VLT 2800:**

Guia de Projeto ..... MG.28.EX.YY

Folha de Dados ..... MD.28.AX.YY

**Instruções para o VLT 2800:**

LCP remote-mounting kit ..... MI.56.AX.51

Filter instruction ..... MI.28.B1.02

VLT 2800 DeviceNet cable ..... MI.28.F1.02

Cold plate ..... MI.28.D1.02

Precise stop ..... MI.28.C1.02

**Comunicação com o VLT 2800:**

Manual do Profibus ..... MG.90.AX.YY

Manual do DeviceNet do VLT 2800 ..... MG.90.BX.YY

*X = número da versão*

*YY = versão do idioma*

---

**■ Lista de parâmetros com as configurações de fábrica**

PNU #	Descrição do Parâmetro	Configuração de fábrica	4-setup	Conv. índice	Dados tipo
001	Idioma	Inglês	Não	0	5
002	Operação local/remota	Controlada-remotamente	Sim	0	5
003	Referência local	000,000.000	Sim	-3	4
004	Setup ativo	Setup 1	Não	0	5
005	Setup de programação	Setup ativo	Não	0	5
006	Cópia do Setup	Nenhuma cópia	Não	0	5
007	Cópia via LCP	Nenhuma cópia	Não	0	5
008	Escala do display	1.00	Sim	-2	6
009	Leitura grande do display	Frequência [Hz]	Sim	0	5
010	Linha pequena 1.1 do display	Referência [%]	Sim	0	5
011	Linha pequena 1.2 do display	Corrente do motor [A]	Sim	0	5
012	Linha pequena 1.3 do display	Potência [kW]	Sim	0	5
013	Controle local	Controle remoto como no par. 100	Sim	0	5
014	Parada local/reset	Ativo	Sim	0	5
015	Jog local	Inativo	Sim	0	5
016	Reversão local	Inativo	Sim	0	5
017	Reset local de desarme	Ativo	Sim	0	5
018	Bloqueio de alteração dos dados	Não bloqueado	Sim	0	5
019	Status operacionais durante a energização	Parada forçada, utilize a ref. gravada	Sim	0	5
020	Travar para modo Manual	Ativo	Não	0	5
024	Menu rápido definido pelo usuário	Inativo	Não	0	5
025	Setup do Menu Rápido	000	Não	0	6

**4-Setup:**

'Sim' significa que o parâmetro pode ser programado individualmente em cada um dos quatro Setups, ou seja, o mesmo parâmetro poderá ter quatro valores de dados diferentes. 'Não' significa que o valor de dados será o mesmo em todos os Setups.

**Índice de conversão:**

Este número refere-se a um valor de conversão a ser usado durante a gravação ou leitura via comunicação serial com um conversor de frequências.

Consulte *Característica dos dados em Comunicação serial*, no *Guia de Design*.

**Tipo de dados:**

O tipo dos dados mostra o tipo e o comprimento do telegrama.

Tipo dos dados	Descrição
3	Número inteiro 16
4	Número inteiro 32
5	8 sem sinal
6	16 sem sinal
7	32 sem sinal
9	Seqüência de texto

PNU #	Descrição do Parâmetro	Configuração de fábrica	4-setup	Conv. índice	Tipo de dados
100	Configuração	Reg. velocidade, malha aberta	Sim	0	5
101	Características do torque	Torque constante	Sim	0	5
102	Potência do motor, $P_{M,N}$	depende da unidade	Sim	1	6
103	Tensão do motor $U_{M,N}$	depende da unidade	Sim	-2	6
104	Frequência do motor, $f_{M,N}$	50 Hz	Sim	-1	6
105	Corrente do motor, $I_{M,N}$	depende do motor selecionado	Sim	-2	7
106	Velocidade nominal do motor	depende do par. 102	Sim	0	6
107	Ajuste automático do motor	Otimização desligada	Sim	0	5
108	Resistência do estator $R_s$	depende do motor selecionado	Sim	-3	7
109	Reatância do estator $X_s$	depende do motor selecionado	Sim	-2	7
117	Amortecimento de ressonância	OFF	Sim	0	6
119	Torque de partida alto	0,0 s	Sim	-1	5
120	Retardo de partida	0,0 s	Sim	-1	5
121	Função da partida	Parada por inércia em ret. partida	Sim	0	5
122	Função na parada	Parada por inércia	Sim	0	5
123	Freq. mií. para ativação de par. 122	0,1 Hz	Sim	-1	5
126	Tempo de frenagem CC	10 s	Sim	-1	6
127	Frequência de acoplamento do freio CC	OFF	Sim	-1	6
128	Proteção térmica do motor	Sem proteção	Sim	0	5
130	Frequência de partida	0,0 Hz	Sim	-1	5
131	Tensão na partida	0,0 V	Sim	-1	6
132	Tensão do freio CC	0%	Sim	0	5
133	Tensão de partida	depende da unidade	Sim	-2	6
134	Compensação da carga	100 %	Sim	-1	6
135	Relação U/f	depende da unidade	Sim	-2	6
136	Compensação de escorregamento	100 %	Sim	-1	3
137	Tensão de suporte CC	0%	Sim	0	5
138	Valor de corte do freio	3,0 Hz	Sim	-1	6
139	Frequência de acionamento do freio	3,0 Hz	Sim	-1	6
140	Corrente, valor mínimo	0%	Sim	0	5
142	Reatância de fuga	depende do motor selecionado	Sim	-3	7
143	Controle do ventilador interno	Automático	Sim	0	5
144	Fator do freio CA	1.30	Sim	-2	5
146	Vetor da tensão de reset	Desligado	Sim	0	5

