

Convertitore di frequenza per montaggio
in quadro o a parete

KSB202

FlexiMova® cm

110 – 400 kW

Manuale di funzionamento





EN: Supplementary documentation of parameters for SuPremE motors
 IT: Documentazione supplementare per parametrizzazione dei motori SuPremE

Base configuration for Synchronous Reluctance Motor
 Configurazione Base per Motore Sincrono a Riluttanza


SuPremE®


Parameter	Symbol	Display Text EN	Visualizzazione Display ITA	Select/Scelta	
1-10		Motor Construction	Struttura Motore	[5]Sync. Reluctance	
1-14		Damping Gain	Fatt. di guad. Attenuaz.	140	%
1-15		Low Speed Filter Time Const.		<auto-defined>	s
1-16		High Speed Filter Time Const.		<auto-defined>	s
1-17		Voltage filter time const.		<auto-defined>	s
1-23	Fnom	Nominal motor frequency	Frequenza nominale	nominal data/dato di targa	Hz
1-24	Inom	Nominal motor current	Corrente nominale	nominal data/dato di targa	A
1-25	Nnom	Nominal motor speed	Vel. Nominale motore	nominal data/dato di targa	rpm
1-26	Mnom	Motor Cont. Rated Torque	Coppia motore nominale cont.	nominal data/dato di targa	Nm
1-30	Rs	Stator resistance	Resist. Statore	run AMA/eseguire AMA	Ohm
1-37	Ld	d-axis inductance	Induttanza asse d	run AMA/eseguire AMA	mH
1-38	Lq	q-axis inductance	Induttanza asse q	run AMA/eseguire AMA	mH
1-39	pole no.	Motor pole number	Poli motore	4	
1-44	Ldsat	d-axis saturated inductance		run AMA/eseguire AMA	mH
1-45	Lqsat	q-axis saturated inductance		run AMA/eseguire AMA	mH
1-48		Saturation point of L_d		run AMA/eseguire AMA	%
1-66		Min. Current at low speed	Corrente min. a velocità bassa	run AMA/eseguire AMA	%
14-41		AEO Minimum Magnetisation	Magnetizzazione minima AEO	60...100 (*)	%
14-42		Minimum AEO Frequency	Frequenza minima AEO	10	Hz
3-03		Maximum Reference	Riferimento max.	1500-3000 (**)	rpm
4-19		Max Output Frequency	Freq. di uscita max.	50-100 (**)	Hz
4-13		Motor Speed High Limit	Lim. Alto vel. Motore	1500-3000 (**)	rpm
1-29	AMA	Automatic Motor Adaptation	Adattamento Automatico Motore	read manual/vedi manuale	
15-43	SW	Software Version	Versione Software	2.XX (***)	



EN: Please pay attention to the operating manuals KSB 202 and SuPremE!
 IT: Si prega di prestare attenzione ai manuali operativi di KSB 202 e SuPremE!



(*) EN: In case you want run without coupling load must be set the parameter
 14-41 AEO Minimum Magnetization at 120...140 %
 (*) IT: Nel caso vogliate girare senza carico connesso deve essere impostato il parametro
 14-41 Magnetizzazione Minima AEO a 120...140 %



(**) EN: Suggested value, to change if necessary in according with motor nominal data
 (**) IT: Valore suggerito, da cambiare secondo esigenza in accordo con i dati nominali del motore



(***) EN: From software version 2.44 AMA and Flying Start available
 (***) IT: Dalla versione software 2.44 AMA e Riaggancio al Volo disponibili

Sicurezza

Sicurezza

AVVISO

ALTA TENSIONE!

I convertitori di frequenza sono soggetti ad alta tensione quando collegati all'alimentazione di ingresso della rete CA. L'installazione, l'avviamento e la manutenzione dovrebbero essere eseguiti solo da personale qualificato. Se l'installazione, l'avvio e la manutenzione non vengono eseguiti da personale qualificato potrebbero presentarsi rischi di lesioni gravi o mortali.

Alta tensione

I convertitori di frequenza sono collegati a tensioni elevate e potenzialmente pericolose. È necessario prestare attenzione per evitare folgorazioni. Queste apparecchiature dovrebbero essere installate, avviate o mantenute solo da personale adeguatamente formato e esperto negli interventi su apparati elettrici.

AVVISO

AVVIO INVOLONTARIO!

Quando il convertitore di frequenza è collegato all'alimentazione di rete CA, il motore può avviarsi in qualsiasi momento. Il convertitore di frequenza, il motore e ogni apparecchiatura azionata devono essere pronti per il funzionamento. In caso contrario quando si collega il convertitore di frequenza alla rete CA possono verificarsi gravi lesioni, morte o danneggiamenti alle apparecchiature o alle proprietà.

Avvio involontario

Quando il convertitore di frequenza è collegato all'alimentazione di rete CA, il motore può essere avviato con un interruttore esterno, un bus seriale, un segnale in ingresso di riferimento o una condizione di guasto ripristinata. Adottare sempre le opportune precauzioni per proteggersi dagli avvii involontari.

AVVISO

TEMPO DI SCARICA!

I convertitori di frequenza contengono condensatori del bus CC che rimangono carichi anche quando il convertitore di frequenza non è alimentato. Per evitare pericoli elettrici, scollegare la rete CA, tutti i motori del tipo a magnete permanente e tutti gli alimentatori a bus CC remoto, incluse le batterie di riserva e i collegamenti UPS e bus CC ad altri convertitori di frequenza. Attendere che i condensatori si scarichino completamente prima di eseguire qualsiasi lavoro di manutenzione o di riparazione. Il tempo di attesa è indicato nella tabella *Tempo di scarica*. Il mancato rispetto del tempo di attesa indicato dopo il disinserimento dell'alimentazione e prima di effettuare lavori di manutenzione o riparazione, può causare lesioni gravi o mortali.

Tensione [V]	Gamma di potenza [kW]	Tempo di attesa minimo [min]
3x400	90-250	20
3x400	110-315	20
3x500	110-315	20
3x500	132-355	20
3x525	75-250	20
3x525	90-315	20
3x690	90-250	20
3x690	110-315	20

Tempo di scarica

Approvazioni

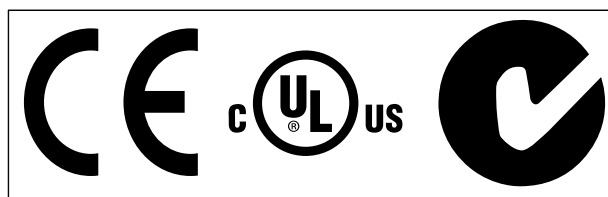


Tabella 1.2

Sommario

1 Introduzione	4
1.1 Panoramica dei prodotti	4
1.1.2 Opzioni estese armadi	5
1.2 Scopo del manuale	6
1.3 Risorse aggiuntive	6
1.4 Panoramica dei prodotti	6
1.5 Funzioni interne del controllore	7
1.6 Dimensioni telaio e potenza nominale	8
2 Installazione	9
2.1 Pianificazione del sito di installazione	9
2.2 Lista di controllo preinstallazione	9
2.3 Installazione meccanica	9
2.3.1 Raffreddamento	9
2.3.2 Sollevamento	10
2.3.3 Montaggio a muro - unità IP21 (NEMA) 1 e IP54 (NEMA 12)	10
2.4 Installazione elettrica	11
2.4.1 Requisiti generali	11
2.4.2 Requisiti di terra (massa)	14
2.4.2.1 Corrente di dispersione (>3,5 mA)	14
2.4.2.2 Messa a terra custodie IP20	15
2.4.2.3 Messa a terra custodie IP21/54	15
2.4.3 Collegamento motore	15
2.4.3.1 Posizioni dei morsetti: D1h-D4h	16
2.4.3.2 Posizioni dei morsetti: D5h-D8h	19
2.4.4 Cavo motore	27
2.4.5 Controllo rotazione motore	27
2.4.6 Collegamento tensione di rete CA	27
2.5 Connessione dei cavi di controllo	28
2.5.1 LON	28
2.5.2 Uso di cavi di controllo schermati	28
2.5.3 Messa a terra (a massa) di cavi di controllo schermati	29
2.5.4 Tipi di morsetto di controllo	29
2.5.5 Collegamento ai morsetti di controllo	30
2.5.6 Funzioni morsetto di controllo	30
2.6 Comunicazione seriale	31
2.7 Dispositivo opzionale	31
2.7.1 Morsetti di condivisione del carico	31
2.7.2 Terminali di rigenerazione	31

2.7.3 Riscaldatore anticondensa	32
2.7.4 Chopper di frenatura	32
2.7.5 Schermatura della rete	32
2.7.6 Sezionatore di rete	32
2.7.7 Contattore	32
2.7.8 Interruttore	32
3 Avviamento e messa in funzione	33
3.1 Pre-avvio	33
3.2 Applicazione l'alimentazione	34
3.3 Programmazione funzionale di base	34
3.4 Test di controllo locale	36
3.5 Avvio del sistema	36
4 Interfaccia utente	37
4.1 Pannello di controllo locale	37
4.1.1 Layout LCP	37
4.1.2 Impostazione valori display LCP	38
4.1.3 Visualizzazione Tasti menu	38
4.1.4 Tasti di navigazione	39
4.1.5 Tasti per il funzionamento	39
4.2 Backup e Copia impostazioni parametri	40
4.2.1 Caricamento dei dati nell'LCP	40
4.2.2 Scaricamento dati da LCP	40
4.3 Ripristino delle impostazioni di fabbrica	40
4.3.1 Inizializzazione consigliata	40
4.3.2 Inizializzazione manuale	41
5 Programmazione	42
5.1 Introduzione	42
5.2 Esempio di programmazione	42
5.3 Esempi di programmazione del morsetto di comando	44
5.4 Impostazione dei parametri predefinita Internazionale/Nordamerica	45
5.5 Struttura del menu dei parametri	45
5.6 Programmazione remota con Software di configurazione MCT 10	50
6 Esempi applicativi	51
6.1 Introduzione	51
6.2 Esempi applicativi	51
7 Messaggi di stato	56
7.1 Stato del display	56

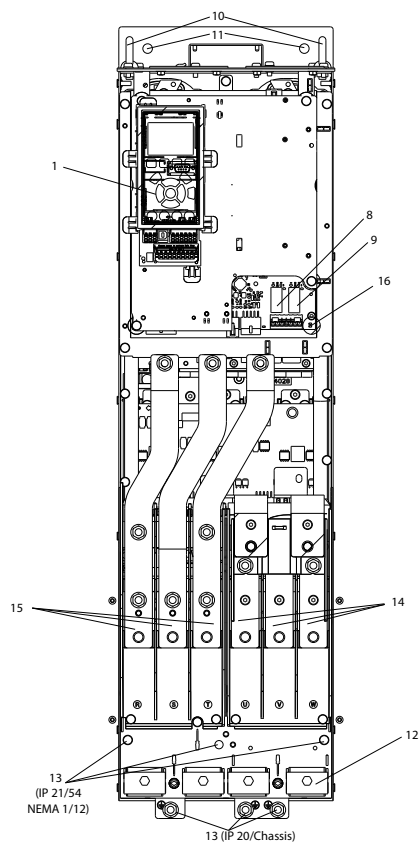
7.2 Tabella delle definizioni dei messaggi di stato	56
8 Avvisi e allarmi	59
8.1 Monitoraggio del sistema	59
8.2 Tipi di avvisi e allarmi	59
8.2.1 Avvisi	59
8.2.2 Allarme/scatto	59
8.2.3 Allarme scatto bloccato	59
8.3 Visualizzazioni di avvisi e allarmi	59
8.4 Definizioni degli avvisi e degli allarmi	61
8.5 Messaggio di guasto	62
9 Ricerca guasti elementare	69
9.1 Avviamento e funzionamento	69
10 Specifiche	72
10.1 Specifiche dipendenti dalla potenza	72
10.2 Dati tecnici generali	75
10.3 Tabelle fusibili	79
10.3.1 Protezione	79
10.3.2 Selezione fusibili	79
10.3.3 Corrente nominale di corto circuito (SCCR)	80
10.3.4 Coppie di serraggio	81
Indice	82

1 Introduzione

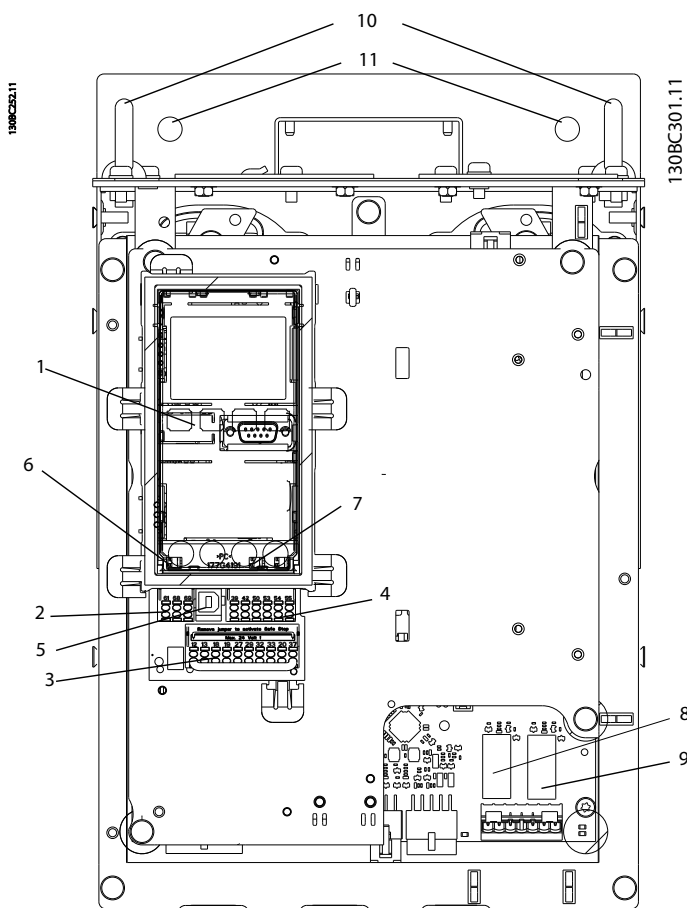
1

1.1 Panoramica dei prodotti

1.1.1 Viste interno



Disegno 1.1 Componenti interni D1



Disegno 1.2 Vista particolari: LCP e funzioni di controllo

1	Pannello di Controllo Locale (LCP)	9	Relè 2 (04, 05, 06)
2	Connettore bus seriale RS-485	10	Golfare di sollevamento
3	I/O digitale e alimentazione a 24 V	11	Slot di montaggio
4	Connettore I/O analogico	12	Pressacavo (PE)
5	Connettore USB	13	Terra (massa)
6	Interruttore morsetto del bus seriale	14	Morsetti di uscita del motore 96 (U), 97 (V), 98 (W)
7	Interruttori analogici (A53), (A54)	15	Morsetti di ingresso rete 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)
8	Relè 1 (01, 02, 03)	16	TB5 (solo IP21/54). Morsettiera per il riscaldatore anticondensa

Tabella 1.1

NOTA!

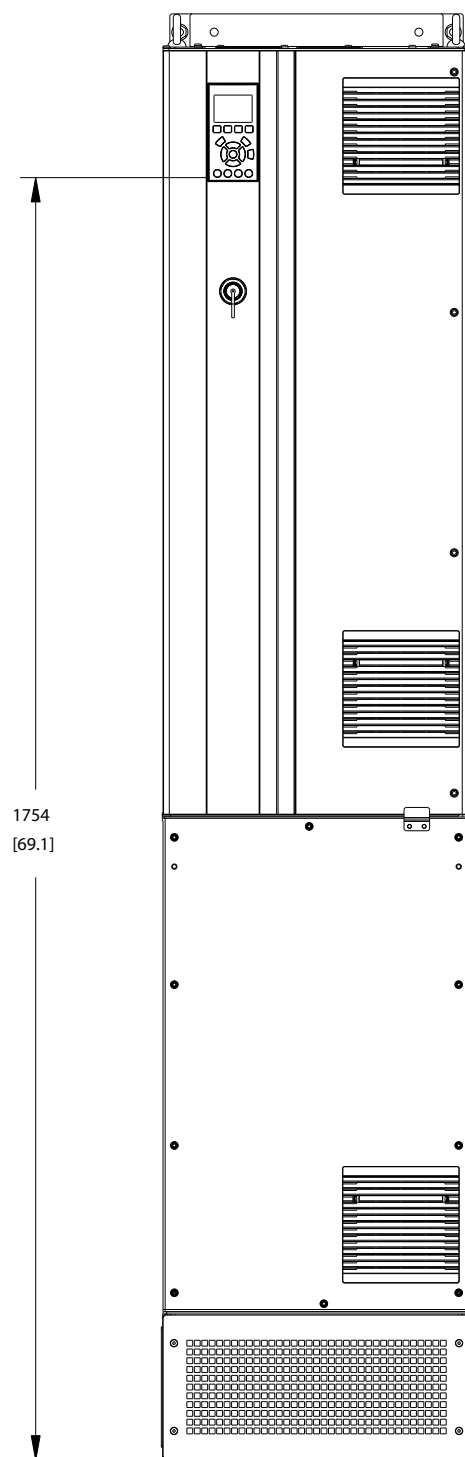
Per individuare la posizione di TB6 (morsettiera per contattore), vedere 2.4.3.2 Posizioni dei morsetti: D5h-D8h..

1.1.2 Opzioni estese armadi

Se un convertitore di frequenza viene ordinato con una delle seguenti opzioni, viene fornito con un armadio opzionale che ne aumenta l'altezza.

- Chopper di frenatura
- Sezionatore di rete
- Contattore
- Sezionatore di rete con contattore
- Interruttore

Disegno 1.3 mostra un esempio di un convertitore di frequenza con un armadio opzionale. Tabella 1.2 elenca le varianti per i convertitori di frequenza che includono ingresso opzionali.



Disegno 1.3 Custodia D7h

1

Descrizione unità opzionali	Armadi di espansione	Possibili opzioni
D5h	Custodia D1h con estensione breve	Freno, sezionatore
D6h	Custodia D1h con estensione alta	Contattore, contattore con sezionatore, interruttore
D7h	Custodia D2h con estensione breve	Freno, sezionatore
D8h	Custodia D2h con estensione alta	Contattore, contattore con sezionatore, interruttore

Tabella 1.2

I convertitori di frequenza D7h e D8h (D2h più armadio opzionale), includono un piedistallo da 200 mm per montaggio a pavimento.

Esiste una chiusura di sicurezza sul coperchio anteriore dell'armadio opzionale. Se il convertitore di frequenza è fornito con un sezionatore rete o interruttore, la chiusura di sicurezza impedisce che lo sportello dell'armadio venga aperto mentre il convertitore di frequenza è sotto tensione. Prima di aprire lo sportello del convertitore di frequenza, il sezionatore o interruttore deve essere aperto (togliere tensione al convertitore di frequenza) e il coperchio dell'armadio opzionale deve essere rimosso.

Per convertitori di frequenza con un sezionatore, contattore o interruttore, la targhetta prevede un codice per un ricambi che non prevede l'opzione. Se si è verificato un problema con il convertitore di frequenza, viene sostituito senza sostituire le opzioni.

Consultare *2.7 Dispositivo opzionale* per informazioni dettagliate sulle opzioni di ingresso e altre opzioni che possono essere aggiunte al convertitore di frequenza.

1.2 Scopo del manuale

Lo scopo del manuale è fornire informazioni dettagliate per l'installazione e l'avviamento del convertitore di frequenza. *2 Installazione* fornisce i requisiti per l'installazione meccanica ed elettrica, incluso il cablaggio degli ingressi, del motore, delle comunicazioni seriali e di controllo nonché le funzioni del terminale di controllo. *3 Avviamento e messa in funzione* fornisce procedure dettagliate per l'avviamento, la programmazione del funzionamento di base e il test funzionale. Gli altri capitoli riportano informazioni aggiuntive che riguardano l'interfaccia utente, approfondimenti sulla programmazione, esempi di applicazioni, risoluzione dei problemi all'avviamento e specifiche delle apparecchiature.

1.3 Risorse aggiuntive

Sono disponibili altre risorse di supporto alla comprensione del funzionamento e della programmazione avanzate del convertitore di frequenza.

- La *Guida alla programmazione VLT®* fornisce maggiori dettagli sul funzionamento dei parametri e diversi esempi applicativi.
- La *Guida alla Progettazione VLT®* ha lo scopo di illustrare in dettaglio funzioni e possibilità per progettare sistemi di controllo motore.
- Ulteriori manuali e pubblicazioni sono disponibili presso Danfoss. Vedere <http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Documentations/Technical+Documentation.htm> per gli elenchi.
- Sono disponibili dispositivi opzionali che richiedono procedure diverse da quelle descritte. Fare riferimento alle istruzioni fornite con queste opzioni per i requisiti specifici. Contattare il fornitore locale Danfoss o visitare il sito web Danfoss. <http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Documentations/Technical+Documentation.htm>, per download o informazioni supplementari.

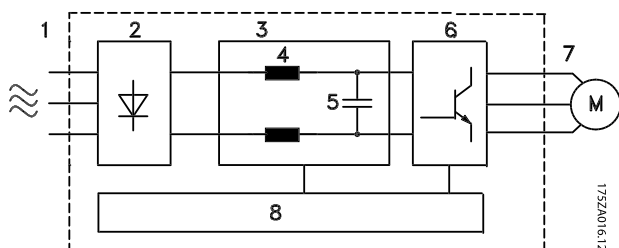
1.4 Panoramica dei prodotti

Un convertitore di frequenza è un controllore elettronico del motore che converte l'ingresso di rete CA in un'uscita a forma d'onda CA variabile. La frequenza e la tensione dell'uscita sono regolate per controllare la velocità o la coppia del motore. Il convertitore di frequenza può variare la velocità del motore in funzione della retroazione del sistema, come sensori di posizione su un nastro trasportatore. Il convertitore di frequenza può inoltre regolare il motore rispondendo ai comandi remoti da controllori esterni.

Inoltre il convertitore di frequenza monitora il sistema e lo stato del motore, genera avvisi o allarmi in presenza di condizioni di guasto, avvia e arresta il motore, ottimizza l'efficienza energetica, e offre molte altre funzioni di controllo, monitoraggio ed efficienza. Le funzioni di monitoraggio e funzionamento sono disponibili come indicazioni dello stato a un sistema di controllo esterno o una rete di comunicazione seriale.

1.5 Funzioni interne del controllore

Disegno 1.4 è riportato uno schema a blocchi che rappresenta i componenti interni del convertitore di frequenza. Vedi Tabella 1.3 per le loro funzioni.



Disegno 1.4 Schema a blocchi del convertitore di frequenza

Area	Titolo	appl.
1	Ingresso di rete	<ul style="list-style-type: none"> Alimentazione trifase rete CA al convertitore di frequenza
2	Raddrizzatore	<ul style="list-style-type: none"> Il ponte raddrizzatore converte l'alimentazione di ingresso CA in una corrente CC che alimenta il convertitore di frequenza.
3	Bus CC	<ul style="list-style-type: none"> Il circuito del bus CC intermedio controlla la corrente CC
4	Reattori CC	<ul style="list-style-type: none"> Filtrano la tensione del circuito CC intermedio Assicurano la protezione dai transitori presenti sulla linea Riducono la corrente RMS Aumentano il fattore di potenza restituito alla linea Riducono le armoniche sull'ingresso CA
5	Banco di condensatori	<ul style="list-style-type: none"> Immagazzina l'energia CC Offre autonomia in caso di brevi perdite di alimentazione
6	Inverter	<ul style="list-style-type: none"> Converte il segnale in continua in una forma d'onda PWM in alternata controllata per ottenere un'uscita variabile controllata per il motore
7	Uscita al motore	<ul style="list-style-type: none"> Potenza di uscita trifase regolata al motore
8	Circuito di comando	<ul style="list-style-type: none"> La potenza in ingresso, l'elaborazione interna, l'uscita e la corrente motore vengono monitorate per assicurare un funzionamento e un controllo efficienti L'interfaccia utente e i comandi esterni sono monitorati e controllati Sono disponibili anche l'uscita di stato e il controllo

Tabella 1.3 Componenti interni del convertitore di frequenza

1

1.6 Dimensioni telaio e potenza nominale

kW sovraccarico elevato	75	90	110	132	160	200	250	315	315
kW sovraccarico normale	90	110	132	160	200	250	315	355	400
400 V		D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h		
500 V			D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h	
525 V	D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h	D4h		
690 V		D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h		D4h

Tabella 1.4 kW nominali convertitori di frequenza

HP sovraccarico elevato	100	125	150	200	250	300	350	350
HP sovraccarico normale	125	150	200	250	300	350	400	450
460 V		D3h	D3h	D3h	D4h	D4h		D4h
575 V	D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h	D4h	

Tabella 1.5 HP nominali convertitori di frequenza

2 Installazione

2.1 Pianificazione del sito di installazione

NOTA!

Prima di effettuare l'installazione è importante pianificare l'installazione del convertitore di frequenza. Trascurare questo aspetto potrebbe richiedere ulteriori interventi durante e dopo l'installazione.

Selezionare il miglior sito operativo possibile considerando i punti riportati di seguito (consultare i dettagli nelle pagine seguenti e le rispettive Guide alla Progettazione):

- Temperatura ambiente operativa
- Metodo di installazione
- Metodi di raffreddamento dell'unità
- Posizione del convertitore di frequenza
- Instradamento dei cavi
- Assicurarsi che la sorgente di alimentazione sia in grado di fornire la tensione corretta e la corrente necessaria
- Assicurarsi che la corrente nominale del motore sia inferiore al limite massimo di corrente del convertitore di frequenza
- Se convertitore di frequenza non è dotato di fusibili incorporati, assicurarsi che i fusibili esterni siano dimensionati correttamente

Tensione [V]	Limiti di altitudine
380-500	Per altitudini superiori ai 3 km, contattare Danfoss per informazioni sulle caratteristiche PELV.
525-690	Per altitudini superiori ai 2 km, contattare Danfoss per informazioni sulle caratteristiche PELV.

Tabella 2.1 Installazione ad altitudini elevate

2.2 Lista di controllo preinstallazione

- Prima del disimballaggio del convertitore di frequenza, assicurarsi che l'imballaggio sia intatto. In presenza di danni, contattare immediatamente lo spedizioniere per denunciare il danno.
- Prima del disimballaggio del convertitore di frequenza, posizionarlo il più vicino possibile al sito di installazione definitivo
- Confrontare il numero di modello sulla targhetta dati con l'ordine per verificarne la correttezza
- Accertarsi che abbiano la stessa tensione nominale:
 - Rete (alimentazione)
 - Convertitore di frequenza

- Motore
 - Accertarsi che il valore nominale della corrente di uscita del convertitore di frequenza sia maggiore o uguale alla corrente a pieno carico del motore per prestazioni di picco del motore.
 - Taglia del motore e potenza del convertitore di frequenza devono corrispondere per una corretta protezione da sovraccarico
 - Se la taglia del convertitore di frequenza è inferiore a quella del motore non è possibile ottenere la potenza massima del motore

2.3 Installazione meccanica

2.3.1 Raffreddamento

- Assicurare una distanza minima per il raffreddamento dell'aria per la parte superiore e inferiore. Generalmente sono richiesti 225 mm (9 in).
- Un montaggio non ottimale può causare surriscaldamento e prestazioni ridotte
- Deve essere considerato un declassamento per temperature tra 45 °C (113 °F) e 50 °C (122 °F) e altitudine di 1000 m (3300 ft) sopra il livello del mare. Per ulteriori informazioni, vedere la Guida alla Progettazione VLT®.

I convertitori di frequenza di elevata potenza utilizzano un concetto di raffreddamento a scanalatura posteriore che rimuove l'aria di raffreddamento del dissipatore, che trasporta circa il 90% del calore dal canale posteriore del convertitore di frequenza. L'aria della scanalatura posteriore può essere diretta all'esterno del pannello o della stanza utilizzando uno dei kit illustrati di seguito.

Raffreddamento dei condotti

E' disponibile un kit di raffreddamento per la scanalatura posteriore che permette di dirigere l'aria di raffreddamento del dissipatore all'esterno del pannello quando i convertitori di frequenza con chassis IP20 sono installati in una custodia Rittal. L'uso di questo kit riduce il calore nel pannello e permette di utilizzare ventole più piccole sulla custodia.

Raffreddamento della parte posteriore(coperchi superiore e inferiore)

L'aria di raffreddamento del canale posteriore raffreddamento aria può essere espulsa dalla stanza in modo che il calore della scanalatura posteriore non venga dissipato nella sala di controllo.

Per rimuovere il calore non smaltito dalla scanalatura posteriore del convertitore di frequenza ed eliminare qualsiasi perdita supplementare generata da altri componenti installati all'interno della custodia, è necessaria una ventola a sportello sull'armadio elettrico. È necessario calcolare il flusso d'aria totale richiesto in modo che possano essere scelte delle ventole adeguate.

Ventilazione

È necessario garantire la ventilazione necessaria sopra il dissipatore. La portata è mostrata in *Tabella 2.2*.

La ventola entra in funzione per le seguenti ragioni:

- AMA
- Tenuta CC
- Pre-Mag
- Freno CC
- È stato superato il 60% della corrente nominale
- Se la temperatura specifica del dissipatore è stata superata (in funzione della taglia di potenza)
- La temperatura ambiente a specifica della scheda di potenza è stata superata (funzione della taglia di potenza)
- La temperatura ambiente a specifica della scheda di controllo è stata superata

Telaio	Ventola sportello / ventola superiore	Ventola dissipatore
D1h/D3h	102 m ³ / hr (60 CFM)	420 m ³ / hr (250 CFM)
D2h/D4h	204 m ³ / hr (120 CFM)	840 m ³ / hr (500 CFM)

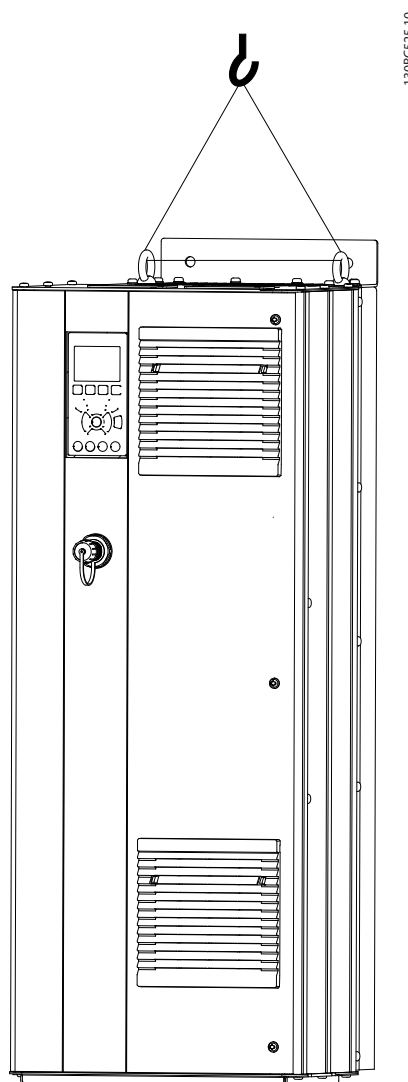
Tabella 2.2 Ventilazione

2.3.2 Sollevamento

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

ATTENZIONE

L'angolo tra la parte superiore del convertitore di frequenza e il cavo di sollevamento dovrebbe essere di 60° o più.



1308C525.10

Disegno 2.1 Metodi di sollevamento consigliati

2.3.3 Montaggio a muro - unità IP21 (NEMA) 1 e IP54 (NEMA) 12

Valutare le seguenti prima di scegliere il sito di installazione definitivo:

- Spazio libero per il raffreddamento
- Accesso per l'apertura dello sportello
- Ingresso cavi dalla parte inferiore

2.4 Installazione elettrica

2.4.1 Requisiti generali

Questa sezione contiene istruzioni dettagliate per il cablaggio del convertitore di frequenza. Sono descritte le seguenti operazioni:

- Collegare il motore ai morsetti di uscita del convertitore di frequenza
- Collegare la rete CA ai morsetti di ingresso del convertitore di frequenza
- Collegare cablaggio comunicazione seriale e controllo
- Una volta inserita l'alimentazione, controllare l'ingresso e la potenza motore; programmazione dei morsetti di controllo per le loro funzioni previste

AVVISO

PERICOLO APPARECCHIATURE!

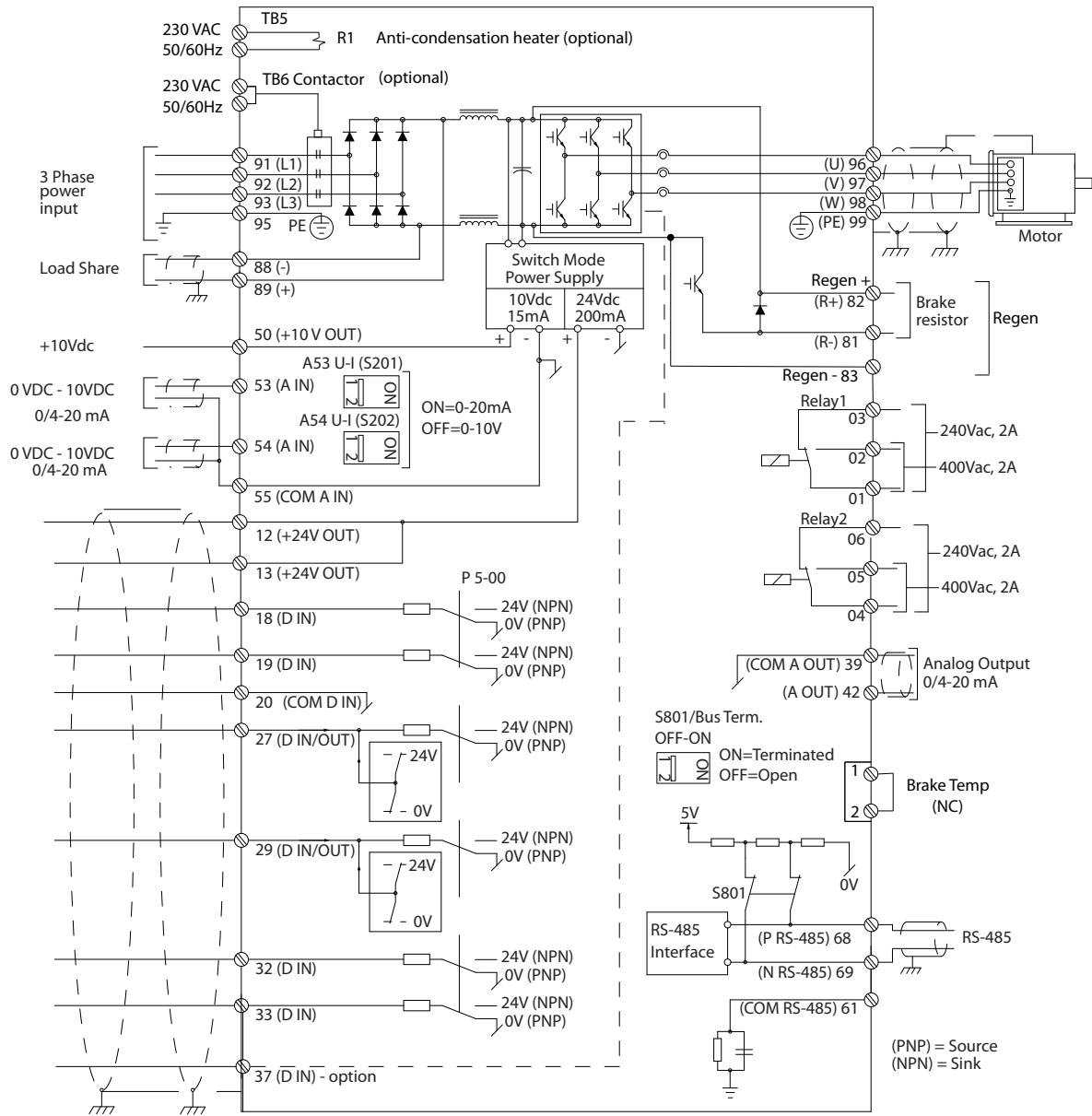
Alberi rotanti e apparecchiature elettriche possono diventare pericolosi. Osservare le norme locali e nazionali in materia di sicurezza per installazioni elettriche. È fortemente consigliato far effettuare l'installazione, l'avvio e la manutenzione solo da personale qualificato e addestrato. L'inosservanza delle linee guida può causare lesioni gravi o mortali.

ATTENZIONE

ISOLAMENTO DEI CAVI!

Posare i cavi dell'alimentazione di ingresso, del motore e di controllo in tre canaline metalliche separate o utilizzare cavi schermati separati per un isolamento dai disturbi ad alta frequenza. Il mancato isolamento dei cavi di alimentazione, motore e controllo potrebbe causare prestazioni del convertitore di frequenza e dell'apparecchiatura non ottimali.

2



1 30RC 548 11

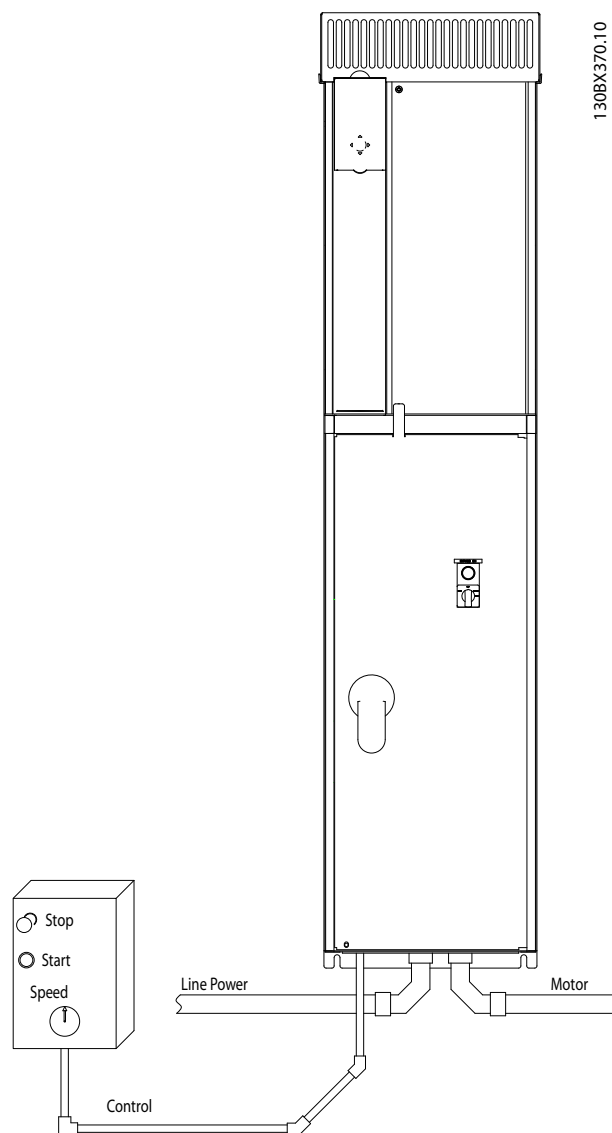
Disegno 2.2 Schema di interconnessione

Per la sicurezza dell'utilizzatore, rispettare i seguenti requisiti

- I dispositivi di controllo elettronici sono collegati a tensioni di alimentazione pericolose. È necessario prestare attenzione per evitare folgorazioni quando si alimenta l'unità.
- Posare i cavi motore provenienti da convertitori di frequenza multipli mantenendoli separati. La tensione indotta da cavi motore in uscita posati insieme può caricare i condensatori dell'apparecchiatura anche quando questa è spenta e disinserita.
- I morsetti di cablaggio sul campo non sono adatti a ricevere un conduttore di taglia maggiore.

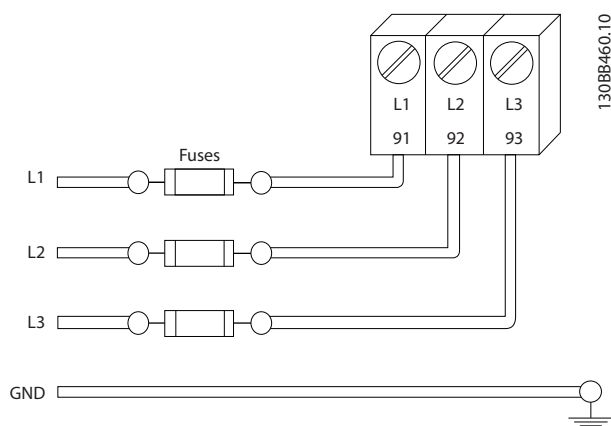
Protezione apparato e sovraccarico

- Una funzione attivata elettronicamente e integrata nel convertitore di frequenza offre protezione da sovraccarico per il motore. Il sovraccarico calcola il livello di aumento per attivare la temporizzazione della funzione di scatto (arresto uscita controllore). Maggiore è l'assorbimento di corrente, più rapida è la risposta di intervento. La protezione da sovraccarico del motore fornita è di classe 20. Vedere *8 Avvisi e allarmi* per dettagli sulla funzione scatto.
- Poiché i cavi del motore portano corrente ad alta frequenza, è importante che i cavi per la rete, la potenza motore e il controllo vengano posati separatamente. Utilizzare canaline metalliche o cavi schermati separati. Vedere *Disegno 2.3*. Il mancato isolamento del cablaggio di alimentazione, motore e controllo potrebbe causare prestazioni dell'apparecchiatura non ottimali.
- Tutti i convertitori di frequenza devono essere provvisti di una protezione da cortocircuito e da sovracorrente. È necessario un fusibile di ingresso per fornire questa protezione, vedi *Disegno 2.4*. Se non installati in fabbrica, i fusibili devono essere forniti dall'installatore come parte dell'installazione. Vedere le prestazioni massime dei fusibili in *10.3.1 Protezione*.



Disegno 2.3 Esempio di installazione elettrica corretta utilizzando canaline

- Tutti i convertitori di frequenza devono essere provvisti di una protezione da cortocircuito e da sovracorrente. È necessario un fusibile di ingresso per fornire questa protezione, vedi *Disegno 2.4*. Se non installati in fabbrica, i fusibili devono essere forniti dall'installatore come parte dell'installazione. Vedere le prestazioni massime dei fusibili in *10.3.1 Protezione*.



Disegno 2.4 Fusibili del convertitore di frequenza

Tipi e caratteristiche dei conduttori

- Tutti i cavi devono rispettare sempre le norme nazionali e locali relative alle sezioni dei cavi e alla temperatura ambiente.
- Danfoss consiglia che tutti i collegamenti di potenza siano realizzati con fili di rame adatto per almeno 75 °C.

2.4.2 Requisiti di terra (massa)

⚠ AVVISO

RISCHIO DI MESSA A TERRA (MESSA A MASSA) ERRATA!

Per la sicurezza degli operatori, è importante realizzare una corretta messa a terra (a massa) del convertitore di frequenza in base ai codici elettrici locali e nazionali e alle istruzioni riportate all'interno di questo documento. Non utilizzare canaline collegate al convertitore di frequenza in alternativa a una corretta messa a terra. Le correnti di terra (massa) sono superiori a 3,5 mA. Una messa a terra (massa) non corretta del convertitore di frequenza può causare morte o lesioni gravi.

NOTA!

È responsabilità dell'utente o dell'installatore certificato assicurare una corretta messa a terra (messa a massa) dell'apparecchiatura in base ai codici e agli standard elettrici nazionali e locali.

- Seguire tutti i codici elettrici nazionali e locali per una corretta messa a terra (a massa) dell'apparecchiatura
- È necessario utilizzare una messa a terra (a massa) di protezione per apparecchiature con correnti di terra superiori a 3,5 mA, vedere *2.4.2.1 Corrente di dispersione (>3,5 mA)*
- È necessario un cavo di terra (massa) dedicato per l'alimentazione di ingresso, del motore e per il cablaggio di controllo.
- Utilizzare le fascette in dotazione all'apparecchiatura per assicurare collegamenti a Terra (a massa) adeguati.
- Non collegare a Terra (massa) un convertitore di frequenza con un altro in una configurazione del tipo "a margherita"
- Tenere i cavi di terra (massa) il più corti possibile.
- Si consiglia di utilizzare un cavo cordato per contenere i disturbi elettrici.
- Rispettare i requisiti del costruttore del motore relativi al cablaggio

2.4.2.1 Corrente di dispersione (>3,5 mA)

Rispettare le norme locali vigenti relative alla messa a terra di apparati con correnti di dispersioni >3,5 mA. La tecnologia dei convertitori di frequenza implica commutazione ad alta frequenza e alta potenza. Questo genera correnti di dispersione a terra. Una corrente di guasto nel convertitore di frequenza sui morsetti di potenza di uscita può contenere una componente CC in grado di caricare i condensatori filtro causando delle correnti transitorie verso terra. La corrente di dispersione verso terra dipende dalle diverse configurazioni del sistema, inclusi i circuiti di filtraggio RFI, i cavi motore schermati e la potenza del convertitore di frequenza.

La norma EN/IEC61800-5-1 (Azionamenti elettrici a velocità variabile) richiede particolari precauzioni se la corrente di dispersione supera i 3,5 mA. La messa a terra (a massa) deve essere potenziata in uno dei modi seguenti:

- Filo di messa a terra di almeno 10 mm²
- Due cavi di terra separati, entrambi di dimensioni adeguate a quanto previsto dalla norma.

Per ulteriori informazioni vedere la norma EN 60364-5-54 § 543.7

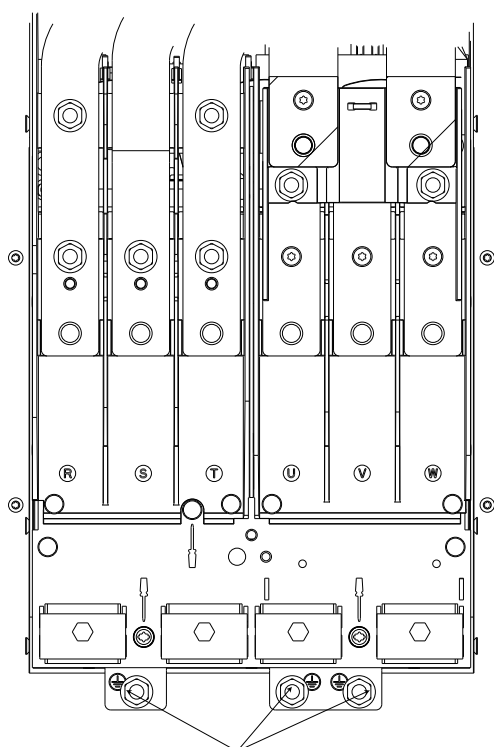
Utilizzare i RCD

Quando si utilizzano dispositivi a corrente residua (RCD), detti anche interruttori per le correnti di dispersione a terra (ELCB), rispettare le seguenti regole: dispositivi a corrente residua (RCD)

- Utilizzare solo RCD di tipo B, in grado di rilevare correnti CA e CC.
- Utilizzare RCD con ritardo per i picchi in ingresso per evitare guasti dovuti a correnti di terra transitorie
- Dimensionare l'RCD in funzione della configurazione del sistema e di considerazioni ambientali

2.4.2.2 Messa a terra custodie IP20

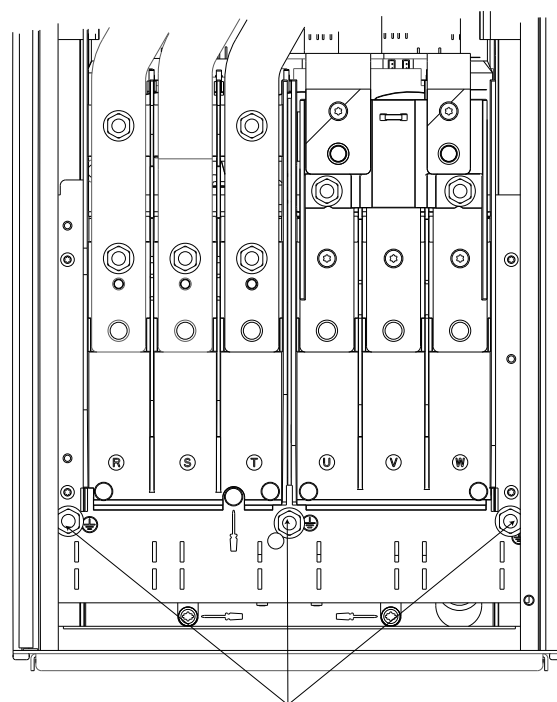
Il convertitore di frequenza può essere messo a terra utilizzando canaline o cavi schermati. Per la messa a terra delle linee di potenza, utilizzare i punti di messa a terra dedicati, come mostrato in *Disegno 2.6*.



Disegno 2.5 Punti di messa a terra per custodie IP20 (chassis)

2.4.2.3 Messa a terra custodie IP21/54

Il convertitore di frequenza può essere messo a terra utilizzando canaline o cavi schermati. Per la messa a terra delle linee di potenza, utilizzare i punti di messa a terra dedicati, come mostrato in *Disegno 2.6*.



Disegno 2.6 Messa a terra per custodie IP21/54.

2.4.3 Collegamento motore



TENSIONE INDOTTA!

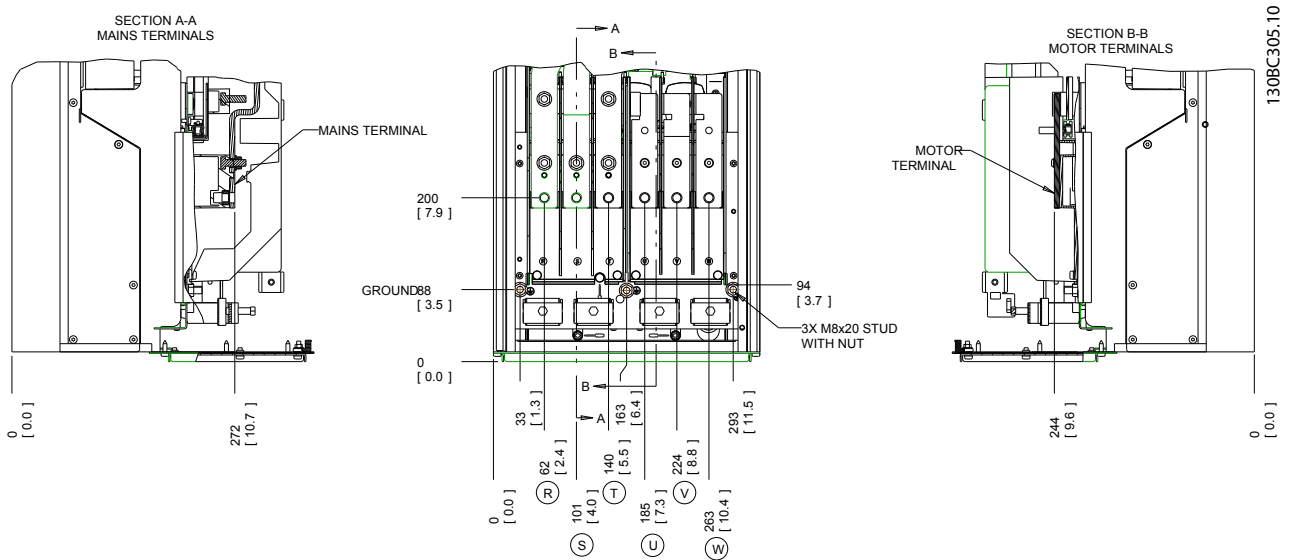
Posare i cavi motore di convertitori di frequenza multipli mantenendoli separati. La tensione indotta da cavi motore in uscita posati insieme può caricare i condensatori dell'apparecchiatura anche quando questa è spenta e disinserita. Il mancato rispetto della posa separata dei cavi di uscita del motore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

- Per le dimensioni massime del cavo, vedere 10.1 Specifiche dipendenti dalla potenza
- Rispettare le normative locali e nazionali per le dimensioni dei cavi
- Piastre passacavi alla base di unità IP21/54 e superiori (NEMA1/12) in dotazione
- Non montare condensatori di rifasamento tra il convertitore di frequenza e il motore.
- Non collegare un dispositivo di avviamento o a commutazione di polo tra il convertitore di frequenza e il motore
- Collegare il cablaggio trifase del motore ai morsetti 96 (U), 97 (V) e 98 (W)
- Collegare a terra (a massa) il cavo seguendo le istruzioni fornite.

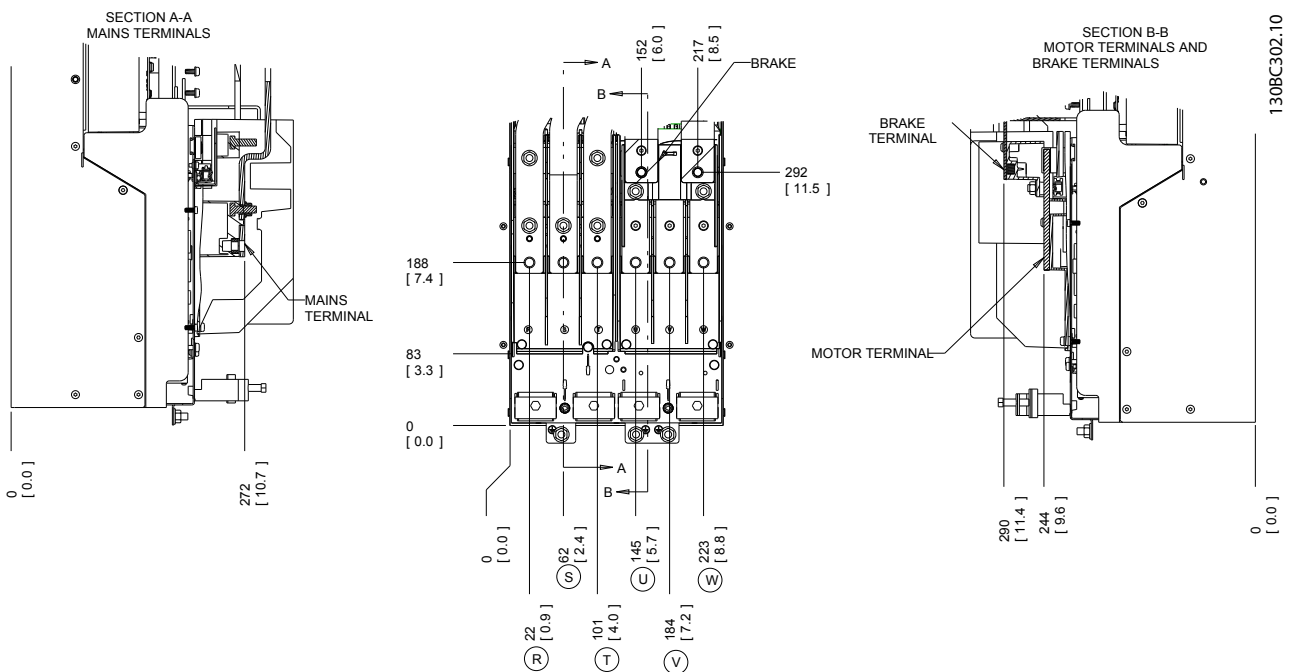
- Serrare i morsetti in base alle informazioni fornite in 10.3.4 Coppie di serraggio
- Rispettare i requisiti del costruttore del motore relativi al cablaggio