NPAR	Parâmetro descrição	Programação de fábrica	4-setup	Índice de conv	Tipo de dado
200	Gama da freqüência de saída	Clockwise only, 0-132 Hz	Sim	0	5
201	Freqüência de saída, limite mínimo $f_{MIN}$	0,0 Hz	Sim	-1	6
202	Freqüência de saída, limite máximo $f_{MAX}$	132 Hz	Sim	-1	6
203	Gama de referência	Min ref.-Max ref.	Sim	0	5
204	Referência mínima $Ref_{MIN}$	0,000 Hz	Sim	-3	4
205	Referência máxima $Ref_{MAX}$	50,000 Hz	Sim	-3	4
206	Tipo de rampa	Linear	Sim	0	5
207	Tempo de aceleração 1	3,00 seg.	Sim	-2	7
208	Tempo de desaceleração 1	3,00 seg.	Sim	-2	7
209	Tempo de aceleração 2	3,00 seg.	Sim	-2	7
210	Tempo de desaceleração 2	3,00 seg.	Sim	-2	7
211	Tempo de rampa para o jog	3,00 seg.	Sim	-2	7
212	Tempo de parada rápida	3,00 seg.	Sim	-2	7
213	Freqüência de jog	10,0 Hz	Sim	-1	6
214	Função de referência	Sum	Sim	0	5
215	Referência pré-ajustada 1	0,00%	Sim	-2	3
216	Referência pré-ajustada 2	0,00%	Sim	-2	3
217	Referência pré-ajustada 3	0,00%	Sim	-2	3
218	Referência pré-ajustada 4	0,00%	Sim	-2	3
219	Referência Catch up/Slow down	0,00%	Sim	-2	6
221	Limite de corrente	160 %	Sim	-1	6
223	Advert. Baixa corrente	0,0 A	Sim	-1	6
224	Advert. Alta corrente	$I_{MAX}$	Sim	-1	6
225	Advert. Baixa freqüência	0,0 Hz	Sim	-1	6
226	Advert. Alta freqüência	132,0 Hz	Sim	-1	6
227	Advert. Baixo Feedback	-4000,000	Sim	-3	4
228	Advert. Alto feedback	4000,000	Sim	-3	4
229	Freqüência de bypass, largura de faixa	0 Hz (OFF)	Sim	0	6
230	Freqüência de bypass 1	0,0 Hz	Sim	-1	6
231	Freqüência de bypass 2	0,0 Hz	Sim	-1	6

PNU #	Descrição do Parâmetro	Configuração de fábrica	4-setup	Conv. índice	Tipo de dados
302	Entrada digital, term. 18	Partida	Sim	0	5
303	Entrada digital, term. 19	Inversão	Sim	0	5
304	Entrada digital, term. 27	Reset e parada por inércia inversão	Sim	0	5
305	Entrada digital, term. 29	Jog	Sim	0	5
307	Entrada digital, term. 33	Sem função	Sim	0	5
308	Term. 53, tensão de entrada analógica	Referência	Sim	0	5
309	Term. 53, escala mín	0,0 V	Sim	-1	6
310	Term. 53, escala máx	10,0 V	Sim	-1	6
314	Term. 60, corrente de entrada analógica	Sem função	Sim	0	5
315	Term. 60, escala mín	0,0 mA	Sim	-4	6
316	Term. 60, escala máx	20,0 mA	Sim	-4	6
317	Tempo esgotado	10 s	Sim	-1	5
318	Função após a expiração do tempo	Sem função	Sim	0	5
319	Term. 42, saída analógica	0-I <sub>MAX</sub> = 0-20 mA	Sim	0	5
323	Saída do relé	Controle preparado	Sim	0	5
327	Ref. de pulso/FB	5.000 Hz	Sim	0	7
341	Term. 46 saída digital	Controle preparado	Sim	0	5
342	Term. 46 Saída de pulso máx.	5.000 Hz	Sim	0	6
343	Função de parada precisa	Parada de rampa de velocidade normal	Sim	0	5
344	Valor do contador	100.000 pulsos	Sim	0	7
349	Atraso da comp velocidade	10 ms	Sim	-3	6

#### 4-Setup:

'Sim' significa que o parâmetro pode ser programado individualmente em cada um dos quatro Setups, ou seja, o mesmo parâmetro poderá ter quatro valores de dados diferentes. 'Não' significa que o valor de dados será o mesmo em todas os Setups.

#### Índice de conversão:

Este número refere-se a um valor de conversão a ser usado durante a gravação ou leitura via comunicação serial com um conversor de frequências. Consulte *Característica dos dados em Comunicação serial*, no *Guia de Design*.

#### Tipo dos dados:

O tipo dos dados mostra o tipo e o comprimento do telegrama.

Tipo dos dados	Descrição
3	Número inteiro 16
4	Número inteiro 32
5	8 sem sinal
6	16 sem sinal
7	32 sem sinal
9	Seqüência de texto



PNU #	Descrição do Parâmetro	Configuração de fábrica	4-setup	Conv. índice	Tipo de dados
400	Função de Frenagem	Depende do tipo da unidade	Não	0	5
405	Função de reset	Reset manual	Sim	0	5
406	Tempo de reinicialização aut.	5 s	Sim	0	5
409	Sobrecorrente do atraso de desarme	Off (61 s)	Sim	0	5
411	Frequência de chaveamento	4,5 kHz	Sim	0	6
412	Frequência da portadora var.	Sem filtro LC	Sim	0	5
413	Fator de sobremodulação	Ligado	Sim	0	5
414	Feedback mín.	0.000	Sim	-3	4
415	Feedback máx.	1500.000	Sim	-3	4
416	Unidades de processo	Sem unidade	Sim	0	5
417	Ampl.prop. PID de velocidade	0.010	Sim	-3	6
418	Integra. PID de velocidade	100 ms	Sim	-5	7
419	Tempo de diferenciação do PID de velocidade	20,00 ms	Sim	-5	7
420	Amplificação dif. PID de velocidade limite	5.0	Sim	-1	6
421	Filtro passa baixa do PID de velocidade	20 ms	Sim	-3	6
423	Tensão U1	par. 103	Sim	-1	6
424	Frequência F1	Par. 104	Sim	-1	6
425	Tensão U2	par. 103	Sim	-1	6
426	Frequência F2	par. 104	Sim	-1	6
427	Tensão U3	par. 103	Sim	-1	6
428	Frequência F3	par. 104	Sim	-1	6
437	Proc. No/inv. PID	Normal	Sim	0	5
438	Proc. Anti wind. PID	Ativo	Sim	0	5
439	Proc. Frequência de partida do PID	Par. 201	Sim	-1	6
440	Proc. Partida do PID Ampl.proporcional	0.01	Sim	-2	6
441	Proc. Tempo de integração do PID	Desligado (9999,99 s)	Sim	-2	7
442	Proc. Tempo de diferencial do PID	Desligado (0,00 s).	Sim	-2	6
443	Proc. Limite ampl.dif.PID	5.0	Sim	-1	6
444	Proc. Tempo do filtro passa baixa do PID	0,02 s	Sim	-2	6
445	Início rápido	Não é possível	Sim	0	5
451	Fator de avanço do PID de velocidade	100%	Sim	0	6
452	Intervalo do controlador	10 %	Sim	-1	6
456	Redução da tensão de freio		Sim	0	5
461	Conversão de feedback	Linear	Sim	0	5