2.4.3.1 Posizioni dei morsetti: D1h-D4h

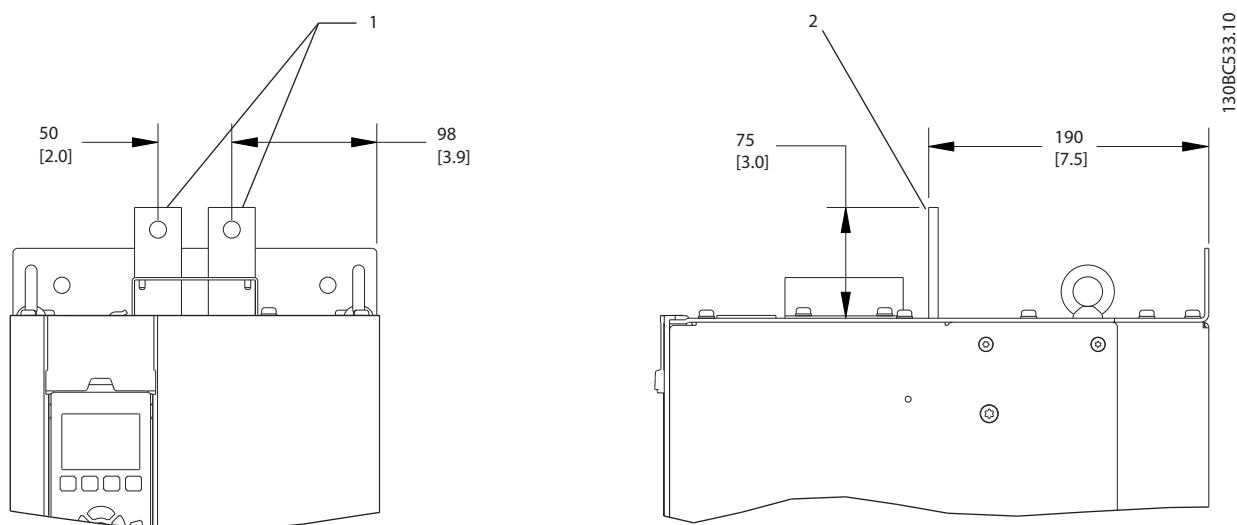
2



Disegno 2.7 Posizioni dei morsetti D1h



Disegno 2.8 Posizioni dei morsetti D3h

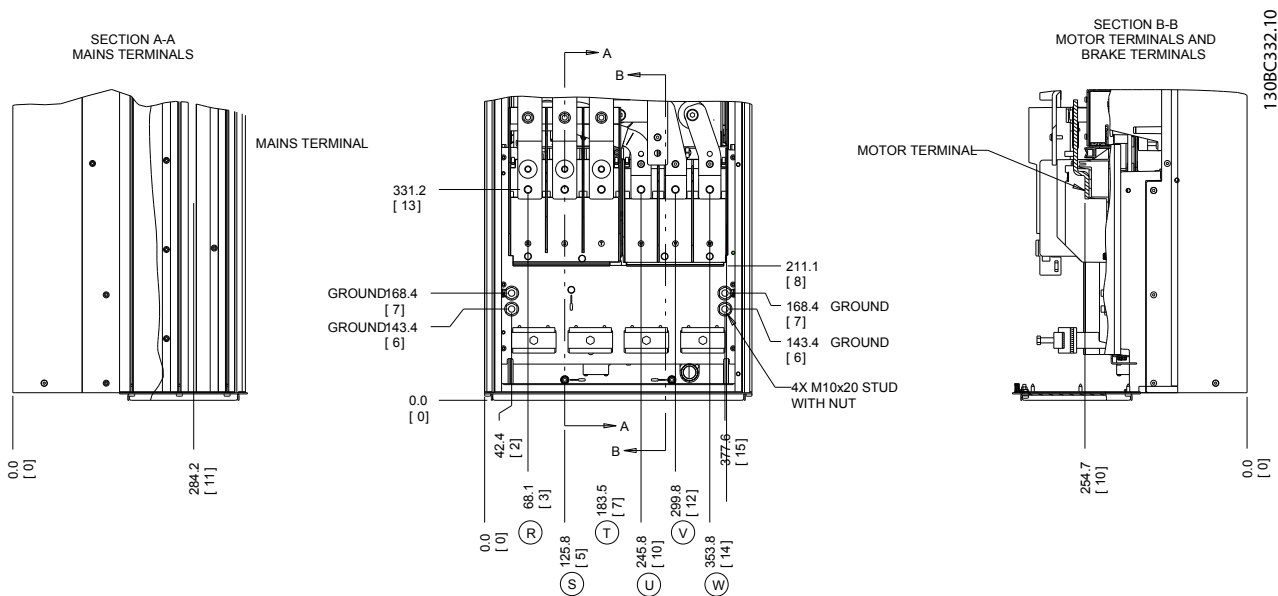


2

Disegno 2.9 Morsetti condivisione del carico e rigenerazione, D3h

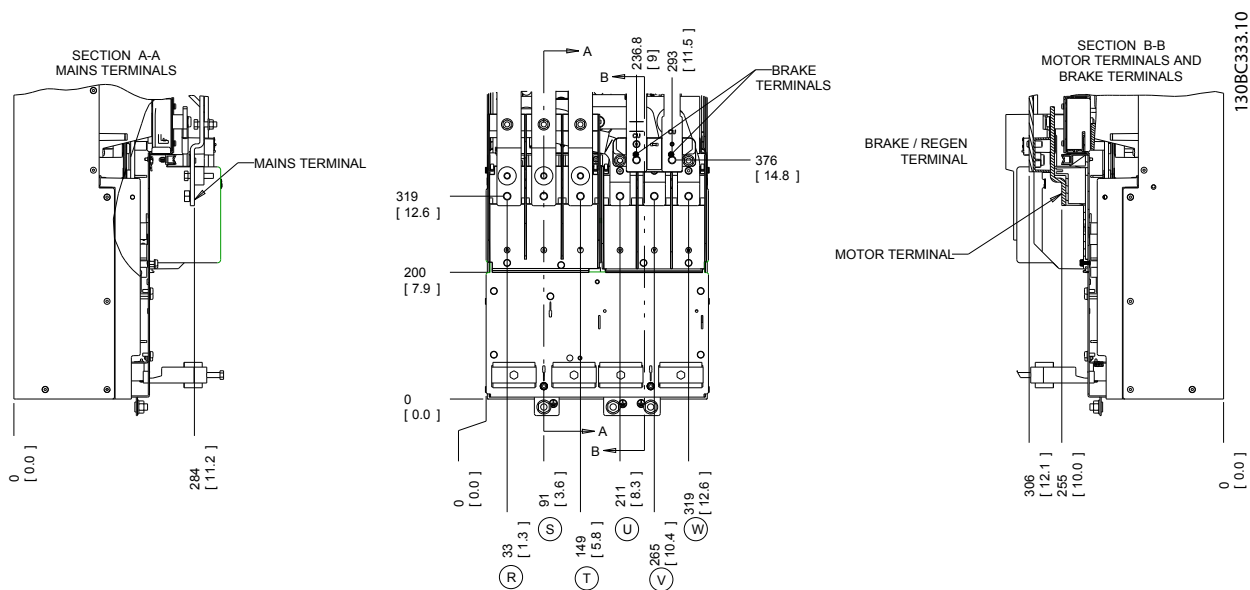
1	Vista anteriore
2	Vista laterale

Tabella 2.3

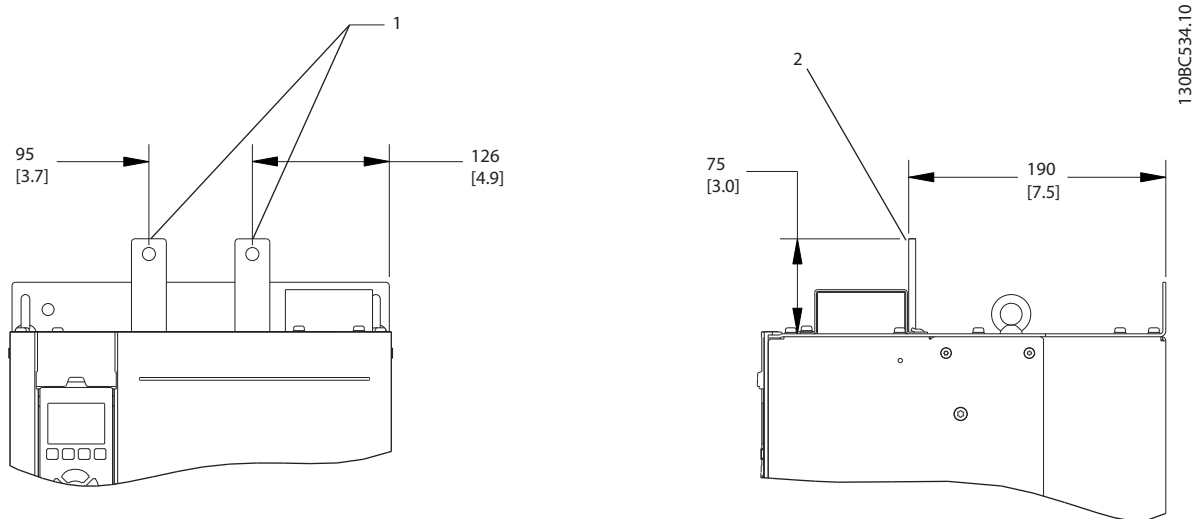


Disegno 2.10 Posizioni dei morsetti D2h

2



Disegno 2.11 Posizioni dei morsetti D4h

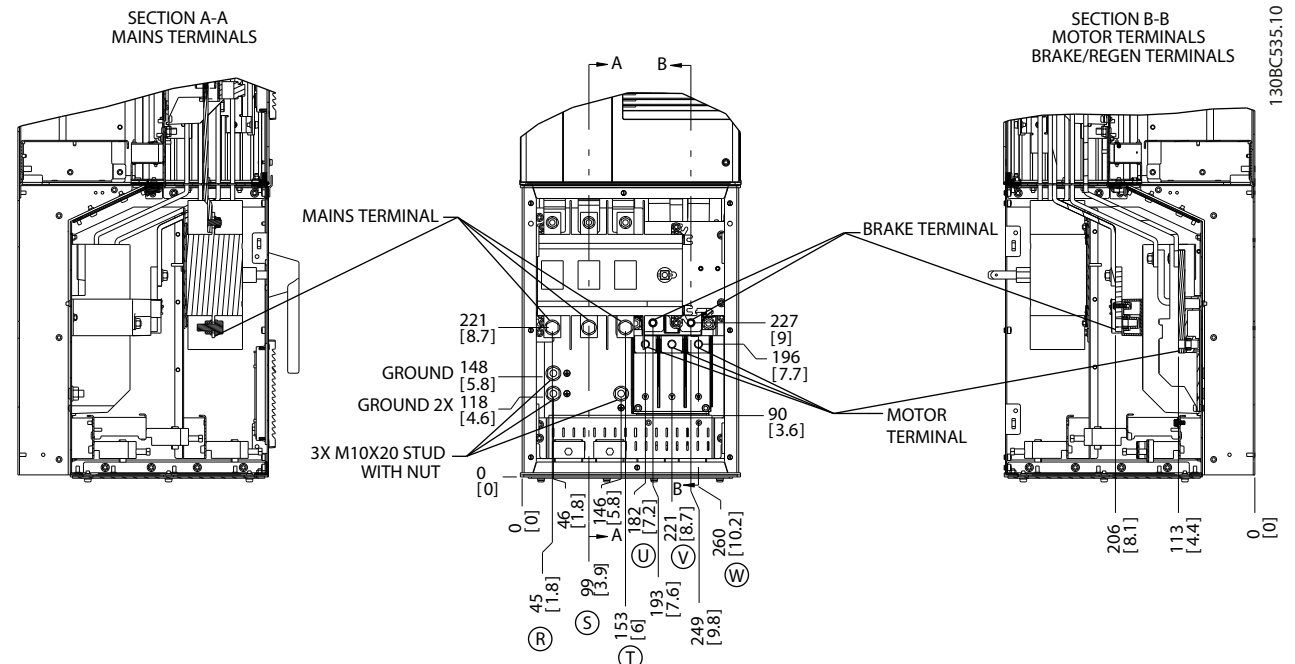


Disegno 2.12 Morsetti condivisione del carico e rigenerazione, D4h

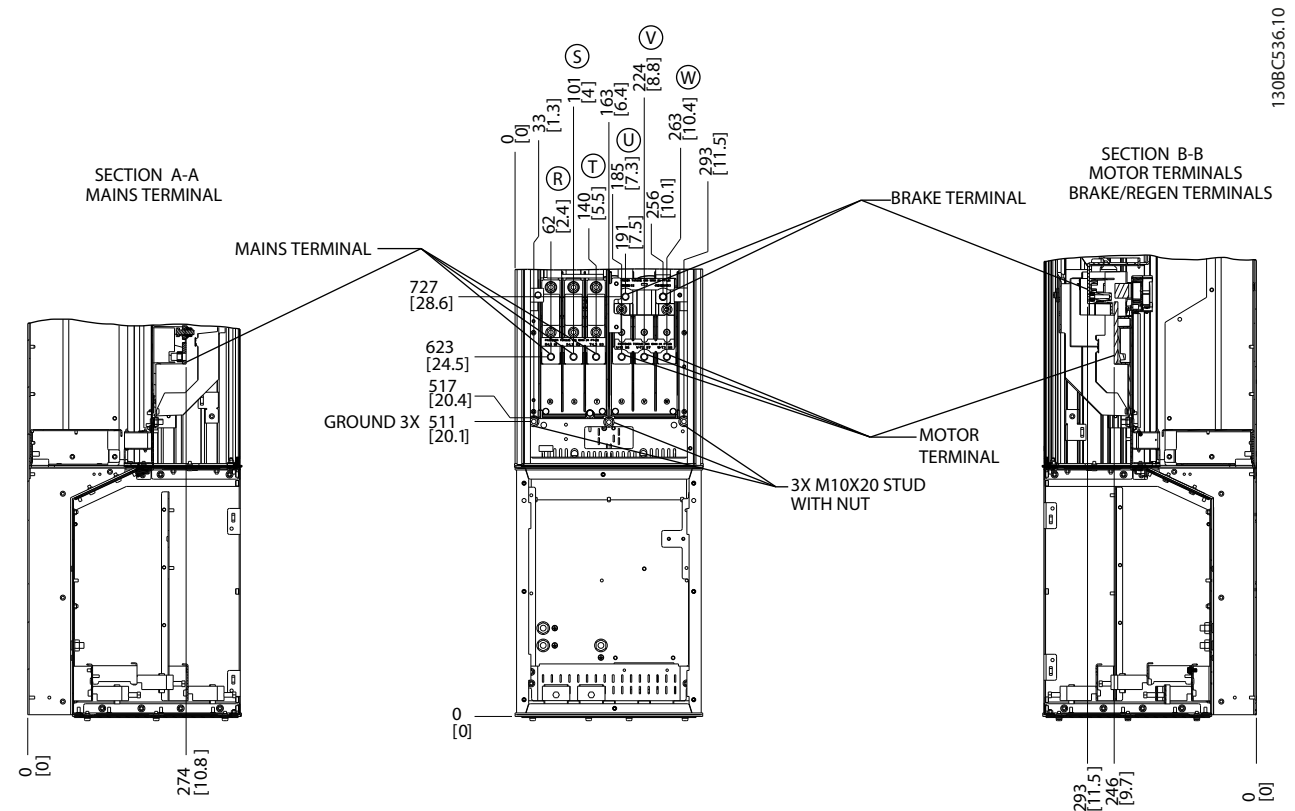
1	Vista anteriore
2	Vista laterale

Tabella 2.4

2.4.3.2 Posizioni dei morsetti: D5h-D8h

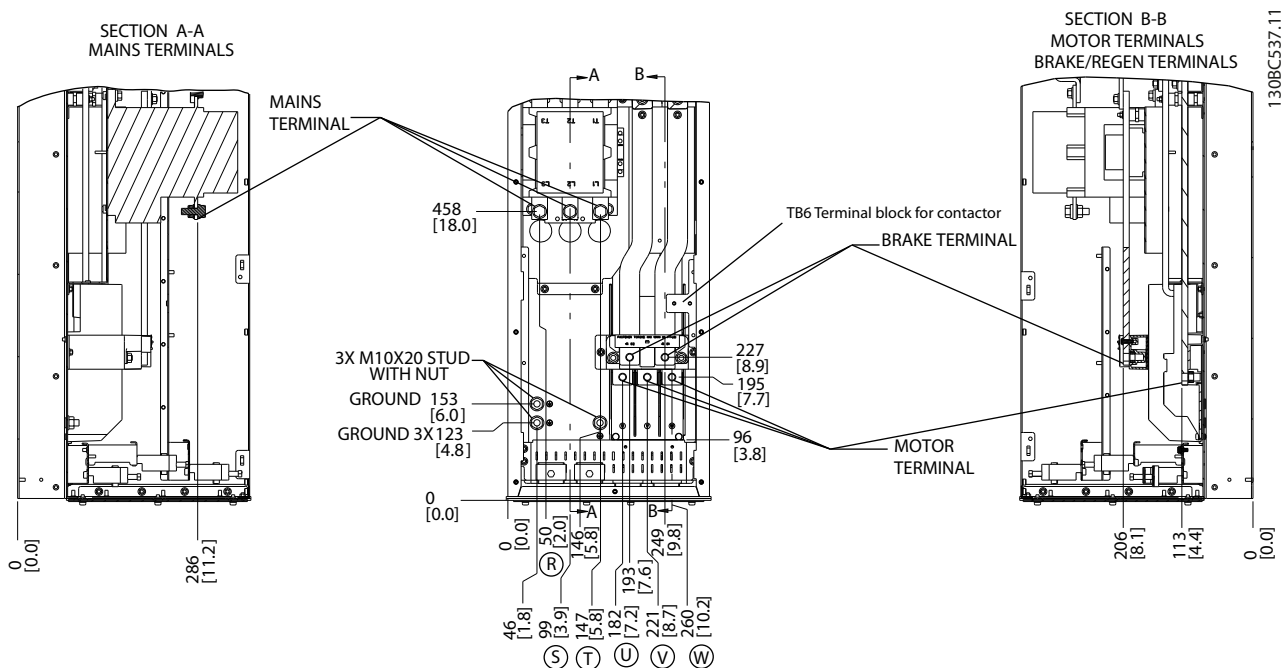


Disegno 2.13 Posizioni dei morsetti, D5h con sezionatore opzionale

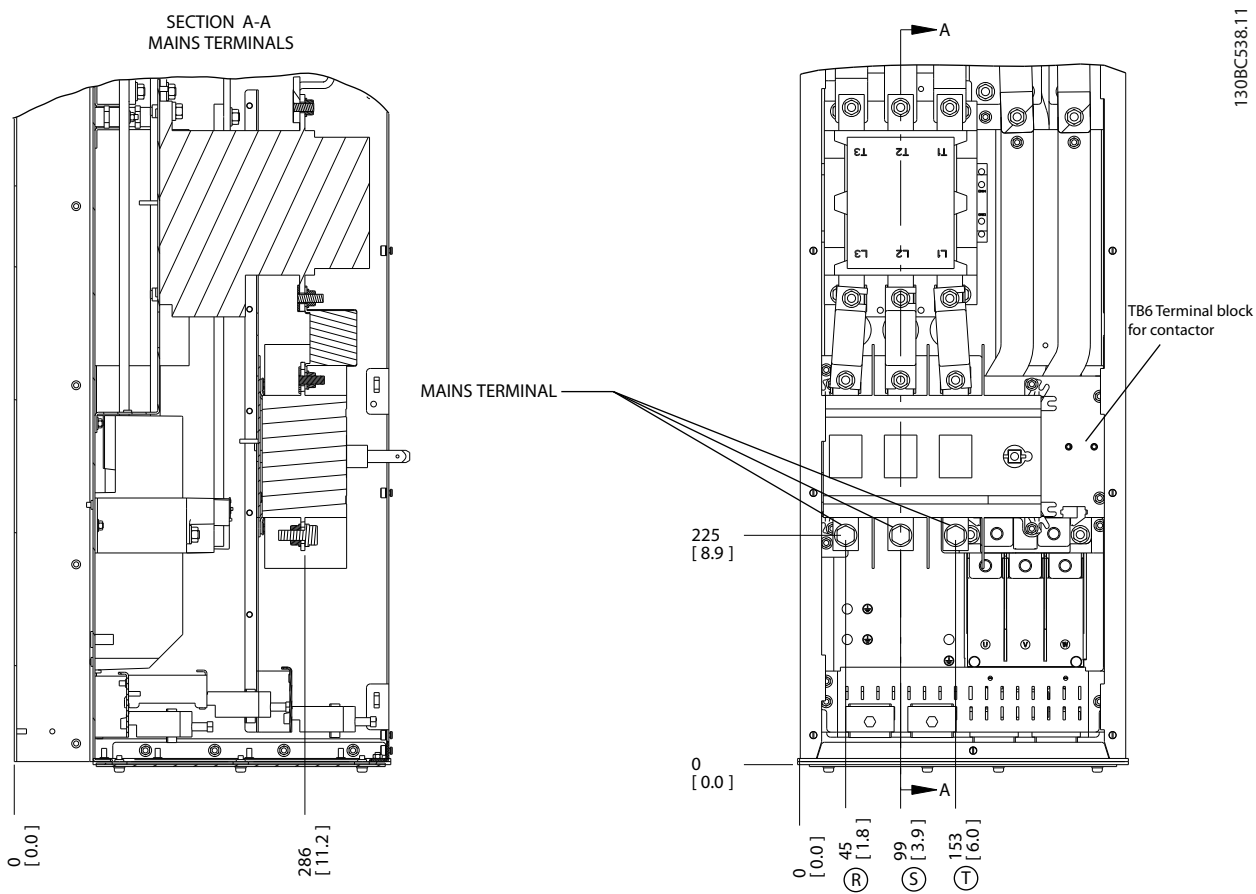


Disegno 2.14 Posizioni dei morsetti, D5h con opzione freno

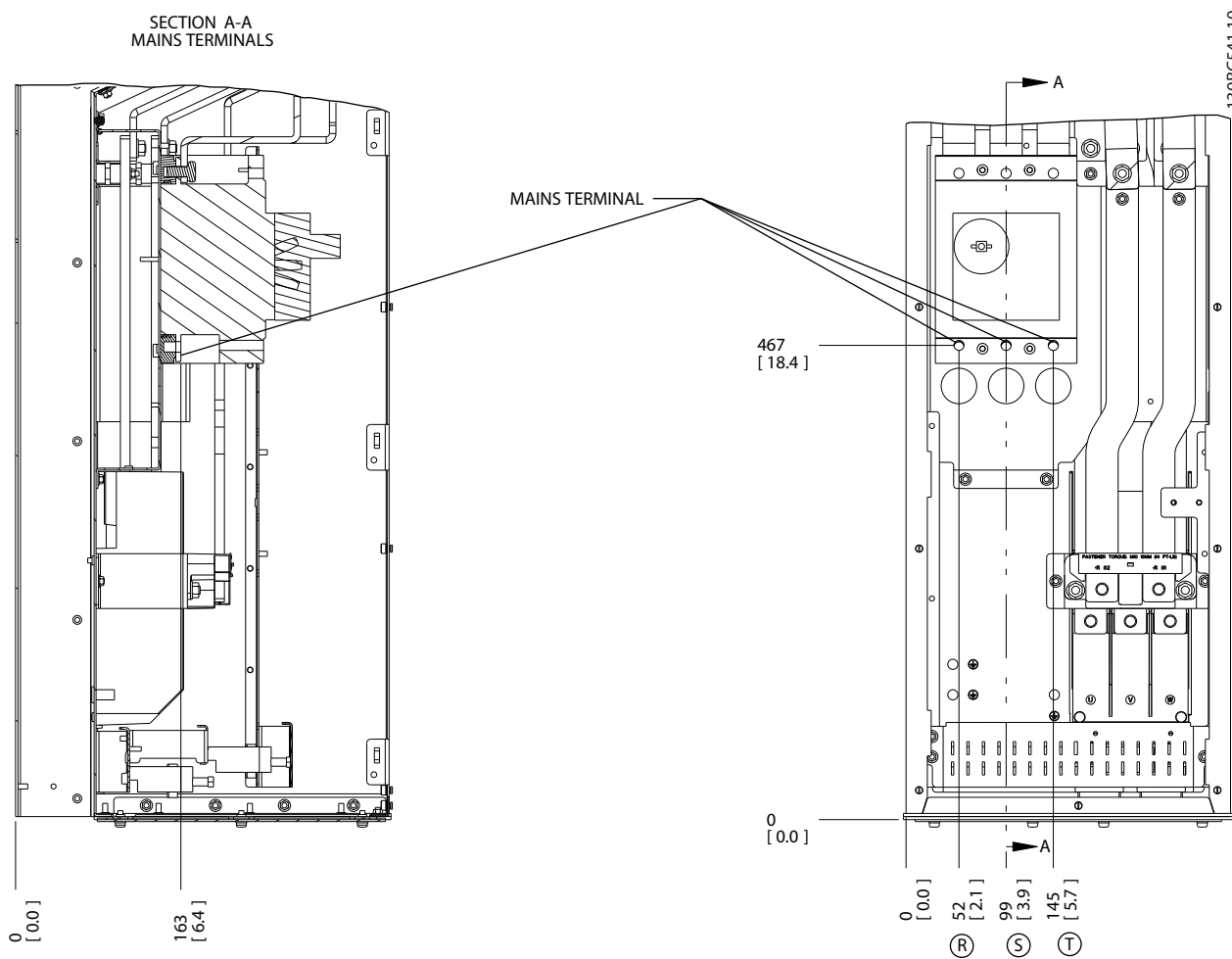
2



Disegno 2.15 Posizioni dei morsetti, D6h con contattore opzionale



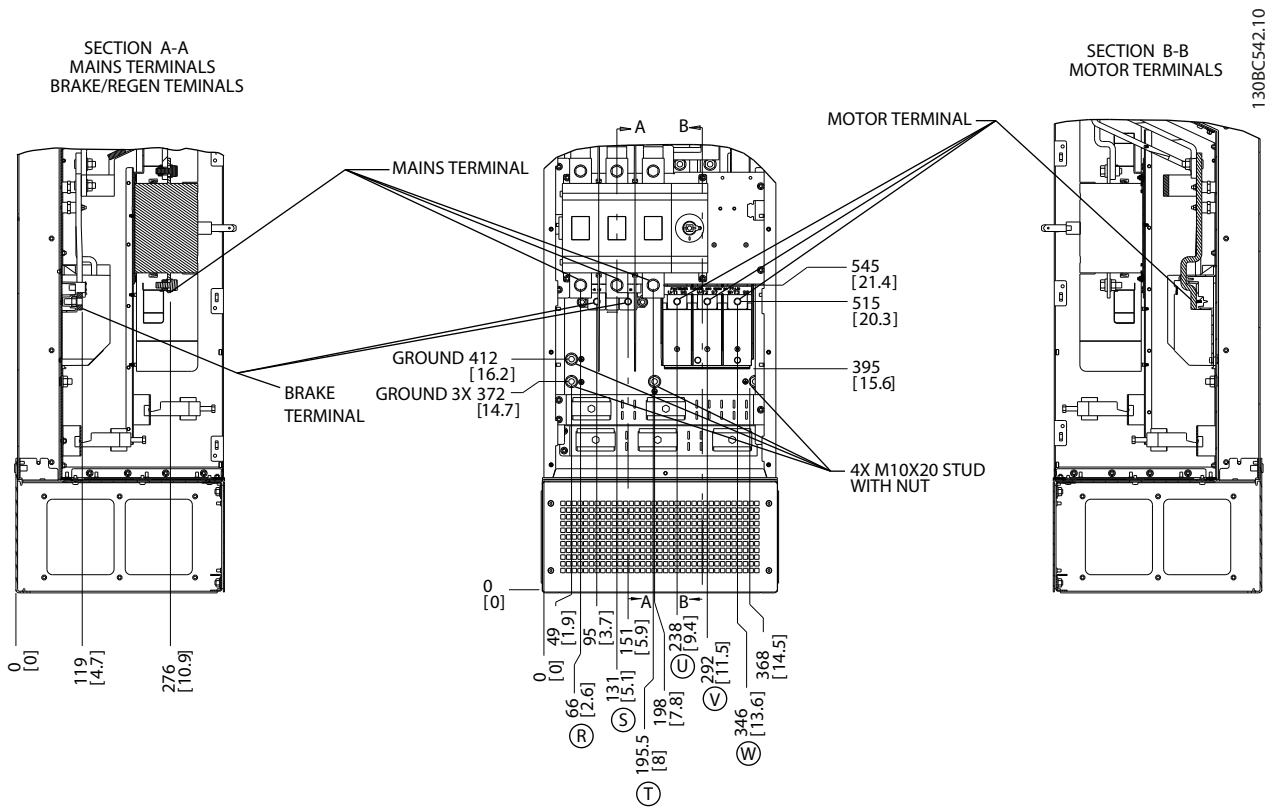
Disegno 2.16 Posizioni dei morsetti, D6h con contattore e sezionatore opzionali