NPAR	Parâmetro descrição	Programação de fábrica	4-setup	Índice de conv	Tipo de dado
500	Address	1	No	0	5
501	Baudrate	9600 Baud	No	0	5
502	Coasting stop	Logic or	Yes	0	5
503	Quick stop	Logic or	Yes	0	5
504	DC brake	Logic or	Yes	0	5
505	Start	Logic or	Yes	0	5
506	Reversing	Logic or	Yes	0	5
507	Selection of Setup	Logic or	Yes	0	5
508	Selection of preset ref.	Logic or	Yes	0	5
509	Bus jog 1	10.0 Hz	Yes	-1	6
510	Bus jog 2	10.0 Hz	Yes	-1	6
512	Telegram profile	FC protocol	Yes	0	5
513	Bus time interval	1 sec.	Yes	0	5
514	Bus time interval function	Off	Yes	0	5
515	Data readout: Reference %		No	-1	3
516	Data readout: Reference [unit]		No	-3	4
517	Data readout: Feedback [unit]		No	-3	4
518	Data readout: Frequency		No	-1	3
519	Data readout: Frequency x scaling		No	-1	3
520	Data readout: Motor current		No	-2	7
521	Data readout: Torque		No	-1	3
522	Data readout: Power [kW]		No	1	7
523	Data readout: Power [HP]		No	-2	7
524	Data readout: Motor voltage [V]		No	-1	6
525	Data readout: DC link voltage		No	0	6
526	Data readout: Motor thermal load		No	0	5
527	Data readout: Inverter thermal load		No	0	5
528	Data readout: Digital input		No	0	5
529	Data readout: Analogue input, term. 53		No	-1	5
531	Data readout: Analogue input, term. 60		No	-4	5
532	Data readout: Pulse reference		No	-1	7
533	Data readout: External reference		No	-1	6
534	Data readout: Status word		No	0	6
537	Data readout: Inverter temperature		No	0	5
538	Data readout: Alarm word		No	0	7
539	Data readout: Control word		No	0	6
540	Data readout: Warning word		No	0	7
541	Data readout: Extended status word		No	0	7
544	Data readout: Pulse count		No	0	7

PNU #	Descrição do Parâmetro	Configuração de fábrica	4-setup	Conv. índice	Tipo de dados
600	Horas de funcionamento		Não	73	7
601	Horas de execução		Não	73	7
602	Medidor de kWh		Não	2	7
603	Número de ativações		Não	0	6
604	Número de superaquecimentos		Não	0	6
605	Número de sobretensão		Não	0	6
615	Registro de defeitos: Código do defeito		Não	0	5
616	Registro de defeitos: Tempo		Não	0	7
617	Registro de defeitos: Valor		Não	0	3
618	Reset do medidor de kWh	Nenhum reset	Não	0	7
619	Reset do contador de horas de execução	Nenhum reset	Não	0	5
620	Modo operacional	Operação normal	Não	0	5
621	Nameplate: Tipo de unidade		Não	0	9
624	Nameplate: Versão do software		Não	0	9
625	Nameplate: N° de identificação do LCP		Não	0	9
626	Nameplate: N° de identificação do banco de dados		Não	-2	9
627	Nameplate: Versão das seções de potência		Não	0	9
628	Nameplate: Tipo de opção da aplicação		Não	0	9
630	Nameplate: Tipo de opção de comunicação		Não	0	9
632	Nameplate: Identificação do software BMC		Não	0	9
634	Nameplate: Identificação da unidade para comunicação		Não	0	9
635	Nameplate: N° da seção do software		Não	0	9
640	Versão do software		Não	-2	6
641	Identificação do software BMC		Não	-2	6
642	Identificação do cartão de potência		Não	-2	6

#### 4-Setup:

'Sim' significa que o parâmetro pode ser programado individualmente em cada um dos quatro Setups, ou seja, o mesmo parâmetro poderá ter quatro valores de dados diferentes. 'Não' significa que o valor de dados será o mesmo em todas os Setups.

#### Índice de conversão:

Este número refere-se a um valor de conversão a ser usado durante a gravação ou leitura via comunicação serial com um conversor de frequências.

Consulte *Característica dos dados em Comunicação serial*, no *Guia de Design*.

#### Tipo dos dados:

O tipo dos dados mostra o tipo e o comprimento do telegrama.