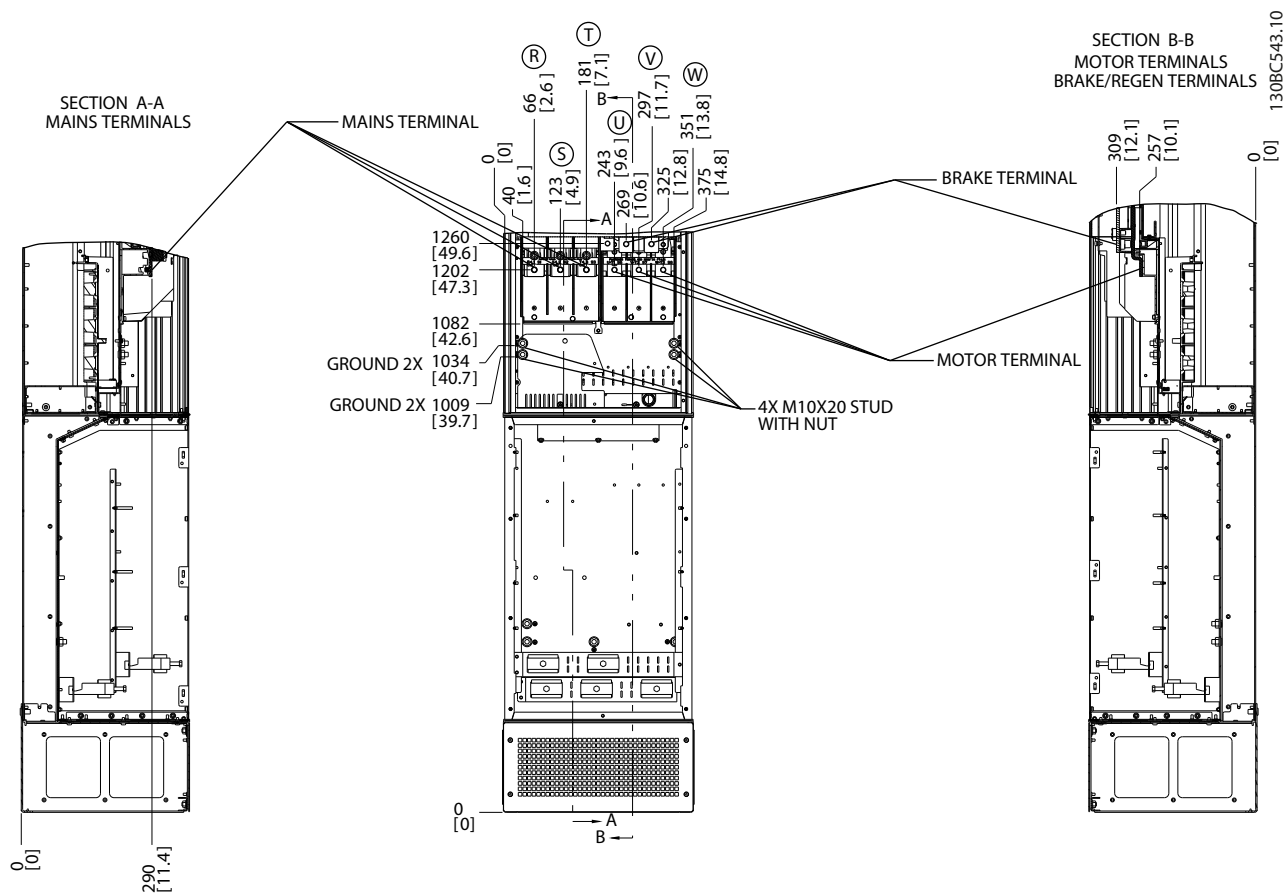
2

Disegno 2.17 Posizioni dei morsetti, D6h con interruttore opzionale

2



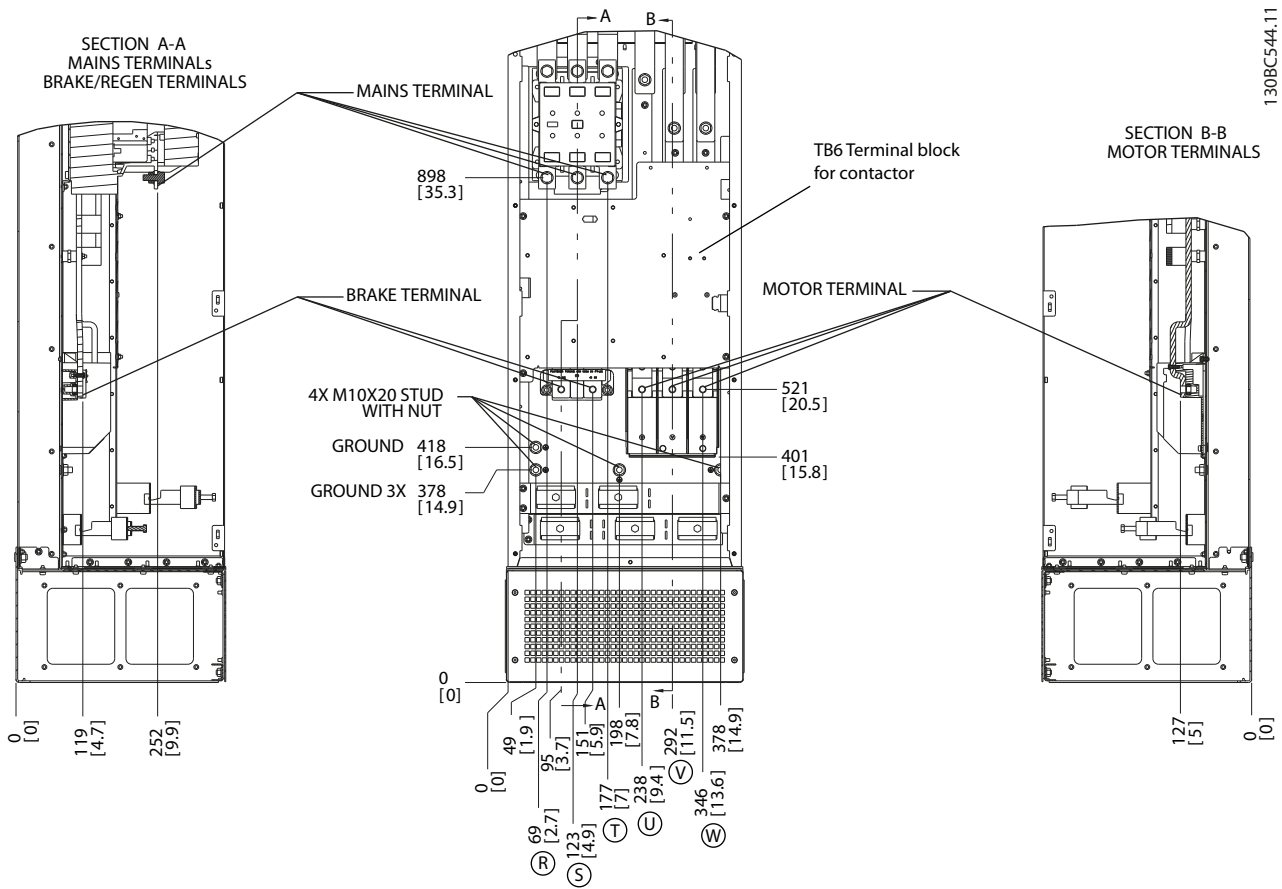
Disegno 2.18 Posizioni dei morsetti, D7h con sezionatore opzionale



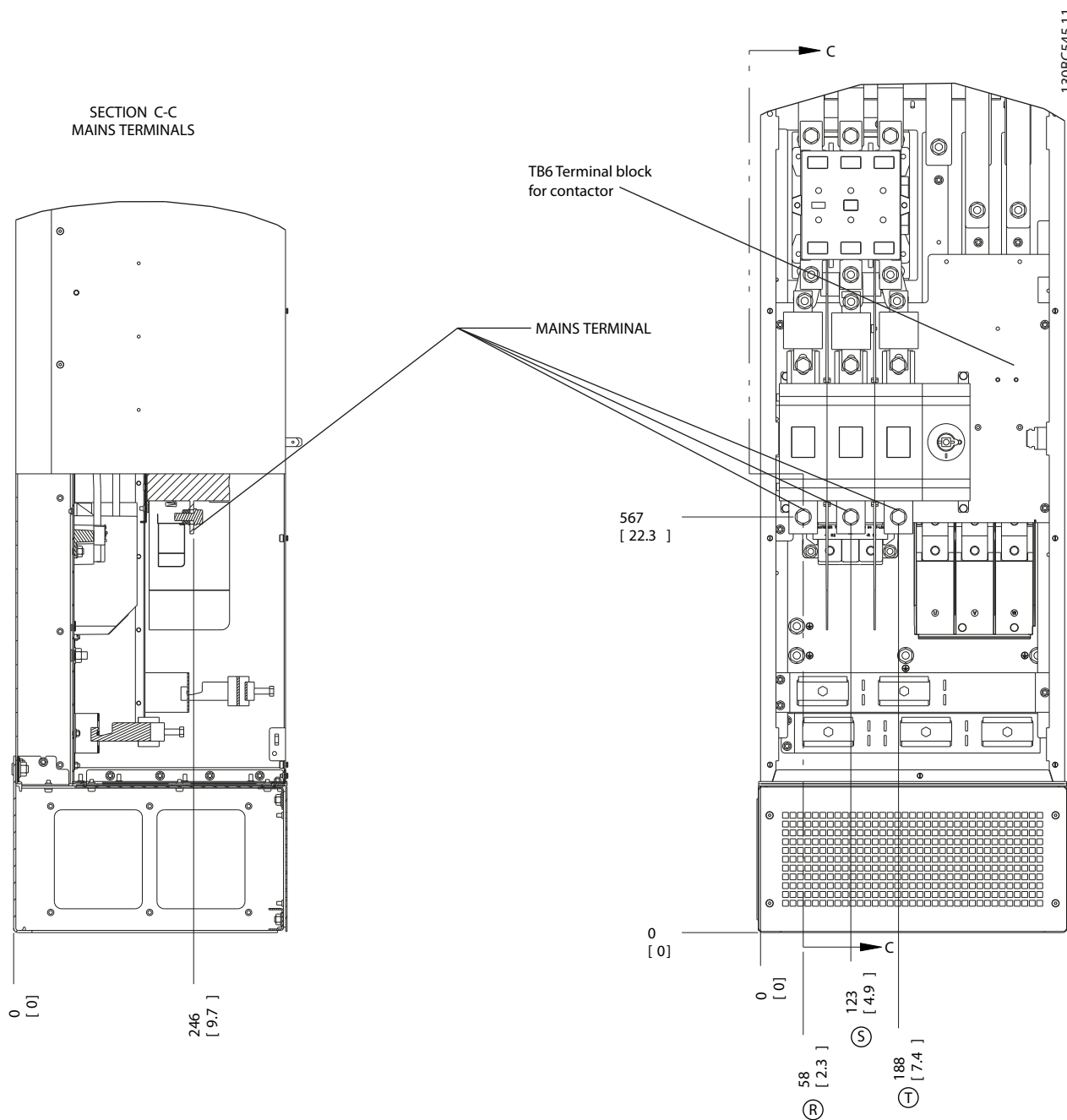
2

Disegno 2.19 Posizioni dei morsetti, D7h con opzione freno

2

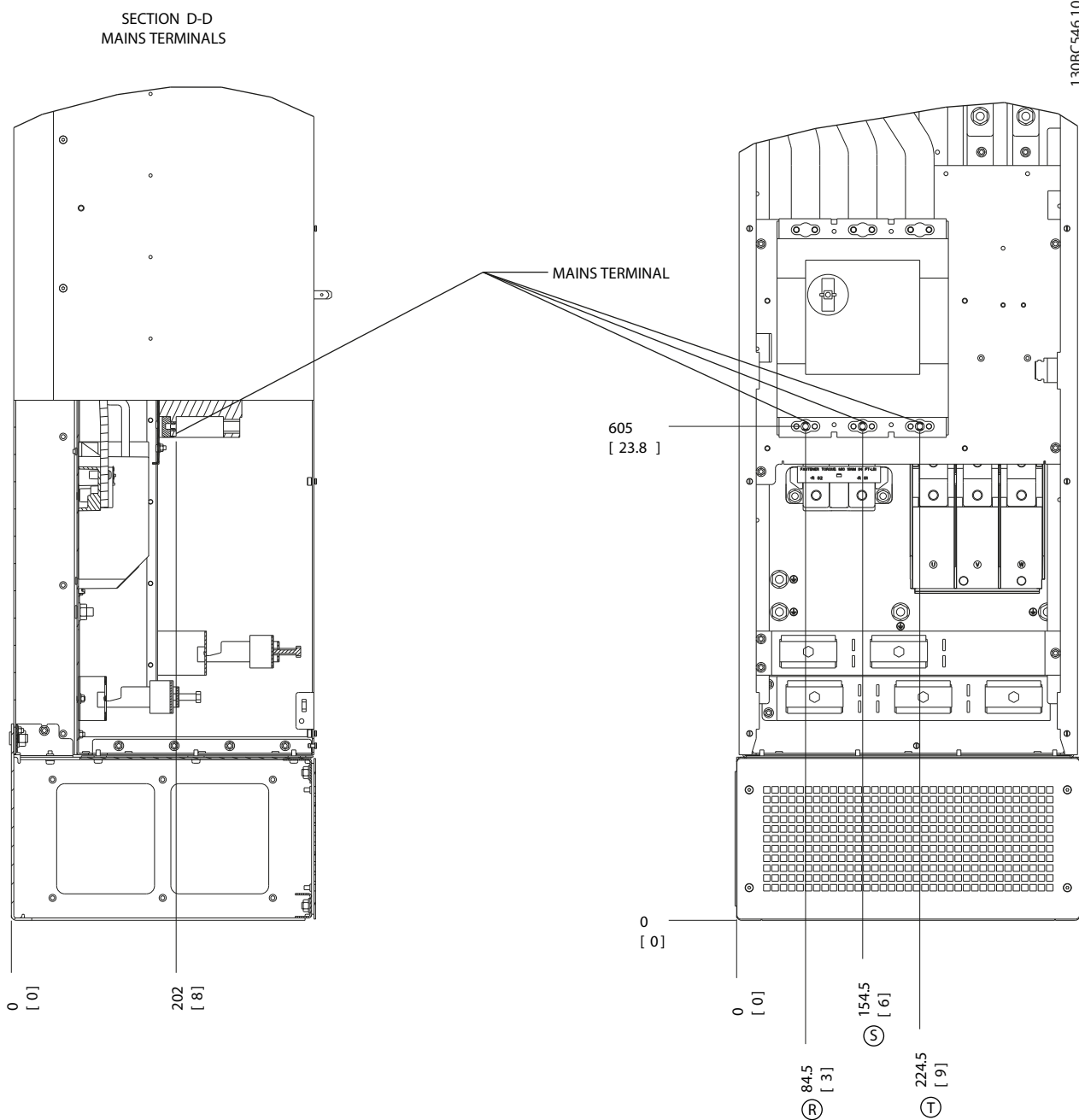


Disegno 2.20 Posizioni dei morsetti, D8h con contattore opzionale



Disegno 2.21 Posizioni dei morsetti, D8h con contattore e sezionatore opzionali

2



Disegno 2.22 Posizioni dei morsetti, D8h con interruttore opzionale

2.4.4 Cavo motore

Il motore deve essere collegato ai morsetti U/T1/96, V/T2/97, W/T3/98. Terra (massa) al morsetto 99. Con un convertitore di frequenza possono essere utilizzati tutti i tipi di motori standard asincroni trifase. L'impostazione di fabbrica prevede una rotazione in senso orario se l'uscita del convertitore di frequenza è collegata come segue:

N. di morsetto	Funzione
96, 97, 98, 99	Fasi U/T1, V/T2, W/T3 Terra (massa)

Tabella 2.5

2.4.5 Controllo rotazione motore

Il senso di rotazione può essere invertito scambiando due cavi di fase del motore oppure cambiando l'impostazione di 4-10 *Motor Speed Direction*.

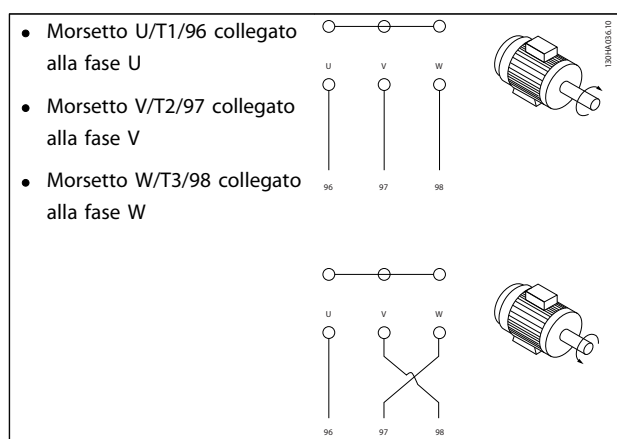
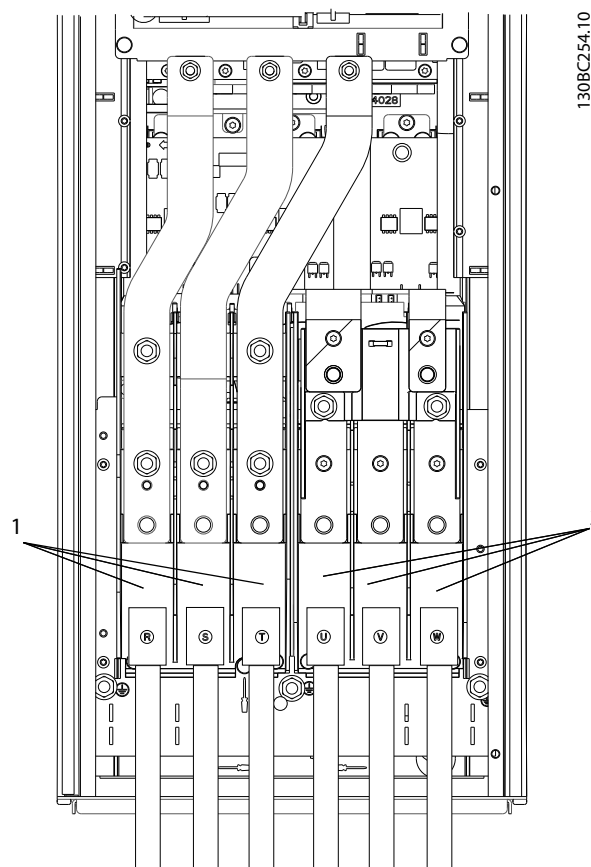


Tabella 2.6

Un controllo rotazione motore può essere eseguito usando il 1-28 *Controllo rotazione motore* e seguendo le indicazioni del display.

2.4.6 Collegamento tensione di rete CA

- Il dimensionamento dei cavi è in funzione della corrente di ingresso del convertitore di frequenza.
- Rispettare le normative locali e nazionali per le dimensioni dei cavi
- Collegare i cavi dell'alimentazione di ingresso CA trifase ai morsetti L1, L2 e L3 (vedere *Disegno 2.23*)



Disegno 2.23 Collegamento alla rete CA

1	Collegamento di rete
2	Collegamento del motore

Tabella 2.7

- Collegare a terra (a massa) il cavo seguendo le istruzioni fornite.
- È possibile utilizzare tutti i convertitori di frequenza con un'alimentazione di ingresso isolata oppure con linee di alimentazione riferite a massa. Per l'alimentazione da una rete isolata (rete IT o triangolo non a terra) o rete TT/TN-S con neutro a terra (triangolo a terra), impostare 14-50 *Filtro RFI* su OFF. Con l'impostazione Off, i condensatori del filtro RFI interno fra lo chassis e il circuito intermedio sono isolati per evitare danni al circuito intermedio e ridurre le correnti capacitive di terra in conformità a IEC 61800-3.

2.5 Connessione dei cavi di controllo

- Isolare i cavi del controllo dai componenti ad alta potenza nel convertitore di frequenza
- Se il convertitore di frequenza è collegato a un termistore, per l'isolamento PELV, è necessario utilizzare un cavo opzionale con isolamento rinforzato/doppio per il cavo controllo termistore. Si raccomanda una tensione di alimentazione da 24 VCC.

2.5.1 LON

Tutti i morsetti dei cavi di comando sono situati sotto l'LCP all'interno del convertitore di frequenza. Per accedere, aprire lo sportello (IP21/54) o rimuovere il pannello anteriore (IP20).

2.5.2 Uso di cavi di controllo schermati

Danfoss consiglia l'utilizzo di cavi schermati/armati intrecciati per ottimizzare l'immunità EMC dei cavi di controllo e l'emissione EMC dei cavi del motore.

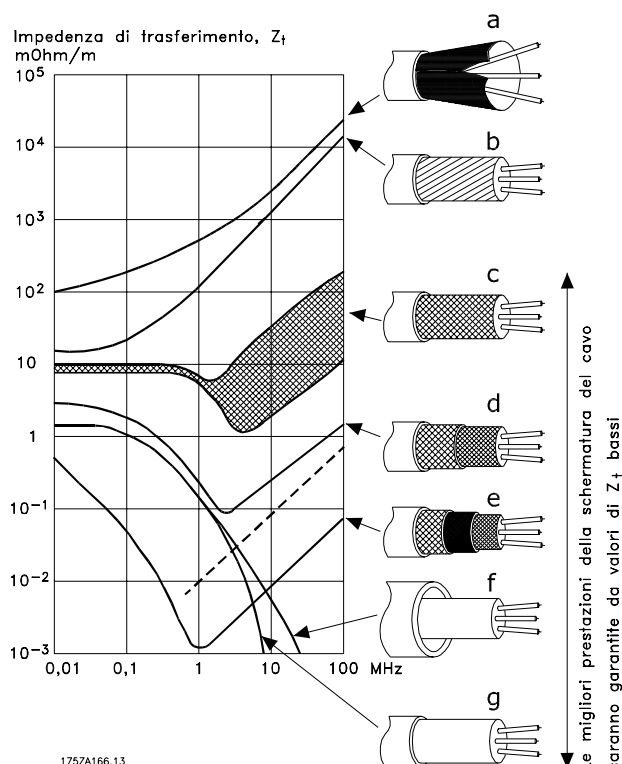
La capacità di un cavo di ridurre il rumore elettrico emesso e ricevuto dipende dall'impedenza di trasferimento (Z_T). Lo schermo di un cavo è normalmente progettato per ridurre il trasferimento di un rumore elettrico; tuttavia una schermatura con un'impedenza di trasferimento inferiore (Z_T) è più efficace di una schermatura con un'impedenza di trasferimento superiore (Z_T).

Anche se l'impedenza di trasferimento (Z_T) viene specificata di rado dai produttori dei cavi, è spesso possibile stimarla (Z_T) sulla base delle caratteristiche fisiche del cavo.

L'impedenza di trasferimento (Z_T) può essere valutata considerando i seguenti fattori:

- La conducibilità del materiale di schermatura
 - La resistenza di contatto fra i singoli conduttori schermati
 - La copertura di schermatura, ovvero l'area fisica di cavo coperta dalla schermatura, spesso indicata come un valore percentuale
 - Il tipo di schermatura, cioè intrecciata o attorcigliata
- a. Conduttore in rame con rivestimento in alluminio
 - b. Cavo con conduttori in rame attorcigliati o armato con conduttori in acciaio

- c. Conduttore in rame intrecciato a strato singolo con percentuale variabile di schermatura di copertura. Si tratta del tipico cavo di riferimento Danfoss.
- d. Conduttore in rame intrecciato a strato doppio
- e. Doppio strato di conduttore in rame intrecciato con uno strato intermedio magnetico schermato.
- f. Cavo posato in un tubo in rame o in acciaio
- g. Cavo conduttore con guaina di 1,1 mm di spessore.



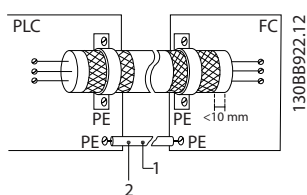
Disegno 2.24

Le migliori prestazioni della schermatura del cavo saranno garantite da valori di Z_T bassi

2.5.3 Messa a terra (a massa) di cavi di controllo schermati

Schermatura corretta

In molti casi, la soluzione preferita è quella di proteggere i cavi di comando e di comunicazione seriale con morsetti di schermatura ad entrambe le estremità per garantire il migliore contatto possibile del cavo ad alta frequenza. Se il potenziale di terra (massa) fra il convertitore di frequenza e il PLC è diverso, si possono verificare disturbi elettrici nell'intero sistema. Risolvere questo problema installando un cavo di equalizzazione, da inserire vicino al cavo di comando. Sezione minima del cavo: 16 mm².



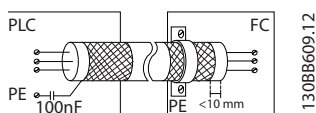
Disegno 2.25

1	Min. 16 mm ²
2	Cavo di equalizzazione

Tabella 2.8

Ritorni di terra (massa) 50/60 Hz

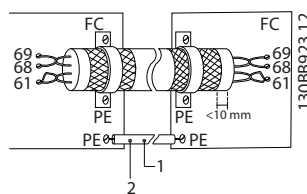
Se si usano cavi di controllo molto lunghi, si possono avere ritorni di terra (massa). Per eliminare i ritorni di terra (massa), collegare un'estremità della schermatura a massa con un condensatore da 100 nF (tenendo i terminali corti).



Disegno 2.26

Eliminare i disturbi EMC nella comunicazione seriale

Questo morsetto è collegato a terra (massa) mediante un collegamento RC interno. Utilizzare cavi a doppino intrecciato per ridurre l'interferenza tra conduttori. Il metodo raccomandato è mostrato in basso:

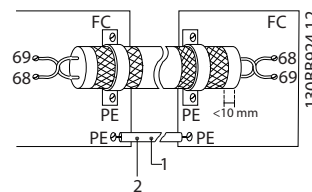


Disegno 2.27

1	Min. 16 mm ²
2	Cavo di equalizzazione

Tabella 2.9

In alternativa è possibile omettere il collegamento al morsetto 61:



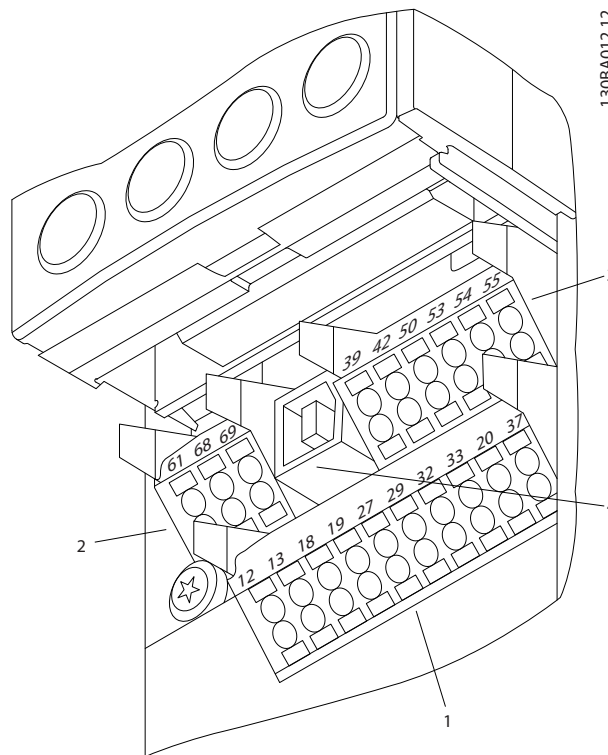
Disegno 2.28

1	Min. 16 mm ²
2	Cavo di equalizzazione

Tabella 2.10

2.5.4 Tipi di morsetto di controllo

Le funzioni dei morsetti e le relative impostazioni di fabbrica sono elencate in 2.5.6 Funzioni morsetto di controllo.

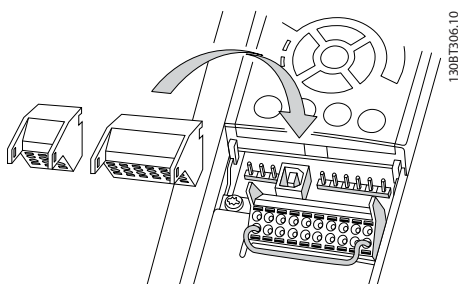


Disegno 2.29 Posizioni dei morsetti di controllo

- **Connettore 1** mette a disposizione quattro morsetti per ingressi digitali programmabili, due morsetti digitali aggiuntivi programmabili come ingressi o uscite, un morsetto tensione di alimentazione 24 V CC, e un morsetto comune per l'alimentazione opzionale 24 V CC fornita dal cliente.
- I morsetti (+)68 e (-)69 del **Connettore 2** servono per un collegamento RS-485 comunicazioni seriali.
- Il **Connettore 3** presenta due ingressi analogici, un'uscita analogica, alimentazione a 10 VCC e morsetti comune per gli ingressi e l'uscita.
- **Connettore 4** è una porta USB disponibile per l'utilizzo con Software di configurazione MCT 10
- Sono inoltre previste due uscite a relè forma C in varie collocazioni in base alla configurazione del controllore e alla taglia.
- Alcune opzioni disponibili su ordinazione con le unità possono offrire ulteriori morsetti. Vedere il manuale in dotazione con l'apparecchiatura opzionale.

2.5.5 Collegamento ai morsetti di controllo

I connettori dei morsetti possono essere rimossi per facilitare l'accesso.



Disegno 2.30 Rimozione dei morsetti di controllo

2.5.6 Funzioni morsetto di controllo

Le funzioni del convertitore di frequenza sono attivate dai segnali dell'ingresso di controllo.

- Ogni morsetto deve essere programmato per la funzione supportata nei parametri associati al morsetto specifico. Vedere *5 Programmazione* e *6 Esempi applicativi* per i morsetti e i parametri associati.
- È importante confermare che il morsetto di controllo sia programmato per la funzione corretta. Vedere *5 Programmazione* per dettagli su come accedere ai parametri e per informazioni sulla programmazione.

- La programmazione predefinita per i morsetti ha lo scopo di inizializzare il funzionamento del convertitore di frequenza in una modalità tipica.

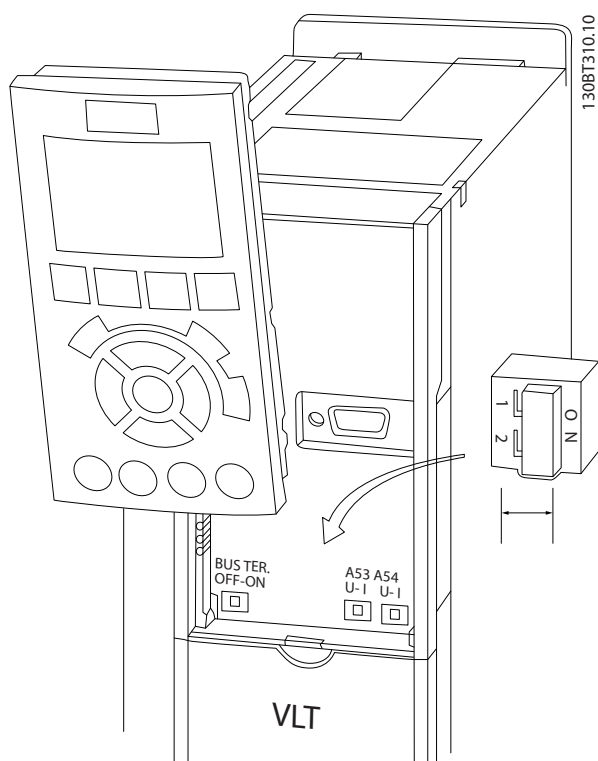
2.5.6.1 Interruttori morsetti 53 e 54

- I morsetti di ingresso analogici 53 e 54 consentono la selezione dei segnali di ingresso in tensione (da -10 a 10 V) o corrente (0/4-20 mA)
- Togliere l'alimentazione al convertitore di frequenza prima di cambiare le posizioni dell'interruttore
- Impostare gli interruttori A53 e A54 per selezionare il tipo di segnale. U seleziona la tensione, I seleziona la corrente
- Gli interruttori sono accessibili quando l'LCP è stato smontato (vedere *Disegno 2.31*).

NOTA!

Alcune schede opzionali disponibili per le unità possono coprire questi interruttori e devono quindi essere rimosse per cambiarne la configurazione. Scollegare sempre l'alimentazione dall'unità prima di rimuovere le schede opzionali.

- L'impostazione predefinita del morsetto 53 è per un segnale di riferimento di velocità ad anello aperto impostato in *16-61 Mors. 53 impost. commut.*
- L'impostazione predefinita del morsetto 54 è per il segnale di retroazione ad anello chiuso impostato in *16-63 Mors. 54 impost. commut.*



Disegno 2.31 Posizione dei morsetti 53 e 54 Interruttori e interruttore di terminazione bus

2.6 Comunicazione seriale

L'RS-485 è un'interfaccia bus a due fili compatibile con topologia di rete multi-drop, vale a dire che i nodi possono essere collegati come un bus oppure tramite linee di discesa da una linea dorsale comune. Un totale di 32 nodi possono essere collegati a un segmento di rete.

I ripetitori separano i vari segmenti di rete. Ciascun ripetitore funziona come un nodo all'interno del segmento nel quale è installato. Ogni nodo collegato all'interno di una data rete deve avere un indirizzo di nodo unico attraverso tutti i segmenti.

Terminare entrambe le estremità di ogni segmento, utilizzando lo switch di terminazione (S801) del convertitore di frequenza oppure una rete resistiva polarizzata di terminazione. Utilizzare sempre un cavo a coppia intrecciata (STP) per il cablaggio del bus e, nell'effettuare l'installazione, seguire sempre le procedure consigliate. È molto importante assicurare un collegamento a terra (massa) a bassa impedenza della schermatura in corrispondenza di ogni nodo, anche alle alte frequenze. Ciò può essere ottenuto collegando a terra (massa) un'ampia superficie della schermatura, ad esempio mediante un pressacavo o un passacavo conduttivo. Può essere necessario utilizzare cavi di equalizzazione del potenziale per mantenere lo stesso potenziale di terra (massa) in tutta la rete, soprattutto nelle installazioni nelle quali sono presenti cavi molto lunghi.

Per prevenire un disadattamento d'impedenza, utilizzare sempre lo stesso tipo di cavo in tutta la rete. Quando si collega un motore al convertitore di frequenza, utilizzare sempre un cavo motore schermato.

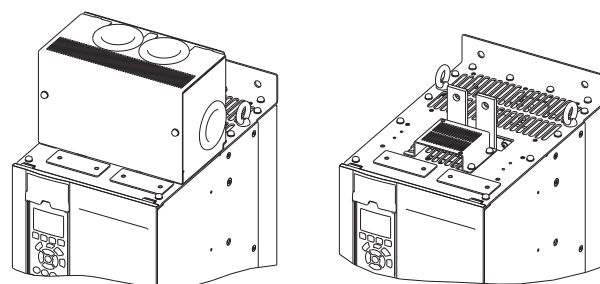
Lunghezza	a coppia intrecciata schermata (STP)
Impedenza	120 Ω
Lunghezza max cavo	1200 m (incluse le diramazioni) 500 m da stazione a stazione

Tabella 2.11

2.7 Dispositivo opzionale

2.7.1 Morsetti di condivisione del carico

I morsetti di condivisione del carico abilitano il collegamento del circuiti CC di più convertitori di frequenza. I morsetti di condivisione del carico sono disponibili nei convertitori di frequenza IP20 e fuoriescono dalla parte superiore del convertitore di frequenza. Un coprimorsetti, fornito con il convertitore di frequenza, deve essere installato per mantenere il valore IP20 nominale della custodia. *Disegno 2.32* mostra sia morsetti scoperti che coperti.



Disegno 2.32 Morsetti di condivisione del carico o di rigenerazione con copertura (L) e senza (R)

2.7.2 Terminali di rigenerazione

I morsetti di rigenerazione possono essere forniti per le applicazioni che hanno un carico rigenerativo. Un'unità rigenerativa, fornita da una terza parte, si collega ai morsetti di rigenerazione in modo che la potenza possa essere ritrasferita alla rete, con risparmio energetico. I morsetti di rigenerazione sono disponibili sui convertitori di frequenza IP20 e fuoriescono dalla parte superiore del convertitore di frequenza. Un coprimorsetti, fornito con il convertitore di frequenza, deve essere installato per mantenere il valore IP20 nominale della custodia. *Disegno 2.32* mostra sia morsetti scoperti che coperti.

2.7.3 Riscaldatore anticondensa

Un riscaldatore anticondensa può essere installato all'interno del convertitore di frequenza per prevenire la formazione di condensa all'interno della custodia quando l'unità è spenta. Il riscaldatore è comandato in tensione a 230 V CA (tensione fornita dal cliente). Per migliori risultati, utilizzare il riscaldatore solo se l'unità non è in funzione e spegnerlo quando l'unità è in funzione.

2.7.4 Chopper di frenatura

Per applicazioni con carico rigenerativo può essere fornito un chopper di frenatura. Il chopper di frenatura è collegato a una resistenza freno che dissipa l'energia di frenatura, evitando una sovratensione di guasto sul bus CC. Il chopper di frenatura viene automaticamente attivato quando la tensione sul bus CC supera un livello specificato, funzione della tensione nominale del convertitore di frequenza.

2.7.5 Schermatura della rete

La schermatura di rete è una copertura di Lexan installata all'interno della custodia a garantire protezione secondo le specifiche VBG-4 di prevenzione incidenti.

2.7.6 Sezionatore di rete

Il sezionatore opzionale è disponibile in entrambi i tipi di armadi opzionali. La posizione del sezionatore cambia in base alla taglia dell'armadio opzionale e in base alla presenza o meno di altre opzioni. *Tabella 2.12* fornisce maggiori dettagli sui sezionatori utilizzati.

Tensione	Modello convertitore di frequenza	Produttore e tipo sezionatore
380-500 V	N110T5-N160T4	ABB OT400U03
	N200T5-N315T4	ABB OT600U03
525-690 V	N75KT7-N160T7	ABB OT400U03
	N200T7-N400T7	ABB OT600U03

Tabella 2.12

2.7.7 Contattore

Il contattore è alimentato da una sorgente a 230 V CA 50/60 Hz fornita dal cliente.

Tensione	Modello convertitore di frequenza	Produttore e tipo contattore	Categoria di utilizzo IEC
380-500 V	N110T5-N160T4	GE CK95BE311N	AC-3
	N200T5-N250T4	GE CK11CE311N	AC-3
	N315T4	GE CK11CE311N	AC-1
525-690 V	N75KT7-N160T7	GE CK95BE311N	AC-3
	N200T7-N400T7	GE CK11CE311N	AC-3

Tabella 2.13

NOTA!

In applicazioni che richiedono la conformità UL, quando il convertitore di frequenza viene fornito con contattori, il cliente deve fornire in fusibili esterni per mantenere la conformità UL del convertitore di frequenza e una corrente di corto circuito nominale di 100.000 A. Per raccomandazioni sui fusibili, vedere 10.1.1 Specifiche dipendenti dalla potenza.

2.7.8 Interruttore

Tabella 2.14 fornisce informazioni sul tipo di interruttore fornito come opzione con le varie unità e gamme di potenza.

Tensione	Modello convertitore di frequenza	Produttore e tipo interruttore
380-500 V	N110T5-N132T5	ABB T5L400TW
	N160T5	ABB T5LQ400TW
	N200T5	ABB T6L600TW
	N250T5	ABB T6LQ600TW
	N315T5	ABB T6LQ800TW
525-690 V	N75KT7-N160T7	ABB T5L400TW
	N200T7-N315T7	ABB T6L600TW
	N400T7	ABB T6LQ600TW

Tabella 2.14

3 Avviamento e messa in funzione

3.1 Pre-avvio

ATTENZIONE

Prima di alimentare l'unità, controllare l'intera installazione in base a quanto riportato in *Tabella 3.1*. In seguito marcare quegli elementi.

3

Controllare	Descrizione	<input checked="" type="checkbox"/>
Apparecchiatura ausiliaria	<ul style="list-style-type: none"> Controllare l'apparecchiatura ausiliaria, interruttori, sezionatori o interruttori automatici/fusibili di ingresso eventualmente presenti sul lato di alimentazione di ingresso del convertitore di frequenza e sul lato di uscita verso il motore. Assicurarsi che sono pronti per il funzionamento a piena velocità. Controllare funzione e installazione di qualsiasi sensore usato per la retroazione al convertitore di frequenza Rimuovere i condensatori di rifasamento sui motori, se presenti 	
Instradamento dei cavi	<ul style="list-style-type: none"> Assicurarsi che l'alimentazione di ingresso, il cablaggio motore e i cavi di controllo siano separati o in tre canaline metalliche separate per l'isolamento dai disturbi ad alta frequenza. 	
Cavi di controllo	<ul style="list-style-type: none"> Controllare che non vi siano eventuali fili rotti o danneggiati e collegamenti laschi Controllare che i cavi di controlli siano isolati dal cablaggio di alimentazione e dai cavi motore per assicurare l'immunità ai disturbi Controllare la sorgente di tensione dei segnali, se necessario Si consiglia l'utilizzo di cavi schermati o doppiamente intrecciati. Assicurarsi che la schermatura sia terminata correttamente 	
Distanza per il raffreddamento	<ul style="list-style-type: none"> Misurare lo spazio superiore e inferiore per assicurare un flusso d'aria sufficiente per il raffreddamento 	
Considerazioni EMC	<ul style="list-style-type: none"> Controllare che l'installazione sia conforme ai requisiti di compatibilità elettromagnetica 	
Considerazioni ambientali	<ul style="list-style-type: none"> Vedere l'etichetta dell'apparecchiatura per i limiti della temperatura di esercizio ambiente massima I livelli di umidità devono essere pari al 5-95% senza condensa 	
Fusibili e interruttori automatici	<ul style="list-style-type: none"> Controllare il corretto dimensionamento di fusibili e interruttori automatici Controllare che tutti i fusibili siano inseriti saldamente e in condizioni ottimali di funzionamento e che tutti gli interruttori automatici siano in posizione aperta 	
Messa a terra (Collegamento a massa)	<ul style="list-style-type: none"> L'unità richiede un filo di terra (filo di massa) collegato dallo chassis alla terra (massa) dell'edificio. Controllare che i collegamenti di terra (collegamenti a massa) siano serrati e non ossidati La messa a terra (collegamento a massa) della canalina o il montaggio del pannello posteriore su una superficie metallica non offre una terra (massa) adeguata 	
Cavi di alimentazione di ingresso e uscita	<ul style="list-style-type: none"> Controllare se vi sono collegamenti allentati Controllare che il motore e la rete siano in canaline separate o in cavi schermati separati 	
Pannello interno	<ul style="list-style-type: none"> Verificare che l'interno dell'unità sia priva di sporcizia, trucioli di metallo, umidità e corrosione 	
Interruttori	<ul style="list-style-type: none"> Assicurarsi che tutti gli interruttori e sezionatori siano impostati nelle posizioni corrette 	
Vibrazioni	<ul style="list-style-type: none"> Assicurare che l'unità sia montata saldamente o che vengano usati supporti antivibrazioni, se necessario Controllare l'eventuale presenza di vibrazioni eccessive 	

Tabella 3.1 Lista di controllo Avviamento

3.2 Applicazione l'alimentazione

AVVISO

ALTA TENSIONE!

I convertitori di frequenza sono soggetti ad alta tensione quando collegati alla rete CA. L'installazione, l'avvio e la manutenzione dovrebbero essere eseguiti solo da personale qualificato. Se l'installazione, l'avvio e la manutenzione non sono eseguiti da personale qualificato potrebbero presentarsi lesioni personali o morte.

AVVISO

AVVIO INVOLONTARIO!

Quando il convertitore di frequenza è collegato all'alimentazione di rete CA, il motore può avviarsi in qualsiasi momento. Il convertitore di frequenza, il motore e ogni apparecchiatura azionata devono essere pronti per il funzionamento. In caso contrario quando si collega il convertitore di frequenza alla rete CA possono verificarsi gravi lesioni, morte o danneggiamenti alle apparecchiature o alle proprietà.

1. Confermare che la tensione in ingresso sia bilanciata entro il 3%. In caso contrario, correggere lo squilibrio della tensione di ingresso prima di continuare. Ripetere la procedura dopo aver corretto la tensione.
2. Assicurarsi che il cablaggio dell'apparecchiatura opzionale, se presente, sia idoneo all'applicazione.
3. Assicurarsi che tutti gli interruttori di comando si trovino in posizione OFF. Gli sportelli del pannello devono essere chiusi o il coperchio montato.
4. Alimentare l'unità. NON avviare il convertitore di frequenza per il momento. Per unità con un sezionatore, impostare sulla posizione On per alimentare il convertitore di frequenza.

NOTA!

Se la riga di stato in fondo all'LCP riporta **RUOTA RILIBERA REMOTA AUTOMATICA**, ciò significa che l'unità è pronta per funzionare, ma manca un segnale di ingresso sul morsetto 27.

3.3 Programmazione funzionale di base

I convertitori di frequenza richiedono una programmazione funzionale di base per assicurare le migliori prestazioni funzionali. La programmazione funzionale di base richiede l'immissione dei dati di targa del motore per il motore da utilizzare e le velocità del motore minima e massima. Le impostazioni dei parametri raccomandate sono concepite per scopi di avviamento e controllo. Le impostazioni dell'applicazione possono variare. Vedere *4.1 Pannello di controllo locale* per istruzioni dettagliate sull'immissione dati tramite l'LCP.

Immettere i dati con il convertitore di frequenza acceso ma non ancora in funzione. Ci sono due modi per programmare il convertitore di frequenza: o usando il Smart Application Set-up (SAS) oppure usando la procedura descritta più in basso. Il SAS è una procedura guidata rapida per impostare le applicazioni più comuni. Il SAS appare sull'LCP alla prima accensione e dopo un ripristino. Seguire le istruzioni che appaiono sulle schermate successive per il setup delle applicazioni elencate. Il SAS è anche disponibile nel menu rapido. [Info] può essere usato durante tutto lo Smart Set-up per ottenere informazioni relative a varie selezioni, impostazioni e messaggi.

NOTA!

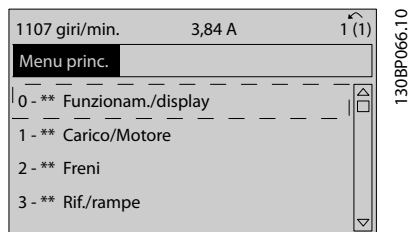
Le condizioni di avvio verranno ignorate mentre è in corso la procedura guidata.

NOTA!

Se non viene intrapresa alcun'azione dopo la prima messa in funzione o un reset, la schermata SAS scomparirà automaticamente dopo 10 minuti.

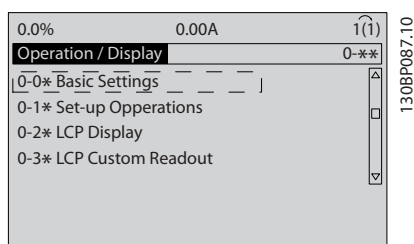
Quando non si usa il SAS, immettere i dati in base alla seguente procedura.

1. Premere due volte [Main Menu] sull'LCP.
2. Utilizzare i tasti di navigazione per passare al gruppo di parametri *0-** Funzionam./display* e premere [OK].



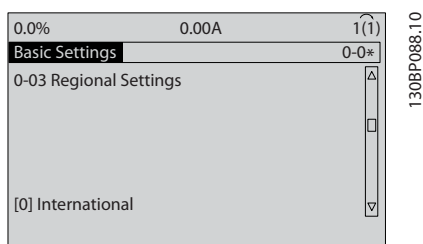
Disegno 3.1

3. Utilizzare i tasti di navigazione per passare al gruppo di parametri *0-0* Impost.di base* e premere [OK].



Disegno 3.2

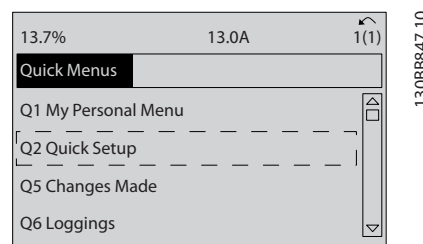
4. Utilizzare i tasti di navigazione per passare a *0-03 Impostazioni locali* e premere [OK].



Disegno 3.3

5. Utilizzare i tasti di navigazione per selezionare, in base alle esigenze, *Internazionale* o *Nordamerica* e premere [OK]. (Permette di modificare le impostazioni di fabbrica per diversi parametri di base. Vedere 5.5 *Struttura del menu dei parametri* per un elenco completo).
6. Premere [Quick Menu] sull'LCP.

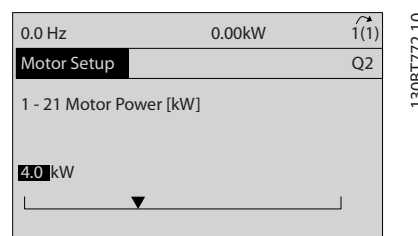
7. Utilizzare i tasti di navigazione per passare al gruppo di parametri *Q2 Setup rapido* e premere [OK].



Disegno 3.4

8. Selezionare la lingua e premere [OK]. Immettere i dati motore in *1-20 Potenza motore [kW]* / *1-21 Potenza motore [HP]* fino a *1-25 Vel. nominale motore*. Queste informazioni si trovano sulla targa del motore.

- *1-20 Potenza motore [kW]* or *1-21 Potenza motore [HP]*
- *1-22 Tensione motore*
- *1-23 Frequen. motore*
- *1-24 Corrente motore*
- *1-25 Vel. nominale motore*



Disegno 3.5

9. Occorre installare un ponticello fra i morsetti di controllo 12 e 27. In questo caso, lasciare *5-12 Ingr. Digitale morsetto 27* all'impostazione predefinita di fabbrica. Altrimenti selezionare *Nessun funzionamento*. Per i convertitori di frequenza con bypass opzionale non è richiesto alcun ponticello.
10. *3-02 Minimum Reference*
11. *3-03 Maximum Reference*
12. *3-41 Rampa 1 tempo di accel.*
13. *3-42 Rampa 1 tempo di decel.*
14. *3-13 Sito di riferimento*. Collegato a Manuale/ Automatico* Locale Remoto.

Questo conclude la procedura di messa a punto rapida. Premere [Status] per tornare al display funzionale.

3.4 Test di controllo locale

ATTENZIONE

AVVIAMENTO DEL MOTORE!

Assicurarsi che motore, il sistema e ogni apparecchiatura collegata siano pronti per l'avviamento. È la responsabilità dell'utente assicurare un funzionamento sicuro in tutte le condizioni. Se il motore, il sistema e ogni apparecchiatura collegata non sono pronti per l'avviamento potrebbero verificarsi danneggiamenti alle apparecchiature o lesioni personali.

NOTA!

Il tasto [Hand On] trasmette un comando di avviamento locale al convertitore di frequenza. Il tasto [Off] fornisce la funzione di arresto.

Nel funzionamento in modalità locale, [▲] e [▼] aumentano e diminuiscono l'uscita di velocità del convertitore di frequenza. I tasti [←] e [→] consentono di spostare il cursore del display numerico.

1. Premere [Hand On].
2. Accelerare il convertitore di frequenza alla piena velocità premendo [▲]. Spostare il cursore a sinistra della virgola decimale consente di apportare modifiche più velocemente.
3. Tenere conto di tutti i problemi di accelerazione.
4. Premere [Off].
5. Tenere conto di tutti i problemi di decelerazione.

In presenza di problemi di accelerazione

- In presenza di avvisi o allarmi, vedere *8 Avvisi e allarmi*
- Controllare che i dati del motore siano inseriti correttamente
- Aumentare il tempo rampa di salita tempo accelerazione in *3-41 Rampa 1 tempo di accel.*
- Aumentare il limite di corrente in *4-18 Limite di corrente*
- Aumentare il limite di coppia in *4-16 Lim. di coppia in modo motore*

Se si sono presentati problemi di decelerazione

- In presenza di avvisi o allarmi, vedere *8 Avvisi e allarmi..*
- Controllare che i dati del motore siano inseriti correttamente.
- Aumentare il tempo rampa di discesa tempo decelerazione in *3-42 Rampa 1 tempo di decel..*
- Abilitare il controllo sovratensione in *2-17 Controllo sovratensione.*

NOTA!

L'algoritmo OVC non funziona quando si usano motori a magneti permanenti.

Vedere *4.1.1 Pannello di controllo locale* per ripristinare il convertitore di frequenza dopo uno scatto.

NOTA!

3.2 Applicazione l'alimentazione a *3.3 Programmazione funzionale di base* completano le procedure di alimentazione del convertitore di frequenza, la programmazione di base, la messa a punto e il collaudo funzionale.

3.5 Avvio del sistema

La procedura descritta in questa sezione richiede il completamento del cablaggio da parte dell'utente e della programmazione dell'applicazione. Vedere *6 Esempi applicativi* per il setup dell'applicazione informazioni. Si consiglia la procedura seguente dopo il completamento della configurazione dell'applicazione da parte dell'utente.

ATTENZIONE

AVVIAMENTO DEL MOTORE!

Assicurarsi che motore, sistema e ogni apparecchiatura collegata siano pronti per l'avviamento. È la responsabilità dell'utente assicurare un funzionamento sicuro in tutte le condizioni. Il mancato rispetto di quanto sopra potrebbe causare lesioni personali o danni all'apparecchiatura.

1. Premere [Auto On].
2. Assicura il corretto cablaggio delle funzioni di controllo esterno al convertitore di frequenza e che tutta la programmazione sia completata.
3. Applicare un comando di avvio esterno.
4. Regolare il riferimento di velocità nell'intervallo di velocità.
5. Togliere il comando di avvio esterno.
6. Annotare qualsiasi problema.

In presenza di avvisi o allarmi, vedere *8 Avvisi e allarmi.*

4 Interfaccia utente

4.1 Pannello di controllo locale

Il pannello di controllo locale (LCP) è la combinazione di display e tastierino sulla parte anteriore dell'unità. L'LCP è l'interfaccia utente per il convertitore di frequenza.

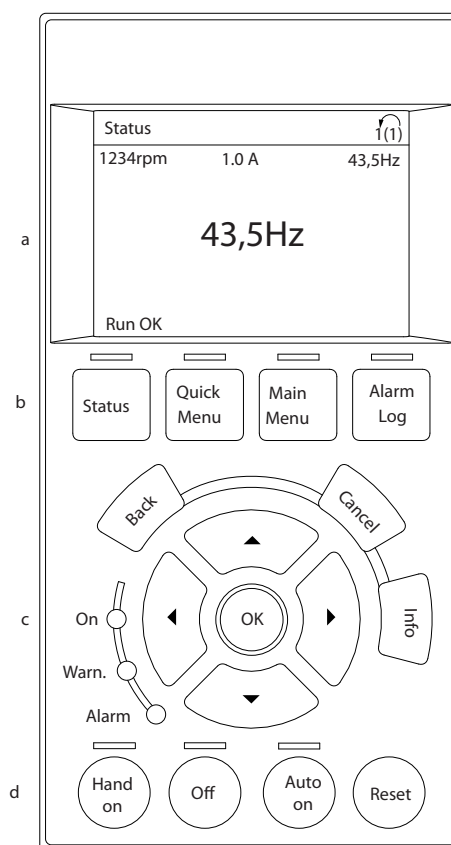
L'LCP possiede diverse funzioni utente.

- Avvio, arresto e regolazione della velocità nella modalità di comando locale
- Visualizzazione dei dati di funzionamento, stato, avvisi e avvertenze
- Programmazione delle funzioni del convertitore di frequenza
- Ripristinare manualmente il convertitore di frequenza dopo un guasto quando è inattivo l'autoripristino

È inoltre disponibile un LCP numerico (NLCP) opzionale. L'NLCP funziona in maniera analoga all'LCP. Consultare la *Guida alla Programmazione* per informazioni sull'utilizzo dell'NLCP.

4.1.1 Layout LCP

L'LCP è suddiviso in quattro gruppi funzionali (vedi *Disegno 4.1*).



130BC362.10

4

Disegno 4.1 LCP

- Area di visualizzazione.
- I tasti del menu display consentono di modificare la visualizzazione per mostrare opzioni di stato, programmazione e cronologia dei messaggi di errore.
- I tasti di navigazione consentono di programmare funzioni, spostare il cursore dei display e regolare la velocità nel funzionamento in modalità locale. Sono presenti anche indicatori di stato.
- Tasti per il modo di funzionamento e ripristino.

4.1.2 Impostazione valori display LCP

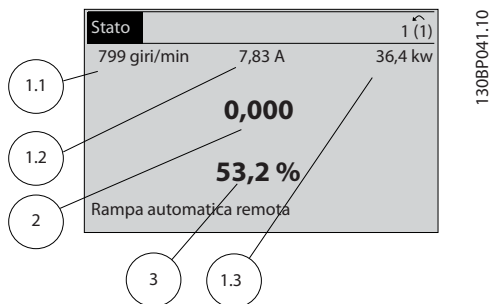
Il display è attivo quando il convertitore di frequenza è alimentato dalla tensione di rete, da un morsetto del bus CC o da un'alimentazione esterna a 24 V.

Le informazioni visualizzate sull'LCP sono personalizzabili per l'applicazione dell'utente.

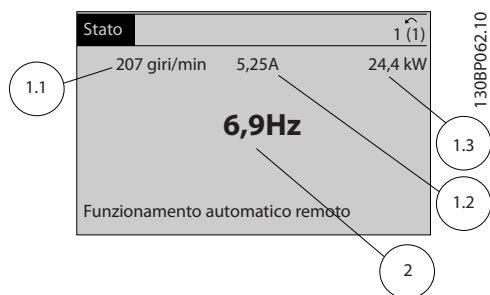
- Ogni visualizzazione del display ha un parametro associato
- Le opzioni sono selezionabili nel menu rapido Q3-13 *Impostazioni display*
- Il display 2 presenta un'opzione di visualizzazione ingrandita
- Lo stato del convertitore di frequenza nell'ultima riga del display viene generato automaticamente e non è selezionabile

Display	N. parametro	Impostazione di fabbrica
1.1	0-20	Giri/minuto del motore
1.2	0-21	Corrente motore
1.3	0-22	Potenza motore (kW)
2	0-23	Frequenza motore
3	0-24	Riferimento in percentuale

Tabella 4.1



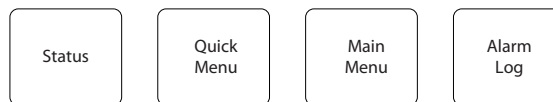
Disegno 4.2



Disegno 4.3

4.1.3 Visualizzazione Tasti menu

I tasti menu sono utilizzati per l'impostazione dei parametri per l'accesso al menu, per passare tra le varie modalità di visualizzazione dello stato durante il normale funzionamento e per la visualizzazione dei dati del log guasti.



Disegno 4.4

130BP045.10

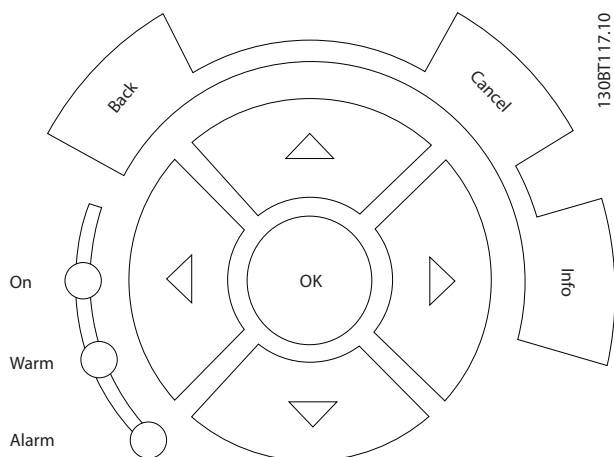
Tasto	Funzione
Status	<p>Mostra le informazioni sul funzionamento.</p> <ul style="list-style-type: none"> • In modalità Automatica, premere per cambiare tra le diverse visualizzazioni dello stato • Premere ripetutamente per esplorare tutte le visualizzazioni di stato • Premere e tenere premuto [Status] più [▲] o [▼] per regolare la luminosità del display • Il simbolo nell'angolo in alto a destra del display mostra il verso di rotazione del motore e il setup attivo. Questo non è programmabile.
Menu rapido	<p>Permette di accedere ai parametri di programmazione necessari per le istruzioni di configurazione iniziale e molte istruzioni dettagliate relative all'applicazione.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Premere per accedere a Q2 <i>Setup rapido</i> per istruzioni passo passo per programmare la configurazione di base del controllore in frequenza • Seguire la sequenza dei parametri come presentata per la configurazione delle funzioni
Menu principale	<p>Permette di accedere a tutti i parametri di programmazione.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Premere due volte per accedere all'indice di livello superiore • Premere una volta per tornare all'ultimo punto di accesso • Premere per immettere un numero di parametro per accedere direttamente a quel parametro

Tasto	Funzione
Registro allarmi	Visualizza un elenco di avvisi correnti, gli ultimi 10 allarmi e il log di manutenzione. <ul style="list-style-type: none"> Per dettagli sul convertitore di frequenza prima che entrasse nella modalità di allarme, selezionare il numero di allarme utilizzando i tasti di navigazione e premere [OK].