Tipo dos dados	Descrição
3	Número inteiro 16
4	Número inteiro 32
5	8 sem sinal
6	16 sem sinal
7	32 sem sinal
9	Seqüência de texto

"		Conexão do motor .....	50
"Derating" devido à baixa velocidade de funcionamento .....	136	Conexão do relé .....	55
"Derating" devido à pressão atmosférica .....	136	Conexão do terra .....	52
"Derating" para cabos longos de motor.....	136	Configuração do Setup.....	61
<b>A</b>		Control word .....	119
Aceleração/desaceleração .....	57	Controlador de PID - controle de processo de malha fechada	59
Acessórios para o VLT 2800.....	22	Controle de processo, malha fechada .....	69
Advertência de altatensão .....	42	Controle de velocidade, malha aberta .....	69
Advertência geral .....	4	Controle de velocidade, malha fechada .....	69
Ajuste automático do motor.....	71	Controle normal/inverso .....	107
Ajuste automático do motor.....	31	Conversão de feedback.....	110
Alimentação de rede.....	153	Corrente de fuga à terra .....	134
Ambientes agressivos .....	142	Corrente do motor .....	70
Amortecimento de ressonância.....	72	Corrente, valor mínimo .....	78
As funções de advertência .....	86	Curto circuito.....	135
Aterramento.....	42	<b>D</b>	
Aterramento de cabos de controle blindados/encapados metalicamente .....	46	Dialog .....	21
<b>B</b>		Dados operacionais.....	130
Bloquear contra alteração dos dados .....	67	De entrada analógica.....	92
Bobinas de motor .....	38	Derating para a temperatura ambiente .....	136
Bobinas do motor .....	11	DeviceNet .....	9
Bypass da frequência, largura de faixa .....	88	Diagrama .....	47
<b>C</b>		Dimensões .....	37
cabo de alimentação.....	42	Display.....	29
Códigos para colocação de pedido do VLT 2800 200-240 V .	16	Divisão de carga .....	52
Códigos para colocação de pedido do VLT 2800 380-240 V .	18	DU/dt no motor .....	135
Cópia via LCP .....	63	<b>E</b>	
Cabo de controle .....	42	Eficiência.....	137
Cabos.....	42	EMC - Instalação elétrica correta .....	44
Cabos blindados/encapados metalicamente.....	42	Emissão EMC .....	139
Cabos compatíveis coma CEM .....	45	Endereço.....	122
Cabos de controle .....	55	Entradas digitais .....	90
Cabos do motor .....	51	Espaços para a instalação mecânica .....	41
Características de torque .....	69	ETR - Electronic Thermal Relay .....	75
Caractere de dados (byte) .....	112	<b>F</b>	
CE labelling .....	7	filtro passa baixa .....	103
CHANGE DATA .....	29	Fator de potência .....	138
Chaveamento na entrada .....	135	Fator de sobremodulação .....	100
Compensação de carga .....	76	Feedback de pulso/referência .....	96
Compensação de escorregamento .....	77	Ferramentas de software de PC.....	21
Condições de operação extremas .....	135	Fieldbus .....	119
Conector D-Sub .....	55	Filtro de EMC para cabos de motor longos.....	15
Conexão à rede .....	50	Filtro de RFI 1B/LC.....	13
Conexão de motores em paralelo.....	51	Filtro LC .....	13
Conexão de um transmissor de dois fios .....	57	Filtro RFI 1B.....	12
Conexão do freio .....	52	Formulário de pedido .....	20
Conexão do freio mecânico.....	59	Freio CA.....	99
		Freio mecânico.....	53, 59