Tabella 4.2

4.1.4 Tasti di navigazione

I tasti di navigazione vengono usati per programmare funzioni e per spostare il cursore del display. I tasti di navigazione permettono inoltre il controllo di velocità nel funzionamento locale (manuale). Tre indicatori di stato del convertitore di frequenza si trovano nella stessa area.


Disegno 4.5

Tasto	Funzione
Indietro	Consente di tornare al passo e all'elenco precedente nella struttura del menu.
Annulla	Annulla l'ultima modifica o l'ultimo comando, sempre che la modalità di visualizzazione non sia stata cambiata.
Informazioni	Premere per la definizione della funzione visualizzata.
Tasti di navigazione	Utilizzare i quattro tasti di navigazione per spostarsi tra le voci del menu.
OK	Utilizzato per accedere ai gruppi di parametri o per abilitare una selezione.

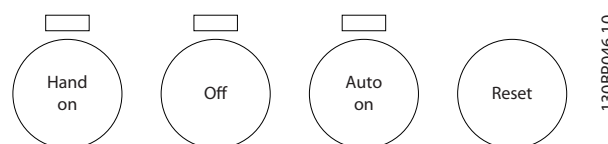
Tabella 4.3

Luce	Indicatore	Funzione
Verde	ON	La spia ON si accende quando il convertitore di frequenza viene alimentato dalla tensione di alimentazione, da un morsetto di bus CC o da un'alimentazione esterna a 24 V.
Giallo	WARN	Quando sono soddisfatte le condizioni per l'avviso, si accende la spia gialla WARN e sul display appare il testo che spiega il problema.
Rosso	ALLARME	Una condizione di guasto causa il lampeggiare della spia rossa di allarme e la visualizzazione del testo di allarme.

Tabella 4.4

4.1.5 Tasti per il funzionamento

I tasti di funzionamento sono presenti sulla parte inferiore dell'LCP.


Disegno 4.6

Tasto	Funzione
Hand On	Avvia il convertitore di frequenza nella modalità di comando locale. <ul style="list-style-type: none"> Utilizzare i tasti di navigazione per regolare la velocità del convertitore di frequenza Un segnale di arresto esterno dall'ingresso di comando o dalla comunicazione seriale esclude il comando locale
Off	Arresta il motore ma non rimuove l'alimentazione al convertitore di frequenza.
Auto On	Pone il sistema in modalità di funzionamento remoto. <ul style="list-style-type: none"> Risponde a un comando di avvio esterno dai morsetti di controllo o dalla comunicazione seriale Il riferimento di velocità proviene da una sorgente esterna
Ripristino	Ripristina manualmente il convertitore di frequenza dopo la cancellazione di un guasto.

Tabella 4.5

4.2 Backup e Copia impostazioni parametri

I dati di programmazione sono memorizzati internamente al convertitore di frequenza.

- I dati possono essere caricati nella memoria LCP per il backup.
- Una volta archiviati nell'LCP, i dati possono essere scaricati nuovamente nel convertitore di frequenza
- I dati possono essere anche scaricati in altri convertitori di frequenza collegando l'LCP a questi ultimi e scaricando le impostazioni memorizzate. (Questo è un modo rapido per programmare varie unità con le stesse impostazioni).
- L'inizializzazione del convertitore di frequenza per ripristinare le impostazioni di fabbrica non modifica i dati memorizzati nella memoria dell'LCP

AVVISO

AVVIO INVOLONTARIO!

Quando il convertitore di frequenza è collegato all'alimentazione di rete CA, il motore può avviarsi in qualsiasi momento. Il convertitore di frequenza, il motore e ogni apparecchiatura azionata devono essere pronti per il funzionamento. In caso contrario quando si collega il convertitore di frequenza alla rete CA possono verificarsi gravi lesioni, morte o danneggiamenti alle apparecchiature o alle proprietà.

4.2.1 Caricamento dei dati nell'LCP

1. Premere [Off] per arrestare il motore prima di caricare o scaricare dati.
2. Vai a *0-50 Copia LCP*.
3. Premere [OK].
4. Selezionare *Tutti a LCP*.
5. Premere [OK]. Una barra di avanzamento mostra lo stato del caricamento.
6. Premere [Hand On] o [Auto On] per ritornare al funzionamento normale.

4.2.2 Scaricamento dati da LCP

1. Premere [Off] per arrestare il motore prima di caricare o scaricare dati.
2. Vai a *0-50 Copia LCP*.
3. Premere [OK].
4. Selezionare *Tutti dall'LCP*.

5. Premere [OK]. Una barra di avanzamento mostra il processo di scaricamento.
6. Premere [Hand On] o [Auto On] per ritornare al funzionamento normale.

4.3 Ripristino delle impostazioni di fabbrica

ATTENZIONE

L'inizializzazione riporta l'unità alle impostazioni di fabbrica. Ogni dato relativo a programmazione, dati motore, localizzazione e monitoraggio andrà perso. Il caricamento di dati nell'LCP consente di effettuare un backup prima dell'inizializzazione.

Il ripristino delle impostazioni di fabbrica dei parametri del convertitore di frequenza avviene mediante l'inizializzazione del convertitore di frequenza. L'inizializzazione può avvenire mediante *14-22 Modo di funzionamento* o manualmente.

- L'inizializzazione mediante *14-22 Modo di funzionamento* non modifica dati del convertitore di frequenza quali ore di esercizio, selezioni della comunicazione seriale, impostazioni personalizzate del menu, log guasti, log allarmi e altre funzioni di monitoraggio
- In genere si consiglia l'utilizzo di *14-22 Modo di funzionamento*
- L'inizializzazione manuale cancella tutti i dati di motore, programmazione, localizzazione e monitoraggio e ripristina le impostazioni di fabbrica

4.3.1 Inizializzazione consigliata

1. Premere [Main Menu] due volte per accedere ai parametri.
2. Passare a *14-22 Modo di funzionamento*.
3. Premere [OK].
4. Passare a *Inizializzazione*.
5. Premere [OK].
6. Togliere l'alimentazione all'unità e attendere che il display si spenga.
7. Alimentare l'unità.

Durante l'avviamento avviene il ripristino delle impostazioni predefinite dei parametri. Questo può richiedere un tempo leggermente più lungo del normale.

8. Viene visualizzato l'allarme 80.
9. Premere [Reset] per ritornare al funzionamento normale.

4.3.2 Inizializzazione manuale

1. Togliere l'alimentazione all'unità e attendere che il display si spenga.
2. Tenere premuti contemporaneamente [Status] - [Main Menu] - [OK] e alimentare l'unità.

All'avvio vengono ripristinate le impostazioni predefinite di fabbrica dei parametri. Questo può richiedere un tempo leggermente più lungo del normale.

L'inizializzazione manuale non ripristina le seguenti informazioni sul convertitore di frequenza

- *15-00 Ore di funzionamento*
- *15-03 Accensioni*
- *15-04 Sovratemp.*
- *15-05 Sovratensioni*

5 Programmazione

5.1 Introduzione

Il convertitore di frequenza viene programmato per le funzioni applicative mediante parametri. È possibile accedere ai parametri premendo [Quick Menu] o [Main Menu] sull'LCP. (Vedere 4.1 *Pannello di controllo locale* per dettagli sull'utilizzo dei tasti funzione dell'LCP). Ai parametri è possibile accedere anche mediante PC utilizzando il Software di configurazione MCT 10 (vedere la sezione 5.6.1 *Programmazione remota con Software di configurazione MCT 10*).

Il menu rapido serve per l'avvio iniziale (Q2-** *Setup rapido*) e istruzioni dettagliate per le comuni applicazioni del convertitore di frequenza (Q3-** *Impostazione funzione*). Sono fornite istruzioni passo passo. Queste istruzioni permettono all'utente di vedere i parametri utilizzati per la programmazione delle applicazioni nella corretta sequenza. I dati immessi in un parametro possono modificare le opzioni disponibili nei parametri successivamente all'immissione. Il menu rapido presenta linee guida semplificate per la configurazione e la messa in funzione della maggior parte dei sistemi.

Il menu principale permette di accedere a tutti i parametri e consente applicazioni avanzate con il convertitore di frequenza.

5.2 Esempio di programmazione

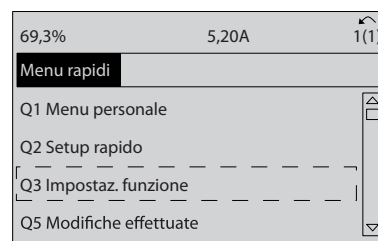
Segue un esempio di programmazione del convertitore di frequenza per un'applicazione comune ad anello aperto utilizzando il menu rapido.

- Questa procedura programma il convertitore di frequenza per ricevere un segnale di comando analogico 0-10 VCC sul morsetto di ingresso 53
- Il convertitore di frequenza risponde fornendo un'uscita 20-50 Hz al motore proporzionale al segnale di ingresso (0-10 V CC = 20-50 Hz)

È una tipica applicazione con pompe o ventole.

Premere [Quick Menu] e selezionare i parametri seguenti utilizzando i tasti di navigazione per scorrere i titoli e premere [OK] dopo ogni azione.

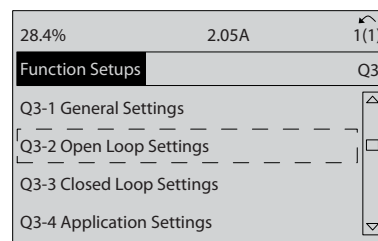
1. Q3 Impostaz. funzione
2. Set di dati param.



130BT112.10

Disegno 5.1

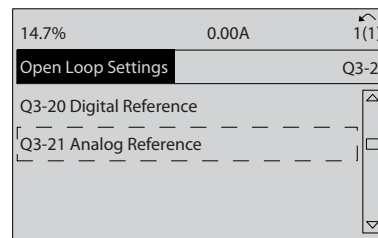
3. Q3-2 Impostaz. anello aperto



130BT760.10

Disegno 5.2

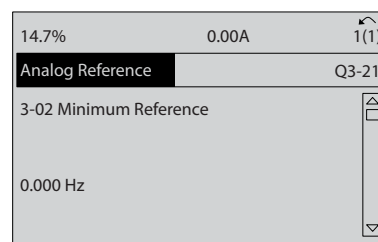
4. Q3-21 Riferimento Analogico



130BT761.10

Disegno 5.3

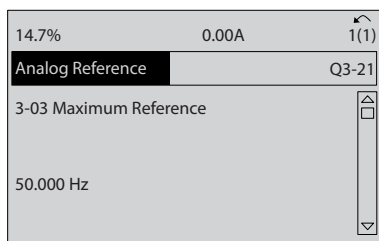
5. 3-02 Riferimento minimo. Impostare il riferimento minimo interno al convertitore di frequenza su 0 Hz. (In questo modo si imposta la velocità minima del convertitore di frequenza a 0 Hz).



130BT762.10

Disegno 5.4

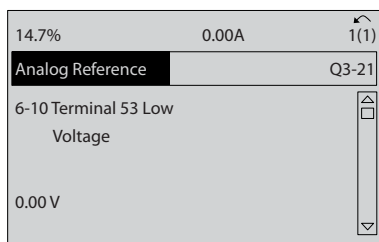
- 3-03 Riferimento max.. Impostare il riferimento massimo interno al convertitore di frequenza a 60 Hz. (In questo modo si imposta la velocità massima del convertitore di frequenza a 60 Hz. Notare che 50/60 Hz è un'impostazione locale).



1308T763.11

Disegno 5.5

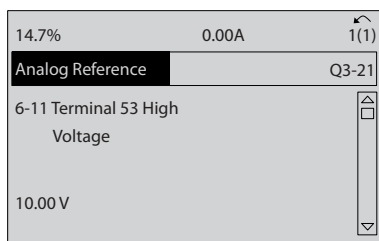
- 6-10 Tens. bassa morsetto 53. Impostare il riferimento tensione esterno minimo sul morsetto 53 a 0 V. (In questo modo si imposta il segnale di ingresso minimo a 0 V)



1308T764.10

Disegno 5.6

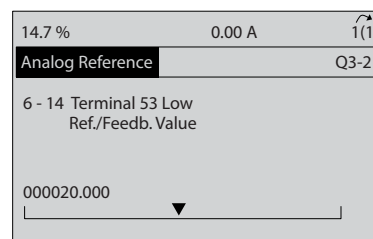
- 6-11 Tensione alta morsetto 53. Impostare il riferimento di tensione esterno massimo sul morsetto 53 a 10 V. (In questo modo il segnale d'ingresso massimo viene impostato a 10V.)



1308T765.10

Disegno 5.7

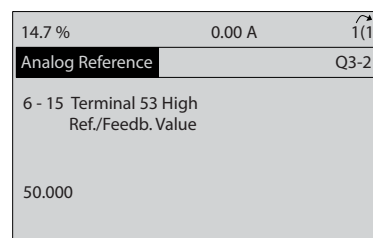
- 6-14 Rif.basso/val.retroaz.morsetto 53. Impostare il riferimento di velocità minimo sul morsetto 53 a 20 Hz. (In questo modo si segnala al convertitore di frequenza che la tensione minima ricevuta sul morsetto 53 (0 V) corrisponde all'uscita a 20 Hz).



1308T773.11

Disegno 5.8

- 6-15 Rif. alto/valore retroaz. morsetto 53. Impostare il riferimento massimo di velocità sul morsetto 53 a 50 Hz. (In questo modo si segnala al convertitore di frequenza che la tensione massima ricevuta sul morsetto 53 (10 V) corrisponde all'uscita a 50 Hz).



1308T774.11

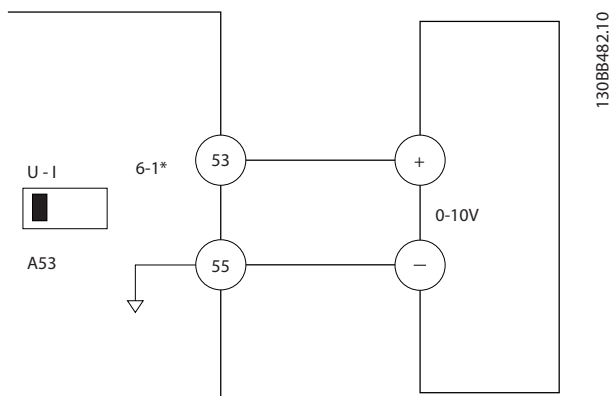
Disegno 5.9

Con un dispositivo esterno che fornisce un segnale di comando di 0-10 V, collegato al morsetto 53 del convertitore di frequenza, il sistema ora è pronto per il funzionamento.

NOTA!

La barra di scorrimento a destra nell'ultima figura del display si trova in fondo, a indicare che la procedura è completata.

Disegno 5.10 mostra le connessioni di cablaggio utilizzate per abilitare questo setup.



13088482.10

Disegno 5.10 Esempio di cablaggio per il dispositivo esterno che fornisce un segnale di controllo da 0-10 V

5.3 Esempi di programmazione del morsetto di comando

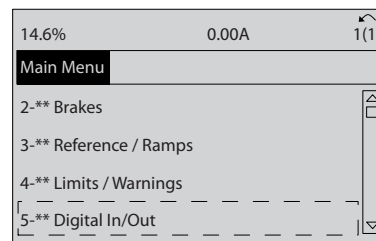
I morsetti di comando sono programmabili.

- Ciascun morsetto è in grado di eseguire funzioni specifiche
- I parametri associati al morsetto abilitano la funzione
- Per un corretto funzionamento del convertitore di frequenza i morsetti di controllo devono essere collegati correttamente programmati per la funzione desiderata ricevere un segnale

Vedere *Tabella 5.1* per il numero di parametro e l'impostazione di default del morsetto di controllo. (L'impostazione predefinita è modificabile sulla base della selezione in *0-03 Impostazioni locali*).

L'esempio seguente mostra l'accesso al morsetto 18 per visualizzare l'impostazione predefinita.

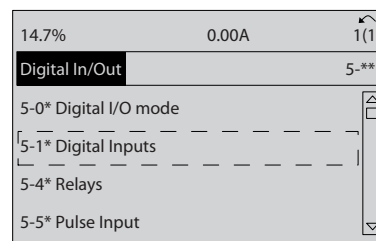
1. Premere [Main Menu] due volte, passare al gruppo di parametri 5-** I/O digitali e premere [OK].



1308T768.10

Disegno 5.11

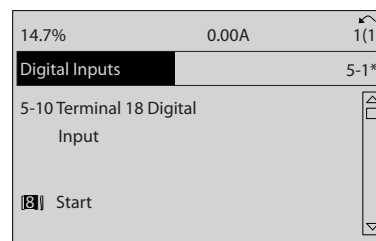
2. Passare al gruppo di parametri 5-1* Ingressi digitali e premere [OK]



1308T769.10

Disegno 5.12

3. Passare a 5-10 Ingr. digitale morsetto 18. Premere [OK] per accedere alla selezione delle funzioni. Viene mostrata l'impostazione predefinita *Avviam.*



1308T770.10

Disegno 5.13

5.4 Impostazione dei parametri predefinita Internazionale/Nordamerica

L'impostazione di *0-03 Impostazioni locali* su *[0] Internazionale* o *[1] Nord America* cambia le impostazioni di fabbrica di alcuni parametri. *Tabella 5.1* elenca i parametri interessati.

Parametro	Valore dei parametri predefiniti internazionali	Valore dei parametri predefiniti nordamericani
0-03 Impostazioni locali	Internazionale	Nordamerica
0-71 Formato data	GG-MM-AAAA	MM/GG/AAAA
0-72 Formato dell'ora	24 h	12 h
1-20 Potenza motore [kW]	Vedere Nota 1	Vedere Nota 1
1-21 Potenza motore [HP]	Vedere Nota 2	Vedere Nota 2
1-22 Tensione motore	230 V / 400 V / 575 V	208 V / 460 V / 575 V
1-23 Freq. motore	50 Hz	60 Hz
3-03 Riferimento max.	50 Hz	60 Hz
3-04 Funzione di riferimento	Somma	Est./Preimp.
4-13 Lim. alto vel. motore [giri/min] Vedere Nota 3	1500 giri/min.	1800 giri/min.
4-14 Limite alto velocità motore [Hz] Vedere la nota 4	50 Hz	60 Hz
4-19 Freq. di uscita max.	100 Hz	120 Hz
4-53 Avviso velocità alta	1500 giri/min.	1800 giri/min.
5-12 Ingr. Digitale morsetto 27	Evol. libera neg.	Interblocco esterno
5-40 Funzione relè	Allarme	Nessun allarme
6-15 Rif. alto/valore retroaz. morsetto 53	50	60
6-50 Uscita morsetto 42	Velocità 0-Lim alto	Veloc. 4-20mA
14-20 Modo ripristino	Ripristino manuale	Ripr. autom. infin.
22-85 Velocità nominale [giri/m] Vedere Nota 3	1500 giri/min.	1800 giri/min.
22-86 Velocità nominale [Hz]	50 Hz	60 Hz

Parametro	Valore dei parametri predefiniti internazionali	Valore dei parametri predefiniti nordamericani
24-04 Fire Mode Max Reference	50 Hz	60 Hz

Tabella 5.1 Impostazione dei parametri predefinita Internazionale/Nordamerica

5.5 Struttura del menu dei parametri

Una corretta programmazione delle applicazioni spesso richiede l'impostazione di funzioni per diversi parametri correlati. Queste impostazioni dei parametri forniscono al convertitore di frequenza le informazioni del sistema affinché possa funzionare in modo ottimale. I dati del sistema includono informazioni quali tipi di segnali in ingresso e in uscita, programmazione dei morsetti, limiti massimo e minimo dei segnali, visualizzazioni personalizzate, ripristino automatico e altre funzioni.

- Vedere il display dell'LCP per visualizzare le opzioni di impostazione e programmazione dettagliate dei parametri
- Premere [Info] in un punto qualsiasi del menu per visualizzare i dettagli della funzione specifica
- Premere e tenere premuto [Main Menu] per immettere un numero di parametro per l'accesso diretto a quel parametro
- I dettagli per le configurazioni delle applicazioni comuni sono riportati in *6 Esempi applicativi*

5.5.1 Struttura del menu principale

0-0**	Funzionam./display	1-06	Senso orario	1-76	Corrente di avviam.	3-13	Sito di riferimento	4-16	Lim. di coppia in modo motore
0-0*	Impost.di base	1-07	Motor Angle Offset Adjust	1-8*	Adattam. arresto	3-14	Rif. relativo preimpostato	4-17	Lim. di coppia in modo generatore
0-01	Lingua	1-1*	Selezione motore	1-80	Funzione all'arresto	3-15	Risorsa di rif. 1	4-18	Limite di corrente
0-02	Unità velocità motore	1-10	Struttura motore	1-81	Vel.min. per funz.all'arresto[giri/min]	3-16	Risorsa di riferimento 2	4-19	Freq. di uscita max.
0-03	Impostazioni locali	1-14	Fatt. di guad. attenuaz.	1-82	V. min. funz. all'arr. [Hz]	3-17	Risorsa di riferimento 3	4-2*	Coefficienti limite
0-04	Stato di funz. all'accens. (manuale)	1-15	Low Speed Filter Time Const.	1-83	Funzione arresto preciso	3-18	Risorsa rif. in scala relativa	4-20	Fonte coeff. limite di coppia
0-09	Performance Monitor	1-16	High Speed Filter Time Const.	1-84	Valore del contatore arresti precisi	3-19	Velocità marcia jog [RPM]	4-21	Fonte fattore limite velocità
0-1*	Operazioni di setup	1-17	Voltage filter time const.	1-85	Rit. arr. prec. tr. comp. vel.	3-4*	Rampa 1	4-3*	Mon. veloc. motore
0-10	Setup attivo	1-2*	Dati motore	1-9*	Temp. motore	3-40	Rampa tipo 1	4-30	Funzione di perdita retroazione motore
0-11	Edita setup	1-20	Potenza motore [kW]	1-90	Protezione termica motore	3-41	Rampa 1 tempo di accel.	4-31	Errore di velocità retroazione motore
0-12	Questo setup collegato a	1-21	Potenza motore [HP]	1-91	Ventilaz. est. motore	3-42	Rampa 1 tempo di decel.	4-32	Timeout perdita retroazione motore
0-13	Visualizz.: Setup collegati	1-22	Tensione motore	1-93	Risorsa termistore	3-45	Rampa 1 Pend. rampa-S in acc. in.	4-34	Funz. errore di inseguim.
0-14	Visualiz.datii:Edit setup/canale	1-23	Frequen. motore	1-94	ATEX ETR cur.lim. speed reduction	3-46	Rampa 1 Pend. rampa-S in acc. fin.	4-35	Err. di insegu.
0-15	Readout: actual setup	1-24	Corrente motore	1-95	Tipo di sensore KTY	3-47	Rampa 1 Pend. rampa-S in dec. in.	4-36	Tempor. errore inseguim.
0-2*	Display LCP	1-25	Vel. nominale motore	1-96	Risorsa termistore KTY	3-48	Rampa 1 Pend. rampa-S in dec. fin.	4-37	Err. di inseguim. dur. rampa
0-20	Visualiz.ridotta del display- riga 1,1	1-26	Coppia motore nominale cont.	1-97	Livello soglia KTY	3-5*	Rampa 2	4-38	Tempor. err. insegu. durante la rampa
0-21	Visualiz.ridotta del display- riga 1,2	1-29	Adattamento automatico motore (AMA)	1-98	ATEX ETR interpol. points freq.	3-50	Rampa tipo 2	4-39	Err. di inseguim. dopo tempor. rampa
0-22	Visualiz.ridotta del display- riga 1,3	1-3*	Dati motore avanz.	2-**	Freni	3-51	Rampa 2 tempo di accel.	4-5*	Adattam. avvisi
0-23	Visual.completa del display-riga 2	1-30	Resist. statore (RS)	2-0*	Freno CC	3-52	Rampa 2 tempo di decel.	4-50	Avviso corrente bassa
0-24	Visual.completa del display-riga 3	1-31	Resistenza rotore (Rr)	2-00	Corr. CC di manten.	3-55	Rampa 2 Pend. rampa-S in acc. in.	4-51	Avviso corrente alta
0-25	Menu personale	1-33	Reatt. dispers. statore (X1)	2-01	Corrente di frenatura CC	3-56	Rampa 2 Pend. rampa-S in acc. fin.	4-52	Avviso velocità bassa
0-3*	Visual. person. LCP	1-34	Reattanza dispers. rotore (X2)	2-02	Tempo di frenata CC	3-57	Rampa 2 Pend. rampa-S in dec. in.	4-53	Avviso velocità alta
0-30	Unità per la visualizzaz. def. dall'utente	1-35	Reattanza principale (Xh)	2-03	Vel. inserim. frenatura CC [RPM]	3-58	Rampa 2 Pend. rampa-S in dec. fin.	4-54	Avviso rif. basso
0-31	Val. min. della visual. definita dall'utente	1-36	Resist. perdite ferro	2-04	Velocità inserimento frenatura CC [Hz]	3-6*	Rampa 3	4-55	Avviso riferimento alto
0-32	Val max vis. def. dall'utente	1-37	Induttanza asse d (Ld)	2-05	Riferimento massimo	3-60	Rampa tipo 3	4-56	Avviso retroazione bassa
0-37	Testo display 1	1-39	Poli motore	2-06	Parking Current	3-61	Rampa 3 tempo di accel.	4-57	Avviso retroazione alta
0-38	Testo display 2	1-40	Forza c.e.m. a 1000 giri/minuto	2-07	Parking Time	3-62	Rampa 3 tempo di decel.	4-58	Funzione fase motore mancante
0-39	Testo 3 del display	1-41	Scostamento angolo motore	2-1*	Funz. energia freno	3-65	Rampa 3 Pend. rampa-S in acc. in.	4-6*	Bypass di velocità
0-4*	Tastierino LCP	1-46	Position Detection Gain	2-10	Funzione freno	3-66	Rampa 3 Pend. rampa-S in acc. fin.	4-60	Bypass velocità da [giri/min]
0-40	Tasto [Hand on] sull'LCP	1-47	Low Speed Torque Calibration	2-11	Resistenza freno (ohm)	3-67	Rampa 3 Pend. rampa-S in dec. in.	4-61	Bypass velocità da [Hz]
0-41	Tasto [Off] sull'LCP	1-5*	Impos.indip.carico	2-12	Limite di potenza freno (kW)	3-68	Rampa 3 Pend. rampa-S in dec. fin.	4-62	Bypass velocità a [giri/min]
0-42	Tasto [Auto on] sull'LCP	1-50	Magnetizz. motore a vel. nulla.	2-13	Monitor. potenza freno	3-7*	Rampa 4	4-63	Bypass velocità a [Hz]
0-43	Tasto [Reset] sull'LCP	1-51	Min velocità magnetizz. norm. [RPM]	2-15	Controllo freno	3-70	Rampa tipo 4	5-**	I/O digitali
0-44	[Off/Reset] Key on LCP	1-52	Min velocità magnetizz. normale [Hz]	2-16	AC brake Max. Current	3-71	Rampa 4 tempo di accel.	5-0*	Modalità I/O digitali
0-45	Tasto [Drive Bypass] sull'LCP	1-53	Frequenza di shift del modello	2-17	Controllo sovratensione	3-72	Rampa 4 tempo di decel.	5-00	Modo I/O digitale
0-5*	Copia/Salva	1-54	Voltage reduction in fieldweakening	2-18	Condiz. controllo freno	3-75	Rampa 4 Pend. rampa-S in acc. in.	5-01	Modo Morsetto 27
0-50	Copia LCP	1-55	Caratteristica U/f - u	2-19	Over-voltage Gain	3-76	Rampa 4 Pend. rampa-S in acc. fin.	5-02	Modo Morsetto 29
0-51	Copia setup	1-56	Caratteristica U/f - F	2-2*	Freno meccanico	3-77	Rampa 4 Pend. rampa-S in dec. in.	5-1*	Ingr. digitali
0-6*	Password	1-58	Impulsi corr. test riagg. al volo	2-20	Corrente rilascio freno	3-78	Rampa 4 Pend. rampa-S in dec. fin.	5-10	Ingr. digitale morsetto 18
0-60	Passw. menu princ.	1-59	Frequenza imp. test riagg. al volo	2-21	Vel. attivazione freno [giri/min]	3-8*	Altre rampe	5-11	Ingr. digitale morsetto 19
0-61	Accesso menu princ. senza passw.	1-6*	Imp. dipend. dal car.	2-22	Velocità di attivazione del freno [Hz]	3-80	Tempo rampa Jog	5-12	Ingr. Digitale morsetto 27
0-65	Password menu rapido	1-60	Compensaz. del carico a bassa vel.	2-23	Ritardo attivaz. freno	3-81	Tempo rampa arr. rapido	5-13	Ingr. digitale morsetto 29
0-66	Accesso menu rapido senza password	1-61	Compensaz. del carico ad alta vel.	2-24	Ritardo di arresto	3-82	Tipo rampa arresto rapido	5-14	Ingr. digitale morsetto 32
0-67	Accesso password bus	1-62	Compens. scorrim.	2-25	Tempo di rilascio del freno	3-83	Rapp. rampa S arr. rap. a in. dec.	5-15	Ingr. digitale morsetto 33
0-68	Safe Parameter Password	1-63	Costante di tempo compens. scorrim.	2-26	Rif. coppia	3-84	Rapp. rampa S arr. rap. a fine dec.	5-16	Ingr. digitale morsetto X30/2
0-69	Password Protection of Safe Parameter	1-64	Smorzamento risonanza	2-27	Tempo di rampa della coppia	3-9*	Pot.metro dig.	5-17	Ingr. digitale morsetto X30/3
1-**	Carico e Motore	1-65	Smorzamento ris. tempo costante	2-28	Fattore di guadagno proporzionale	3-90	Dimensione Passo	5-18	Ingr. digitale morsetto X30/4
1-0*	Impost.general	1-66	Corr. min. a velocità bassa	3-**	Rif./rampe	3-91	Tempo rampa	5-19	Arresto di sicurezza morsetto 37
1-00	Modo configurazione	1-67	tipo di carico	3-0*	Limiti riferimento	3-92	Rispristino della potenza	5-20	Ingr. digitale morsetto X46/1
1-01	Principio controllo motore	1-68	Inerzia minima	3-00	Intervallo di rif.	3-93	Limite massimo	5-21	Ingr. digitale morsetto X46/3
1-02	Fonte retroazione Flux motor	1-69	Inerzia massima	3-01	Unità riferimento/Retroazione	3-94	Limite minimo	5-22	Ingr. digitale morsetto X46/5
1-03	Caratteristiche di coppia	1-7*	Regolaz.per avvio	3-02	Riferimento minimo	3-95	Ritardo rampa	5-23	Ingr. digitale morsetto X46/7
1-04	Modo sovraccarico	1-70	PM Start Mode	3-03	Riferimento max.	4-**	Limiti / avvisi	5-24	Ingr. digitale morsetto X46/9
1-05	Configurazione modo locale	1-71	Ritardo avv.	3-04	Funzione di riferimento	4-1*	Limiti motore	5-25	Ingr. digitale morsetto X46/11
		1-72	Funz. di avv.	3-1*	Riferimenti	4-10	Direz. velocità motore	5-26	Ingr. digitale morsetto X46/13
		1-73	Riaggancio al volo	3-10	Riferim preimp.	4-11	Lim. basso vel. motore [giri/min]	5-3*	Uscite digitali
		1-74	Velocità di avviam. [giri/min]	3-11	Velocità di jog [Hz]	4-12	Limite basso velocità motore [Hz]	5-30	Uscita dig. morsetto 27
		1-75	Velocità di avviamento [Hz]	3-12	Valore di catch-up/slow down	4-13	Lim. alto vel. motore [giri/min]	5-31	Uscita dig. morsetto 29
						4-14	Limite alto velocità motore [Hz]	5-32	Uscita dig. mors. X30/6 (MCB 101)

5-33	Uscita dig. mors. X30/7 (MCB 101)	6-34	M. X30/11 val.b. Rif/Retr.	7-36	PID di processo, limite guad. deriv.	8-80	Conteggio messaggi bus	10-22	Filtro COS 3
5-4*	Relè	6-35	Morsetto X30/11 val. alto Rif/Retroaz.	7-38	Fattore canale alim. del regol. PID	8-81	Conteggio errori bus	10-23	Filtro COS 4
5-40	Funzione relè	6-36	Tempo cost. filt. mors. X30/11	7-39	Ampiezza di banda riferimento a	8-82	Conteggio messaggi slave	10-3*	Accesso param.
5-41	Ritardo attiv., relè	6-4*	Ingr. analog. 4	7-4*	Adv. Process PID I	8-83	Conteggio errori slave	10-30	Ind. array
5-42	Ritardo disatt., relè	6-40	Val. tens. bassa morsetto X30/12	7-40	Ripristino PID proc. parte I	8-9*	Bus Jog	10-31	Memorizza i valori dei dati
5-5*	Ingr. impulsi	6-41	Val. tens. bassa morsetto X30/12	7-41	Blocco uscita PID di proc. neg.	8-90	Bus Jog 1 velocità	10-32	Revisione Devicenet
5-50	Frequenza bassa morsetto 29	6-44	Val. tens. alta morsetto X30/12	7-42	Blocco uscita PID di proc. pos.	8-91	Bus Jog 2 velocità	10-33	Memorizzare sempre
5-51	Frequenza alta mors. 29	6-45	M. X30/12 val.b. Rif/Retr.	7-43	Scala guadagno PID di proc. a rif. min.	9-**	PROFdrive	10-34	Codice prodotto DeviceNet
5-52	Rif. basso/val. retroaz. morsetto 29	6-46	Tempo cost. filtro mors. X30/12	7-44	Scala guadagno PID di proc. a rif. max	9-00	Riferimento	10-39	Parametri Devicenet F
5-53	Rif. alto/val. retroaz. morsetto 29	6-5*	Uscita analog.1	7-45	Risorsa Feed Fwd PID di processo	9-07	Valore reale	10-5*	CANopen
5-54	Tempo costante del filtro impulsi #29	6-50	Uscita morsetto 42	7-46	PID proc. com. Feed Fwd n./inv.	9-15	Config. scrittura PCD	10-50	Dati processo scrittura config.
5-55	Frequenza bassa morsetto 33	6-51	Mors. 42, usc. scala min.	7-48	PCD Feed Forward	9-16	Config. lettura PCD	10-51	Dati processo lettura config.
5-56	Frequenza alta mors. 33	6-52	Mors. 42, usc. scala max.	7-49	Com. uscita PID di processo n./inv.	9-18	Indirizzo nodo	12-**	Ethernet
5-57	Rif. basso/val. retroaz. morsetto 33	6-53	Morsetto 42, uscita controllata via bus	7-5*	Adv. Process PID II	9-22	Selezione telegramma	12-0*	Impostazioni IP
5-58	Rif. alto/val. retroaz. morsetto 33	6-54	Mors. 42 Preimp. timeout uscita	7-50	PID di Processo PID esteso	9-23	Parametri per segnali	12-00	Assegnazione indirizzo IP
5-59	Tempo costante del fito impulsi #33	6-55	Morsetto 42 Filtro uscita	7-51	Guadagno Feed Fwd PID di proc.	9-27	Param. edit.	12-01	Indirizzo IP
5-6*	Uscita impulsi	6-6*	Uscita analogica 2	7-52	Rampa accel. Feed Fwd PID di proc.	9-28	Controllo di processo	12-02	Subnet Mask
5-60	Uscita impulsi variabile morsetto 27	6-60	Uscita morsetto X30/8	7-53	Rampa decel. Feed Fwd PID di proc.	9-44	Contatore messaggi di guasto	12-03	Gateway default
5-62	Freq. max. uscita impulsi #27	6-61	Morsetto X30/8, scala min.	7-56	Rif. PID di Proc., tempo filt.	9-45	Codice di guasto	12-04	Server DHCP
5-63	Uscita impulsi variabile morsetto 29	6-62	Morsetto X30/8, scala max.	7-57	PID di Processo, Tempo filt. retr.	9-47	Numero guasto	12-05	Rilascio scade
5-65	Freq. max. uscita impulsi #29	6-63	Mors. X30/8 controllato da bus	8-**	Com. e opzioni	9-52	Contatore situazione guasto	12-06	Name-servers
5-66	Uscita imp. variabile mors. X30/6	6-64	Preimp. timeout uscita mors. X30/8	8-0*	Impost.gener.	9-53	Parola di avviso Profibus	12-07	Nome di dominio
5-68	Freq. max. uscita impulsi #X30/6	6-7*	Uscita analogica 3	8-01	Sito di comando	9-63	Baud rate attuale	12-08	Nome di host
5-7*	Ingr. encoder 24V	6-70	Uscita morsetto X45/1	8-02	Fonte parola di controllo	9-64	Identif. apparecchio	12-09	Indirizzo fisico
5-70	Term 32/33 Impulsi per giro	6-71	Mors. X45/1, scala min.	8-03	Temporizzazione parola di controllo	9-65	Numero di profilo	12-1*	Par. colleg. Ethernet
5-71	Direz. encoder mors. 32/33	6-72	Mors. X45/1, scala max.	8-04	Funzione temporizz. parola di controllo	9-67	Parola contr. 1	12-10	Stato del collegamento
5-8*	Uscita encoder	6-73	Mors. X45/1, controllato via bus	8-05	Funz. fine temporizzazione	9-68	Parola di status 1	12-11	Durata del link
5-80	AHF Cap Reconnect Delay	6-74	Uscita mors. X45/1 Timeout preimp.	8-06	Riprist. tempor. parola di contr.	9-71	Salva valori di dati Profibus	12-12	Negoziazione automatica
5-9*	Controllato da bus	6-8*	Uscita analogica 4	8-07	Diagnosi Trigger	9-72	Ripr. conv.freq. Profibus	12-13	Velocità di collegamento
5-90	Controllo bus digitale e a relè	6-80	Uscita morsetto X45/3	8-08	Filtraggio lettura	9-75	DO Identification	12-14	Link duplex
5-93	Controllo bus uscita impulsi #27	6-81	Morsetto X45/3, scala min.	8-1*	Imp. par. di com.	9-80	Parametri definiti (1)	12-2*	Dati di processo
5-94	Preimp. timeout uscita impulsi #27	6-82	Mors. X45/3, scala max.	8-10	Profilo parola di com.	9-81	Parametri definiti (2)	12-20	Istanza di controllo
5-95	Controllo bus uscita impulsi #29	6-83	Mors. X45/3, controllato via bus	8-13	Parola di stato configurabile (STW)	9-82	Parametri definiti (3)	12-21	Dati processo scrittura config.
5-96	Preimp. timeout uscita impulsi #29	6-84	Uscita mors. X45/3 Timeout preimp.	8-14	Parola di controllo configurabile CTW	9-83	Parametri definiti (4)	12-22	Dati processo lettura config.
5-97	Controllo bus uscita impulsi #X30/6	7-**	Regolatori	8-3*	Impostaz. porta FC	9-84	Parametri definiti (5)	12-23	Process Data Config Write Size
5-98	Preimp. timeout uscita impulsi #X30/6	7-0*	Contr. vel. PID	8-30	Protocollo	9-90	Parametri cambiati (1)	12-24	Process Data Config Read Size
6-**	I/O analogici	7-00	Fonte retroazione PID di velocità	8-31	Indirizzo	9-91	Parametri cambiati (2)	12-27	Master Address
6-0*	Mod. I/O analogici	7-02	Vel. guad. proporz. PID	8-32	Baud rate porta FC	9-92	Parametri cambiati (3)	12-28	Memorizzare i valori di dati
6-00	Tempo timeout tensione zero	7-03	Vel. tempo integrale PID	8-33	Parità / bit di stop	9-93	Parametri cambiati (4)	12-29	Memorizzare sempre
6-01	Funz. temporizz. tensione zero	7-04	Vel. Tempo differenz. PID	8-34	Durata del ciclo stimata	9-94	Parametri cambiati (5)	12-3*	EtherNet/IP
6-1*	Ingr. analog. 1	7-05	Vel., limite guad. diff. PID	8-35	Ritardo minimo risposta	9-99	Profibus Revision Counter	12-30	Parametro di avviso
6-10	Tens. bassa morsetto 53	7-06	Vel. tempo filtro passa-basso PID	8-36	Ritardo max. risposta	10-**	Fieldbus CAN	12-31	Riferimento rete
6-11	Tensione alta morsetto 53	7-07	Retroaz. vel. PID Rapp. trasmis.	8-37	Ritardo max. intercar.	10-2*	Impostaz. di base	12-32	Controllo rete
6-12	Corr. bassa morsetto 53	7-08	Fattore feed forward PID vel.	8-4*	Imp. prot. FC MC	10-00	Protocollo CAN	12-33	Revisione CIP
6-13	Corrente alta morsetto 53	7-09	Speed PID Error Correction w/ Ramp	8-40	Selezione telegramma	10-01	Selezionare baudrate	12-34	Codice prodotto CIP
6-14	Rif.basso/val.retroaz.morsetto 53	7-1*	Reg. coppia PI	8-41	Parametri per segnali	10-02	MAC ID	12-35	Parametro EDS
6-15	Rif. alto/valore retroaz. morsetto 53	7-12	Guadagno proporzionale PI di coppia	8-42	Config. scrittura PCD	10-05	Visual. contatore errori trasmissione	12-37	Timer con inibizione COS
6-16	Tempo cost. filtro morsetto 53	7-13	Tempo di integrazione PI di coppia	8-43	Config. lettura PCD	10-06	Visual. contatore errori ricezione	12-38	Filtro COS
6-2*	Ingr. analog. 2	7-2*	Retroaz. reg. proc.	8-5*	Digitale/Bus	10-07	Visual. contatore off bus	12-4*	Modbus TCP
6-20	Tens. bassa morsetto 54	7-20	Risorsa retroazione 1 CL processo	8-50	Selezione ruota libera	10-1*	DeviceNet	12-40	Status Parameter
6-21	Tensione alta morsetto 54	7-22	Risorsa retroazione 1 CL processo	8-51	Selez. arresto rapido	10-10	Selez. tipo dati di processo	12-41	Slave Message Count
6-22	Corr. bassa morsetto 54	7-3*	Reg. PID di proc.	8-52	Selez. freno CC	10-11	Dati processo scrittura config.	12-42	Slave Exception Message Count
6-23	Corrente alta morsetto 54	7-30	PID proc., contr. n./inv.	8-53	Selez. avvio	10-12	Dati processo lettura config.	12-5*	EtherCAT
6-24	Rif.basso/val.retroaz.morsetto 54	7-31	Anti saturazione regolatore PID	8-54	Selez. inversione	10-13	Parametro di avviso	12-50	Configured Station Alias
6-25	Rif. alto/valore retroaz. morsetto 54	7-32	PID di processo, veloc. avviament.	8-55	Selez. setup	10-14	Riferimento rete	12-51	Configured Station Address
6-26	Tempo Cost. filtro morsetto 54	7-33	Guadagno proporzionale PID di processo	8-56	Selezione rif. preimpostato	10-15	Controllo rete	12-59	EtherCAT Status
6-3*	Ingr. analog. 3	7-34	Tempo d'integrazione PID di processo	8-57	Profidrive OFF2 Select	10-2*	Filtri COS	12-8*	Altri serv. Ethern.
6-30	Val. di tens. bassa mors. X30/11	7-35	Tempo di derivazione PID di processo	8-58	Profidrive OFF3 Select	10-20	Filtro COS 1	12-80	Server FTP
6-31	Val. tensione alta mors. X30/11			8-8*	Diagnost. porta FC	10-21	Filtro COS 2	12-81	Server HTTP

12-82	Servizio SMTP	14-29	Cod. di serv.	15-44	Stringa cod. tipo ordin.	16-37	Corrente max inv.	17-50	Poli
12-89	Porta canale a presa trasparente	14-3*	Reg. lim. di corr.	15-45	Stringa codice tipo eff.	16-38	Condiz. regol. SL	17-51	Tens. di ingresso
12-9*	Serv. Ethernet av.	14-30	Reg. lim. corr., guadagno proporz.	15-46	N. d'ordine convertitore di frequenza	16-39	Temp. scheda di controllo	17-52	Freq. di ingresso
12-90	Diagnosi cavo	14-31	Reg. lim. corr., tempo integraz.	15-47	N. d'ordine scheda di potenza	16-40	Buffer log pieno	17-53	Rapporto di trasformaz.
12-91	MDI-X	14-32	Reg. lim. corr., tempo filtro	15-48	N. Id LCP	16-41	Riga di stato inferiore LCP	17-56	Encoder Sim. Resolution
12-92	IGMP Snooping	14-35	Prot. dallo stallo	15-49	Scheda di contr. SW id	16-48	Speed Ref. After Ramp [RPM]	17-59	Interfaccia resolver
12-93	Lunghezza errore cavo	14-4*	Ottimizz. energia	15-50	Scheda di pot. SW id	16-49	Sorgente corrente di guasto	17-6*	Monitor. e appl.
12-94	Protezione Broadcast Storm	14-40	Livello VT	15-51	Numero seriale conv. di freq.	16-5*	Rif. amp; retroaz.	17-60	Verso retroazione
12-95	Filtro di protezione Broadcast Storm	14-41	Magnetizzazione minima AEO	15-53	N. di serie scheda di potenza	16-50	Riferimento esterno	17-61	Monitoraggio segnale di retroaz.
12-96	Port Config	14-42	Frequenza minima AEO	15-58	Smart Setup Filename	16-51	Rif. impulsi	18-**	Visual. dati 2
12-98	Contatori di interfaccia	14-43	Cosphi motore	15-59	Nome file CSIV	16-52	Retroazione [unità]	18-3*	Analog Readouts
12-99	Contatori di media	14-5*	Ambiente	15-6*	Ident. opz.	16-53	Riferim. pot. digit.	18-36	Ingr. anal. X48/2 [mA]
13-**	Smart logic	14-50	Filtro RFI	15-60	Opzione installata	16-57	Feedback [RPM]	18-37	Ingr. temp. X48/4
13-0*	Impostazioni SLC	14-51	DC Link Compensation	15-61	Versione SW opzione	16-6*	Ingressi & uscite	18-38	Ingr. temp. X48/7
13-00	Modo regol. SL	14-52	Comando ventola	15-62	N. ordine opzione	16-60	Ingr. digitale	18-39	Ingr. temp. X48/10
13-01	Evento avviamento	14-53	Monitor. ventola	15-63	N. seriale opzione	16-61	Mors. 53 impost. commut.	18-6*	Inputs & Outputs 2
13-02	Evento arresto	14-55	Filtro uscita	15-70	Opzione in slot A	16-62	Ingr. analog. 53	18-60	Digital Input 2
13-03	Ripristinare SLC	14-56	Capacità filtro di uscita	15-71	Versione SW opzione slot A	16-63	Mors. 54 impost. commut.	18-9*	Visualizzaz. PID
13-1*	Comparatori	14-57	Induttanza filtro di uscita	15-72	Opzione in slot B	16-64	Ingr. analog. 54	18-90	Errore PID di proc.
13-10	Comparatore di operandi	14-59	Numero effettivo unità inverter	15-73	Versione SW opzione slot B	16-65	Uscita analog. 42 [mA]	18-91	Usc. PID di proc.
13-11	Comparatore di operandi	14-7*	Compatibilità	15-74	Opzione nello slot C0	16-66	Uscita digitale [bin]	18-92	Uscita bloccata PID processo
13-12	Valore comparatore	14-72	Parola d'allarme VLT	15-75	Versione SW opzione slot C0	16-67	Ingr. freq. #29 [Hz]	18-93	Uscita scalata guadagno PID proc.
13-1*	RS Flip Flops	14-73	Parola di avviso VLT	15-76	Opzione nello slot C1	16-68	Ingr. freq. #33 [Hz]	30-**	Caratter. spec.
13-15	RS-FF Operand S	14-74	Parola di stato est.	15-77	Versione SW opzione slot C1	16-69	Uscita impulsi #27 [Hz]	30-0*	Oscillatore
13-16	RS-FF Operand R	14-8*	Opzioni	15-9*	Inform. parametri	16-70	Uscita impulsi #29 [Hz]	30-00	Mod. oscillaz.
13-2*	Timer	14-80	Opzione alimentata da alim. 24 V CC est.	15-92	Parametri definiti	16-71	Uscita relè [bin]	30-01	Delta freq. oscillaz. [Hz]
13-20	Timer regolatore SL	15-93	Parametri modificati	15-98	Identif. conv. freq.	16-72	Contatore A	30-02	Delta freq. oscillaz. [%]
13-4*	Regole logiche	15-98	Identif. conv. freq.	15-99	Metadati parametri	16-73	Contatore B	30-03	Delta freq. osc. Ris. conv. in scala
13-40	Regola logica Booleana 1	14-89	Option Detection	15-99	Metadati parametri	16-74	Contat. arresti precisi	30-04	Salto freq. oscillaz. [Hz]
13-41	Operatore regola logica 1	14-9*	Impostaz. guasti	14-90	Livello di guasto	16-**	Visualizz. dati	30-05	Freq. salto oscill. [%]
13-42	Regola logica Booleana 2	15-**	Inform. conv. freq.	16-0*	Stato generale	16-75	Ingresso analogico X30/11	30-06	Tempo di salto oscillaz.
13-43	Operatore regola logica 2	15-0*	Dati di funz.	16-00	Parola di controllo	16-76	Ingresso analogico X30/12	30-07	Tempo sequenza di oscill.
13-44	Regola logica Booleana 3	15-00	Ore di funzionamento	16-01	Riferimento [unità]	16-77	Uscita analogica X30/8 [mA]	30-08	Tempo accel./decel. oscillaz.
13-5*	Stati	15-01	Ore esercizio	16-02	Riferimento [%]	16-78	Uscita anal. X45/1 [mA]	30-09	Funz. random di oscillaz.
13-51	Evento regol. SL	15-02	Contatore kWh	16-03	Par. di stato	16-79	Uscita anal. X45/3 [mA]	30-10	Rapp. di oscillaz.
13-52	Azione regol. SL	15-03	Accensioni	16-05	Val. reale princ. [%]	16-8*	Fieldbus & porta FC	30-11	Rapporto random oscillaz. max.
14-**	Funzioni speciali	15-04	Sovratemp.	16-09	Visual. personaliz.	16-82	RIF 1 Fieldbus	30-12	Rapp. random oscillaz. min.
14-0*	Commut.inverter	15-05	Sovratensioni	16-1*	Stato motore	16-84	Opz. com. par. stato	30-19	Delta freq. oscillaz. scalata
14-00	Modello di commutaz.	15-06	Riprist. contat. kWh	16-10	Potenza [kW]	16-80	Par. com. 1 F.bus	30-2*	Adv. Start Adjust
14-01	Freq. di commutaz.	15-07	Ripristino contatore ore di esercizio	16-11	Potenza [hp]	16-86	RIF 1 porta FC	30-20	Alta coppia di avviam.
14-03	Sovramodulazione	15-1*	Impostaz. log dati	16-12	Tensione motore	16-87	Opz. com. par. stato	30-21	High Starting Torque Current [%]
14-04	PWM casuale	15-10	Fonte registrazione	16-13	Frequenza	16-9*	Visualizz. diagn.	30-22	Locked Rotor Protection
14-06	Dead Time Compensation	15-11	Intervallo registrazione	16-14	Corrente motore	16-90	Parola d'allarme	30-23	Locked Rotor Detection Time [s]
14-1*	Rete On/Off	15-12	Evento d'attivazione.	16-15	Frequenza [%]	16-91	Parola di allarme 2	30-8*	Compatibilità (I)
14-10	Guasto di rete	15-13	Modalità registrazione	16-16	Coppia [Nm]	16-92	Parola di avviso	30-80	Induttanza asse d (Ld)
14-11	Tens.di rete in caso di guasto rete	15-14	Campionamenti prima dell'attivazione	16-17	Velocità [giri/m]	16-93	Parola di avviso 2	30-81	Resistenza freno (ohm)
14-12	Funz. durante sbilanciamento di rete	15-2*	Log storico	16-18	Term. motore	16-94	Parola di stato est.	30-83	Vel. guad. proporz. PID
14-13	Fattore gradino guasto di rete	15-20	Log storico: Evento	16-19	Temperatura sensore KTY	17-**	Opzione retroaz.	30-84	Guadagno proporzionale PID di processo
14-14	Kin. Backup Time Out	15-21	Log storico: Valore	16-20	Angolo motore	17-1*	Interf. enc. incr.	31-**	Opzione bypass
14-15	Kin. Backup Trip Recovery Level	15-22	Log storico: Tempo	16-21	Torque [%] High Res.	17-10	Tipo segnale	31-00	Modalità bypass
14-2*	Scatto Riprist.	15-3*	Log guasti	16-22	Coppia [%]	17-11	Risoluzione (PPR)	31-01	Tempo di ritardo avviam. bypass
14-20	Modo ripristino	15-30	Log guasti: Codice guasto	16-25	Coppia [Nm] alta	17-2*	Interfaccia enc. ass.	31-02	Tempo di ritardo scatto bypass
14-21	Tempo di riavv. autom.	15-31	Log guasti: Valore	16-3*	Stato conv. freq.	17-20	Selezione protocollo	31-03	Attivaz. della modalità di test
14-22	Modo di funzionamento	15-32	Log guasti: Tempo	16-30	Tensione bus CC	17-21	Risoluzione (posizioni/giro)	31-10	Par. di stato bypass
14-23	Imp. codice tipo	15-4*	Identif. conv. freq.	16-32	Energia freno/s	17-24	Lunghezza dati SSI	31-11	Ore di esercizio bypass
14-24	Ritardo scatto al limite di corrente	15-40	Tipo FC	16-33	Energia freno/2 min	17-25	Frequenza di clock	31-19	Remote Bypass Activation
14-25	Ritardo scatto al lim. di coppia	15-41	Sezione potenza	16-34	Temp. dissip.	17-26	Formato dati SSI		
14-26	Ritardo scatto al guasto inverter	15-42	Tensione	16-35	Termico inverter	17-34	Baudrate HIPERFACE		
14-28	Impostaz. produz.	15-43	Vers. software	16-36	Corrente nom inv.	17-5*	Interf. resolver		