Frenagem CC .....	74	Limite de corrente .....	86
Frenagem dinâmica .....	23	Lista de parâmetros com as configurações de fábrica .....	156
Frequência de chaveamento dependente da temperatura .....	136		
Frequência de jog .....	84	<b>M</b>	
Frequência de partida .....	75	Mínima .....	82
Frequência de religação .....	77	Mínimo .....	100
Frequência de saída .....	80	Manual Automático .....	30
Frequência do motor .....	70	MCT 10 .....	21
Função da partida .....	73	Mensagens de advertências/alarmes .....	143
Função de freio .....	99	Menu Rápido .....	30, 30
Função de parada precisa .....	97	Menu rápido, definido pelo usuário .....	68
Função de referência .....	85	Modo de operação na energização, na operação local .....	67
Função de reset .....	99	Modo display .....	29, 32
Função na parada .....	74	Modo do display .....	33
Funções do PID .....	102	Modo menu .....	30
		Modo menu .....	30
<b>G</b>		Modo motor especial .....	69
Ganho do freio CA .....	78	Mudança de Setup .....	62
Ganho proporcional do .....	105		
		<b>N</b>	
<b>H</b>		Nominal do motor .....	71
Harmônicas .....	138	Normas EMC .....	139
<b>I</b>		<b>O</b>	
intervalo de feedback .....	102	O diferenciador .....	103
Idioma .....	61	O tratamento do feedback .....	103
Imunidade a EMC .....	140	Opção Fieldbus .....	9
Início rápido .....	109	Operação manual .....	67
Inicialização manual .....	36	Os cabos de controle .....	54
Inicialização manual .....	29		
Inicializar .....	131	<b>P</b>	
Instalação elétrica .....	48	painel de controle .....	29
Instalação elétrica, cabos de controle .....	54	Profibus DP-V1 .....	21
Instalação mecânica .....	41	Padrão UL .....	137
Integração .....	41	Palavra de controle .....	116
Interno do ventilador .....	78	Palavra de estado .....	118
Interruptor de RFI .....	50	Palavras de aviso, palavras de estado estendido e palavras de alarme .....	148
Interruptores 1-4 .....	55	Parada do contador via terminal 33 .....	59
Isolamento galvânico (PELV) .....	134	Partida/parada .....	57
		Partida/parada por pulso .....	57
<b>J</b>		Perfil do telegrama .....	126
Jog bus .....	126	Potência de frenagem .....	24
		Potência do motor .....	70
<b>L</b>		Pré-fusíveis .....	50
Lado a lado .....	41	Princípio de controle .....	5
LCP .....	32	Profibus .....	9
Leitura de dados .....	127	Proteção da tensão da rede .....	5
Leitura do display .....	29	Proteção extra .....	42
Leitura do display .....	143	Proteção térmica do motor .....	75
Leitura grande do display .....	63		

Proteção térmica do motor .....	52
Protocolo .....	129
Protocolos .....	111
Pulso máximo 29 .....	96

**Q**

Quatro Setups .....	62
QUICK MENU .....	29

**R**

Raiz quadrada .....	110
RCD .....	52
Reatância dispersa .....	78
Reatância do estator .....	72
Redução da tensão do freio .....	110
Referência .....	102
Referência Catch up .....	86
Referência de 4-20 mA .....	57
Referência do potenciômetro .....	57
Referência pré-ajustada .....	85
Referências pré-definidas .....	58
Registro das falhas .....	130
Reguladores .....	101
Regulagem de processo .....	101
Regulagem de velocidade .....	101
Relês RCD .....	42
Relação U/f .....	77
Relativo .....	85
Resistência de freio .....	9
Resistência do estator .....	71
Resistores de freio .....	27
Retardo comp velocidade .....	98
Retardo da partida .....	73
Reversão .....	90
Ruído acústico .....	135

**S**

Slow down .....	86
Saída analógica .....	94
Saída digital / pulso .....	96
Saída do relê 1-3 .....	95
Sentido de rotação do motor .....	51
Setup ativo .....	62
Setup do Menu Rápido .....	68
Software Dialog .....	55
Solução IP 21 .....	38
Soma .....	85
Status word .....	120
STOP/RESET .....	29
Switching frequency .....	100

**T**

Tampa de terminal .....	38
Taxa Baud .....	122
Teclas de controle .....	29
Tempo de aceleração .....	83
Tempo de desaceleração .....	83
Tempo de desaceleração para parada rápida .....	84
Tempo de frenagem CC .....	74
Tempo de rampa de velocidade do jog .....	83
Tempo limite do bus .....	126
Tensão da rede elétrica .....	8
Tensão de frenagem CC .....	76
Tensão de partida .....	76
Tensão de reset, Vetor .....	79
Tensão de retenção CC .....	77
Tensão do motor .....	70
Terminais .....	57
Terminais de controle .....	53, 55
Terminal 42 .....	94
Terminal 46 .....	96
Terminal 53 .....	92
Terminal 60 .....	93
Termistor .....	13, 75, 91
Teste de alta tensão .....	43
Time out .....	93
Tipo de rampa .....	82
Torque constante .....	69
Torque de aperto, Terminais de Potência .....	53
Torque de partida .....	73
Torque variável .....	69
Transmissão de telegramas .....	111
Tratamento das referências .....	80

**U**

Umidade atmosférica .....	137
Unidade de controle .....	15, 29
Unidades de processo .....	101

**V**

Valor de desconexão do freio .....	77
Valor do contador .....	97
Variada .....	155
Vibração e choque .....	137

**5**

50 Hz no sentido anti-horário a 50 Hz no sentido horário. ....	58
--	----



[www.danfoss.com/drives](http://www.danfoss.com/drives)

---

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

---