32-** Impost. di base MCO	32-83 Risoluz. velocità	33-57 Ingr. digitale morsetto X57/8	34-53 Posiz. zero dello slave	42-22 Discrepancy Time
32-0* Encoder 2	32-84 Velocità di default	33-58 Ingr. digitale morsetto X57/9	34-54 Posizione zero master	42-23 Stable Signal Time
32-00 Tipo segnale incrementale	32-85 Acceleraz. di default	33-59 Ingr. digitale morsetto X57/10	34-55 Curva (grafico) posizione	42-24 Restart Behaviour
32-01 Risoluzione incrementale	32-86 Acc. up for limited jerk	33-60 Modalità mors. X59/1 e X59/2	34-56 Errore di inseguimento	42-3* General
32-02 Protocollo assoluto	32-87 Acc. down for limited jerk	33-61 Ingr. digitale morsetto X59/1	34-57 Errore di sincronismo	42-30 External Failure Reaction
32-03 Risoluzione assoluta	32-88 Dec. up for limited jerk	33-62 Ingr. digitale morsetto X59/2	34-58 Velocità effettiva	42-31 Reset Source
32-04 Absolute Encoder Baudrate X55	32-89 Dec. down for limited jerk	33-63 Uscita dig. morsetto X59/1	34-59 Velocità master effettiva	42-33 Parameter Set Name
32-05 Lunghezza dati encoder assoluto	32-9* Sviluppo	33-64 Uscita dig. morsetto X59/2	34-60 Stato sincronismo	42-34 Parameter Set Timestamp
32-06 Frequenza di clock dell'encoder assoluto	32-90 Sorgente di debug	33-65 Uscita dig. morsetto X59/3	34-61 Stato dell'asse	42-35 S-CRC Value
32-07 Generazione clock encoder assoluto	33-** Impostaz. avv. MCO	33-66 Uscita dig. morsetto X59/4	34-62 Stato del programma	42-36 Level 1 Password
32-08 Lungh. cavo encoder assoluto	33-0* Spostam. a HOME	33-67 Uscita dig. morsetto X59/5	34-64 MCO 302 Stato	42-4* SS1
32-09 Monitoraggio encoder	33-00 Forza HOME	33-68 Uscita dig. morsetto X59/6	34-65 MCO 302 Controllo	42-40 Type
32-10 Verso della rotazione	33-01 Offset punto zero dalla pos. Home	33-69 Uscita dig. morsetto X59/7	34-7* Visual. diagn.	42-41 Ramp Profile
32-11 Denominatore unità utente	33-02 Rampa per Homing	33-70 Uscita dig. morsetto X59/8	34-70 MCO parola di allarme 1	42-42 Delay Time
32-12 Numeratore unità utente	33-03 Velocità dell'homing	33-8* Parametri globali	34-71 MCO parola di allarme 2	42-43 Delta T
32-13 Enc.2 Control	33-04 Comp. durante l'homing (azz. pos.)	33-80 Numero programma attivo	35-** Sensor Input Option	42-44 Deceleration Rate
32-14 Enc.2 node ID	33-1* Sincronizzazione	33-81 Stato accensione	35-0* Temp. Input Mode	42-45 Delta V
32-15 Enc.2 CAN guard	33-10 Fattore di sincr. del master (M: S)	33-82 Monitoraggio stato conv.	35-00 Term. X48/4 Temp. Unit	42-46 Zero Speed
32-3* Encoder 1	33-11 Fattore di sincr. dello slave (M: S)	33-83 Comportam.dopo l'errore	35-01 Corrente di ingresso mors. X48/4	42-47 Ramp Time
32-30 Tipo segnale incrementale	33-12 Offset posizione per sincronizzaz.	33-84 Comportam. dopo Esc.	35-02 Term. X48/7 Temp. Unit	42-48 S-ramp Ratio at Decel. Start
32-31 Risoluzione incrementale	33-13 Finestra accuratezza per sincr. posiz.	33-85 MCO alimentato da alim. 24 V CC est.	35-03 Corrente di ingresso mors. X48/7	42-49 S-ramp Ratio at Decel. End
32-32 Protocollo assoluto	33-14 Limite velocità relativa slave	33-86 Morsetto per allar.	35-04 Term. X48/10 Temp. Unit	42-5* SLS
32-33 Risoluzione assoluta	33-15 Numero di marker master	33-87 Stato mors. per allarme	35-05 Corrente di ingresso mors. X48/10	42-50 Cut Off Speed
32-35 Lunghezza dati encoder assoluto	33-16 Numero di marker slave	33-88 Par. di stato per allarme	35-06 Funzione di allarme sensore di temp.	42-51 Speed Limit
32-36 Frequenza di clock dell'encoder assoluto	33-17 Distanza marker master	33-9* MCO Port Settings	35-1* Temp. Input X48/4	42-52 Fail Safe Reaction
32-37 Generazione clock encoder assoluto	33-18 Distanza marker slave	33-90 X62 MCO CAN node ID	35-14 Term. X48/4 Filter Time Constant	42-53 Start Ramp
32-38 Lungh. cavo encoder assoluto	33-19 Tipo marker master	33-91 X62 MCO CAN baud rate	35-15 Term. X48/4 Temp. Monitor	42-54 Ramp Down Time
32-39 Monitoraggio encoder	33-20 Tipo marker slave	33-94 X60 MCO RS485 serial termination	35-16 Term. X48/4 Low Temp. Limit	42-8* Status
32-40 Terminazione encoder	33-21 Finestra tolleranza marker master	33-95 X60 MCO RS485 serial baud rate	35-17 Term. X48/4 High Temp. Limit	42-80 Safe Option Status
32-43 Enc.1 Control	33-22 Finestra tolleranza riferim. slave	34-** Visualizz. dati MCO	35-2* Temp. Input X48/7	42-81 Safe Option Status 2
32-44 Enc.1 node ID	33-23 Comport. all'avvio per sinc.con marker	34-0* Par. scrittura PCD	35-24 Term. X48/7 Filter Time Constant	42-85 Active Safe Func.
32-45 Enc.1 CAN guard	33-24 Numero di marker per Fault	34-01 Scrittura PCD 1 su MCO	35-25 Term. X48/7 Temp. Monitor	42-86 Safe Option Info
32-5* Fonte retroazione	33-25 Numero di marker per READY	34-02 Scrittura PCD 2 su MCO	35-26 Term. X48/7 Low Temp. Limit	42-89 Customization File Version
32-50 Slave sorgente	33-26 Filtro velocità	34-03 Scrittura PCD 3 su MCO	35-27 Term. X48/7 High Temp. Limit	42-9* Special
32-51 MCO 302 Ultimo com.	33-27 Tempo filtro offset	34-04 Scrittura PCD 4 su MCO	35-3* Temp. Input X48/10	42-90 Restart Safe Option
32-52 Source Master	33-28 Config. filtro marker	34-05 Scrittura PCD 5 su MCO	35-34 Term. X48/10 Filter Time Constant	
32-6* Regolatore PID	33-29 Tempo di filtr. per il filtr. del riferim.	34-06 Scrittura PCD 6 su MCO	35-35 Term. X48/10 Temp. Monitor	
32-60 Coeff. proporzionale	33-30 Max. correz. marker	34-07 Scrittura PCD 7 su MCO	35-36 Term. X48/10 Low Temp. Limit	
32-61 Coefficiente derivativo	33-31 Tipo di sincronismo	34-08 Scrittura PCD 8 su MCO	35-37 Term. X48/10 High Temp. Limit	
32-62 Coeff. integrale	33-32 Feed Forward Velocity Adaptation	34-09 Scrittura PCD 9 su MCO	35-4* Analog Input X48/2	
32-63 Val. limite per la somma integr.	33-33 Velocity Filter Window	34-10 Scrittura PCD 10 su MCO	35-42 Term. X48/2 Low Current	
32-64 Largh. di banda PID	33-34 Slave Marker filter time	34-2* Par. lettura PCD	35-43 Term. X48/2 High Current	
32-65 Feed forward velocità	33-4* Gestione limiti	34-21 PCD 1 lettura da MCO	35-44 Term. X48/2 Low Ref./Feedb. Value	
32-66 Feed-Forward acceleraz.	33-40 Comportam. al ragg. fine corsa	34-22 PCD 2 lettura da MCO	35-45 Term. X48/2 High Ref./Feedb. Value	
32-67 Max. errore di posizione consentito	33-41 Fine corsa software negativo	34-23 PCD 3 lettura da MCO	35-46 Term. X48/2 Filter Time Constant	
32-68 Comportam. in inver. dello slave	33-42 Fine corsa software positivo	34-24 PCD 4 lettura da MCO	42-** Safety Functions	
32-69 Periodo di campion. per il reg. PID	33-43 Fine corsa software negativo attivo	34-25 PCD 5 lettura da MCO	42-1* Speed Monitoring	
32-70 Periodo di scans. per il gen. di profili	33-44 Fine corsa software positivo attivo	34-26 PCD 6 lettura da MCO	42-10 Measured Speed Source	
32-71 Dimens. della finestra di contr. (attivaz.)	33-45 Tempo nella fin. target	34-27 PCD 7 lettura da MCO	42-11 Encoder Resolution	
32-72 Dimens. fin. di contr. (disatt.)	33-46 Valore limite finestra target	34-28 PCD 8 lettura da MCO	42-12 Encoder Direction	
32-73 Integral limit filter time	33-47 Dimensioni della fin. target	34-29 PCD 9 lettura da MCO	42-13 Gear Ratio	
32-74 Position error filter time	33-5* Configurazione I/O	34-30 PCD 10 lettura da MCO	42-14 Feedback Type	
32-8* Velocità accel.	33-50 Ingr. digitale morsetto X57/1	34-4* Ingressi uscite	42-15 Feedback Filter	
32-80 Velocità massima (encoder)	33-51 Ingr. digitale morsetto X57/2	34-40 Ingressi digitali	42-17 Tolerance Error	
32-81 Rampa minima	33-52 Ingr. digitale morsetto X57/3	34-41 Uscite digitali	42-18 Zero Speed Timer	
32-82 Tipo di rampa	33-53 Ingr. digitale morsetto X57/4	34-5* Dati di processo	42-19 Zero Speed Limit	
	33-54 Ingr. digitale morsetto X57/5	34-50 Posizione effettiva	42-2* Safe Input	
	33-55 Ingr. digitale morsetto X57/6	34-51 Posizione regolata	42-20 Safe Function	
	33-56 Ingr. digitale morsetto X57/7	34-52 Posizione effettiva master	42-21 Type	

5.6 Programmazione remota con Software di configurazione MCT 10

Danfoss offre un programma software per lo sviluppo, la memorizzazione e il trasferimento della programmazione del convertitore di frequenza. Il Software di configurazione MCT 10 consente all'utente di collegare un PC al convertitore di frequenza ed eseguire la programmazione in tempo reale invece di utilizzare l'LCP. Inoltre, tutta la programmazione del convertitore di frequenza è eseguibile off-line e scaricabile in modo semplice nel convertitore di frequenza. Oppure è possibile caricare l'intero profilo del convertitore di frequenza su PC per il backup o l'analisi.

5

Per la connessione al convertitore di frequenza sono disponibili il connettore USB o il morsetto RS-485.

Software di configurazione MCT 10 è disponibile per il download gratuito all'indirizzo www.VLT-software.com. Su richiesta è disponibile anche un CD con codice articolo 130B1000. Il manuale di funzionamento, fornisce informazioni dettagliate sulla programmazione usando il Software di configurazione MCT 10..

6 Esempi applicativi

6.1 Introduzione

NOTA!

Tra il morsetto 12 (o 13) e il morsetto 37 può essere necessario montare un ponticello per il funzionamento del convertitore di frequenza utilizzando i valori di programmazione di impostazione di fabbrica.

Gli esempi di questa sezione fungono da riferimento rapido per le comuni applicazioni.

- Le impostazioni dei parametri corrispondono ai valori predefiniti locali se non diversamente indicato (selezionati in *0-03 Impostazioni locali*)
- Accanto ai disegni sono mostrati i parametri associati ai morsetti e le relative impostazioni.
- Sono mostrate anche le impostazioni per l'interruttore sui morsetti analogici A53 o A54, se necessarie.

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12		
+24 V	13		
D IN	18	1-29 Automatic Motor	
D IN	19	Adaptation (AMA)	[1] Abilit.AMA compl.
COM	20		
D IN	27	5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] N. funzione
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

130BB930.10

Note/commenti: Il gruppo di parametri 1-2* *Dati motore* deve essere impostato in base al motore

6

6.2 Esempi applicativi

ATTENZIONE

I PELV devono essere provvisti di un isolamento doppio o rinforzato per soddisfare i requisiti di isolamento PELV.

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12		
+24 V	13		
D IN	18	1-29 Automatic Motor	
D IN	19	Adaptation (AMA)	[1] Abilit.AMA compl.
COM	20		
D IN	27	5-12 Terminal 27 Digital Input	[2]* Evol. libera neg.
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

130BB929.10

Note/commenti: Il gruppo di parametri 1-2* *Dati motore* deve essere impostato in base al motore

Tabella 6.1 AMA con T27 collegato

Tabella 6.2 AMA senza T27 collegato

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12		
+24 V	13		
D IN	18	6-10 Tens. bassa morsetto 53	0,07 V*
D IN	19	6-11 Tensione alta morsetto 53	10 V*
COM	20		
D IN	27	6-14 Rif.basso/val.retroaz.morse	0 giri/min.
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37	6-15 Rif. alto/valore retroaz. morsetto 53	1500 giri/min.
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

130BB926.10

Note/commenti:

Tabella 6.3 Riferimento velocità analogico (tensione)

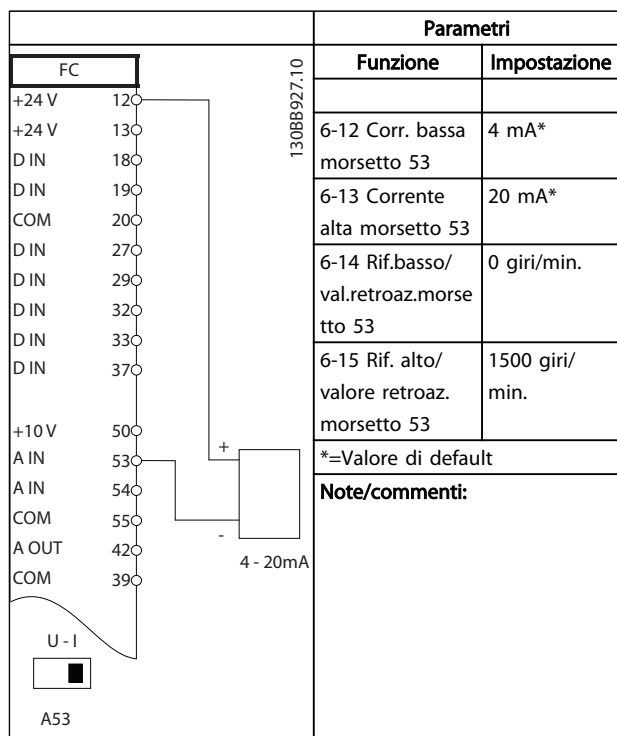


Tabella 6.4 Riferimento di velocità analogico (corrente)

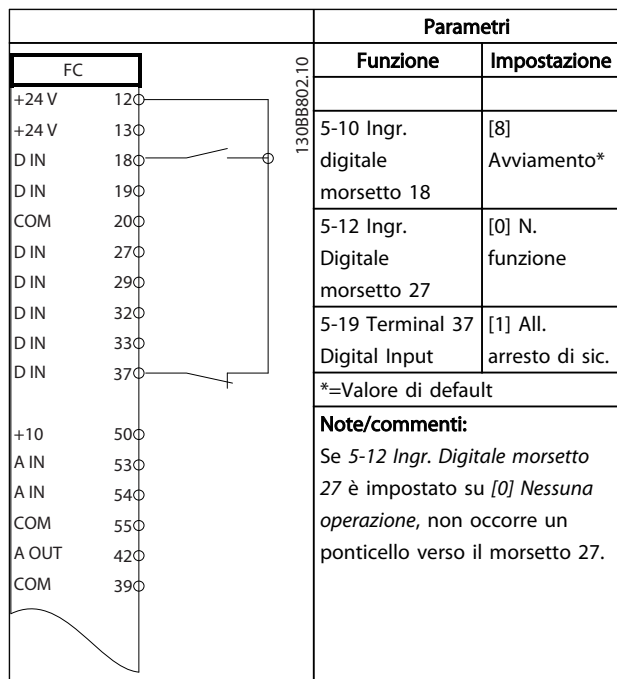
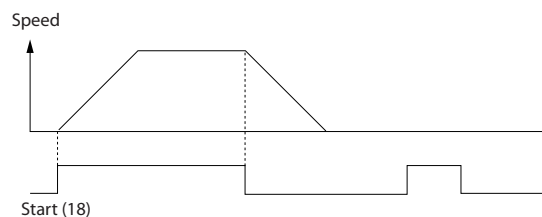


Tabella 6.5 Comando di avviamento / arresto con arresto di sicurezza



Disegno 6.1

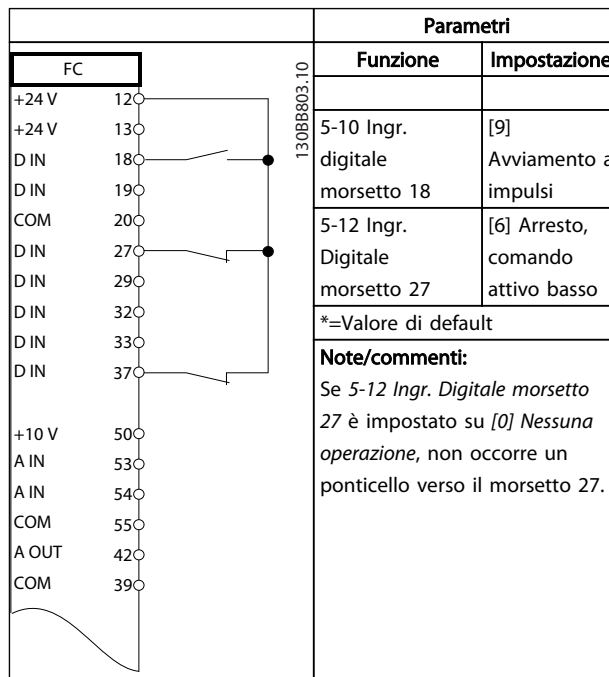
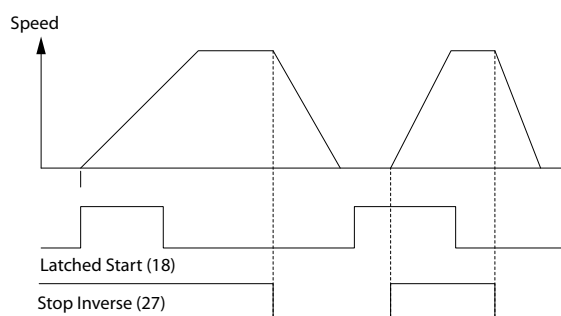


Tabella 6.6 Avviamento/arresto a impulsi



Disegno 6.2

		Parametri	
		Funzione	Impostazione
		5-10 Ingr. digitale morsetto 18	[8] decelerazione
		5-11 Terminal 19 Digital Input	[10] Inversione*
		5-12 Ingr. Digitale morsetto 27	[0] N. funzione
		5-14 Terminal 32 Digital Input	[16] Rif. preimp. bit 0
		5-15 Terminal 33 Digital Input	[17] Rif. preimp. bit 1
		3-10 Preset Reference	
		Rif. preimp. 0	25%
		Rif. preimp. 1	50%
		Rif. preimp. 2	75%
		Rif. preimp. 3	100%
		*=-Valore di default	
		Note/commenti:	

Tabella 6.7 Avviamento/arresto con inversione e 4 velocità preimpostate

		Parametri	
		Funzione	Impostazione
		5-11 Ingr. digitale morsetto 19	[1] Ripristino
		*=-Valore di default	
		Note/commenti:	

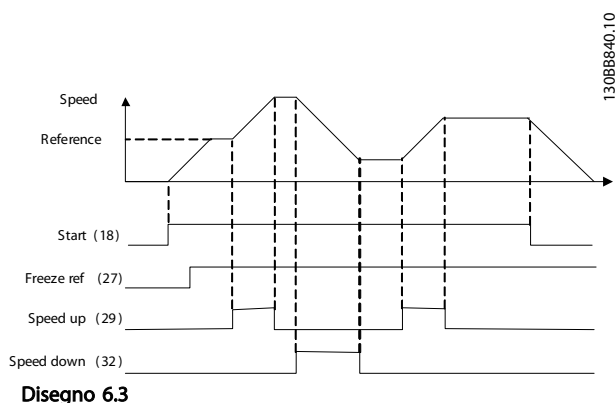
Tabella 6.8 Ripristino allarmi esterni

		Parametri	
		Funzione	Impostazione
		6-10 Tens. bassa morsetto 53	0,07 V*
		6-11 Tensione alta morsetto 53	10 V*
		6-14 Rif.basso/val.retroaz.morsetto 53	0 giri/min.
		6-15 Rif. alto/valore retroaz. morsetto 53	1500 giri/min.
		*=-Valore di default	
		Note/commenti:	

Tabella 6.9 Riferimento di velocità (utilizzando un potenziometro manuale)

		Parametri	
		Funzione	Impostazione
		5-10 Ingr. digitale morsetto 18	[8] Avviamento*
		5-12 Ingr. Digitale morsetto 27	[19] Riferimento congelato
		5-13 Terminal 29 Digital Input	[21] Speed Up
		5-14 Terminal 32 Digital Input	[22] Speed Down
		*=-Valore di default	
		Note/commenti:	

Tabella 6.10 Speed Up/Down



Disegno 6.3

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12		
+24 V	13		
D IN	18	8-30 Protocollo	FC*
D IN	19	8-31 Indirizzo	1*
COM	20	8-32 Baud rate	9600*
D IN	27	*=Valore di default	
D IN	29	Note/commenti:	
D IN	32	Selezionare il protocollo,	
D IN	33	l'indirizzo e la baud rate nei	
D IN	37	parametri summenzionati.	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
R1	01-03		
R2	04-06		
	61-69		RS-485

130BB685.10

Tabella 6.11 Collegamento in rete RS-485

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12		
+24 V	13		
D IN	18	1-90 Protezione termica motore	[2] Scatto termistore
D IN	19	1-93 Fonte termistore	[1] Ingr. analog. 53
COM	20	*=Valore di default	
D IN	27	Note/commenti:	
D IN	29	Se si desidera solo un avviso,	
D IN	32	1-90 Protezione termica motore	
D IN	33	dovrebbe essere impostato su	
D IN	37	[1] Avviso termistore.	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
	U-I		
	A53		

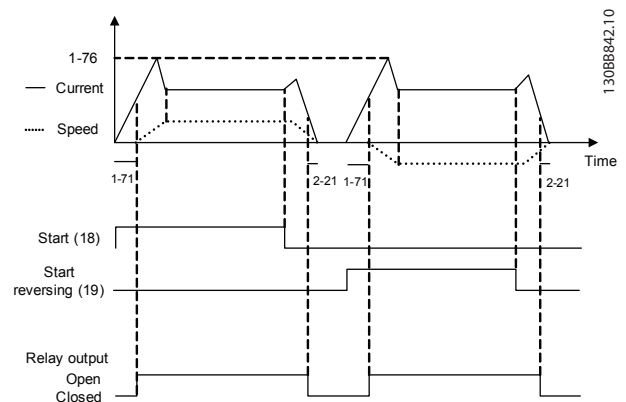
130BB686.11

Tabella 6.12 Termistore motore

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12	4-30 Motor Feedback Loss Function	[1] Avviso
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50	7-00 Speed PID Feedback Source	[2] MCB 102
A IN	53	17-11 Resolution (PPR)	1024*
A IN	54	13-00 Modo regol. SL	[1] On
COM	55	13-01 Start Event	[19] Avviso
A OUT	42	13-02 Stop Event	[44] Tasto di reset
COM	39	13-10 Comparat or Operand	[21] N. avviso
		13-11 Comparat or Operator	[1] ≈*
		13-12 Valore comparatore	90
		13-51 SL Controller Event	[22] Comparatore 0
		13-52 SL Controller Action	[32] Imp. usc. dig. A bassa
		5-40 Function Relay	[80] Uscita digitale SL A
* = Valore di default			
Note/commenti:			
Se il limite nel monitor di retroazione viene superato, verrà generato l'Avviso 90. L'SLC monitora l'Avviso 90 e, nel caso in cui l'Avviso 90 diventa TRUE, allora viene attivato il relè 1. L'attrezzatura esterna potrebbe in seguito indicare che è necessaria una manutenzione. Se l'errore di retroazione torna a scendere al di sotto del limite nuovamente entro 5 sec., allora il convertitore di frequenza continua a funzionare e l'avviso scompare. Tuttavia il relè 1 continuerà ad essere attivato finché viene premuto [Reset] sull'LCP.			

		Parametri	
FC		Funzione	Impostazione
+24 V	12	5-40 Function Relay	[32] Com. freno mecc.
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50	1-71 Start Delay	0,2
A IN	53	1-72 Start Function	[5] VWC ^{plus} / FLUX in s. orario
A IN	54	1-76 Start Current	I _{m,n}
COM	55	2-20 Release Brake Current	In funzione dell'appl.
A OUT	42	2-21 Activate Brake Speed [RPM]	Metà dello scorrimento nominale del motore
COM	39		
* = Valore di default			
Note/commenti:			

Tabella 6.14 Controllo del freno meccanico



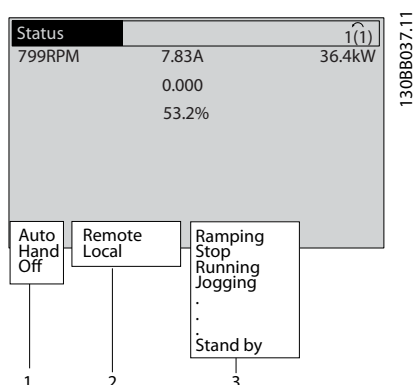
Disegno 6.4

Tabella 6.13 Utilizzo di SLC per impostare un relè

7 Messaggi di stato

7.1 Stato del display

Quando il convertitore di frequenza è nella modalità di stato, vengono generati automaticamente i messaggi di stato internamente al convertitore di frequenza e vengono visualizzati nell'ultima riga del display (vedere *Disegno 7.1*).



Disegno 7.1 Stato del display

- La prima parte della riga di stato indica l'origine del comando di avvio/arresto.
- La seconda parte della riga di stato indica l'origine del controllo di velocità.
- L'ultima parte della riga di stato fornisce lo stato corrente del convertitore di frequenza. Visualizzano la modalità di funzionamento corrente del convertitore di frequenza.

NOTA!

In modalità automatica/remota il convertitore di frequenza necessita di comandi esterni per eseguire le funzioni.

7.2 Tabella delle definizioni dei messaggi di stato

Le seguenti tre tabelle definiscono il significato delle parole di visualizzazione dei messaggi di stato.

Off	Il convertitore di frequenza non risponderà ad alcun segnale di controllo fintantoché [Auto On] o [Hand On] sono premuti.
Auto on	Il convertitore di frequenza è controllato dai morsetti di controllo e/o dalla comunicazione seriale.
Hand on	Il convertitore di frequenza può essere controllato tramite i tasti di navigazione sull'LCP. I comandi di arresto, ripristino, inversione, frenatura CC e altri segnali applicati ai morsetti di controllo possono escludere il comando locale.

Tabella 7.1 Modalità funzionamento

Remoto	Il riferimento di velocità proviene da segnali esterni, comunicazione seriale o riferimenti preimpostati interni.
Locale	Il convertitore di frequenza utilizza il comando [Hand On] o i valori di riferimento dall'LCP.

Tabella 7.2 Posizione riferimento

Freno CA	Freno CA è stato selezionato in 2-10 <i>Funzione freno</i> . Il freno CA magnetizza il motore per ottenere un rallentamento controllato.
Final. AMA OK	L'adattamento automatico motore (AMA) è stato completato correttamente.
AMA pronto	AMA pronto per l'avvio. Premere [Hand On] per avviare.
AMA in funz.	Processo AMA in corso.
Frenata	Il chopper di frenatura è in funzione. L'energia rigenerativa è assorbita dalla resistenza di frenatura.
Frenata max	Il chopper di frenatura è in funzione. Il limite di potenza per la resistenza di frenatura definito in 2-12 <i>Limite di potenza freno (kW)</i> è raggiunto.
Ruota libera	<ul style="list-style-type: none"> Ruota libera inversa è stata selezionata come funzione per un ingresso digitale (gruppo di parametri 5-1* <i>Ingressi digitali</i>). Il morsetto corrispondente non è collegato. Ruota libera attivata dalla comunicazione seriale

Timeout contr.	<p>La rampa di discesa controllata è stata selezionata in <i>14-10 Guasto di rete</i>.</p> <ul style="list-style-type: none"> La tensione di rete è inferiore al valore impostato in <i>14-11 Tensione di aliment. a guasto di rete</i> per guasto di rete Il convertitore di frequenza comanda la decelerazione del motore utilizzando una rampa di discesa controllata
Corrente alta	La corrente di uscita del convertitore di frequenza supera il limite impostato in <i>4-51 Avviso corrente alta</i> .
Corr.bassa	La corrente di uscita del convertitore di frequenza è inferiore al limite impostato in <i>4-52 Avviso velocità bassa</i>
Tenuta CC	Corrente CC è selezionato in <i>1-80 Funzione all'arresto</i> ed è attivo un comando di arresto. La corrente CC del motore è impostata in <i>2-00 Corrente CC funzionamento/preriscaldamento</i> .
Arresto CC	<p>La corrente CC del motore è (<i>2-01 Corrente di frenatura CC</i>) per un tempo prestabilito (<i>2-02 Tempo di frenata CC</i>).</p> <ul style="list-style-type: none"> Frenatura CC è attivata in <i>2-03 Vel. inserim. frenatura CC [RPM]</i> ed è attivo un comando di arresto. Frenatura CC (inversa) è selezionata come funzione per un ingresso digitale (gruppo di parametri <i>5-1* Ingressi digitali</i>). Il morsetto corrispondente non è attivo. La frenatura CC viene attivata mediante comunicazione seriale.
Retroazione alta	La somma di tutte le retroazioni attive è superiore al limite impostato in <i>4-57 Avviso retroazione alta</i> .
Retroazione bassa	La somma di tutte le retroazioni attive è inferiore al limite di retroazione impostato in <i>4-56 Avviso retroazione bassa</i> .
Blocco uscita	<p>Il riferimento remoto è attivo e mantiene la velocità corrente.</p> <ul style="list-style-type: none"> Blocco uscita è stato selezionato come funzione per un ingresso digitale (gruppo di parametri <i>5-1* Ingressi digitali</i>). Il morsetto corrispondente è attivo. La regolazione di velocità è possibile solo mediante le funzioni di accelerazione e decelerazione dei morsetti. La rampa di mantenimento è attivata mediante la comunicazione seriale.
Richiesta Blocco uscita	È stato inviato un comando di blocco uscita ma il motore rimarrà arrestato fino al ricevimento di un segnale di abilitazione all'avviamento.

Rif. bloccato	<i>Blocco riferimento</i> è stato selezionato come funzione per un ingresso digitale (gruppo di parametri <i>5-1* Ingressi digitali</i>). Il morsetto corrispondente è attivo. Il convertitore di frequenza memorizza il riferimento effettivo. Il riferimento risulta modificabile solo mediante le funzioni dei morsetti di accelerazione e decelerazione.
Richiesta marcia jog	È stato inviato un comando jog ma il motore rimarrà arrestato fino al ricevimento di un segnale di abilitazione all'avviamento mediante un ingresso digitale.
Marcia Jog	<p>Il motore sta funzionando come programmato in <i>3-19 Velocità marcia jog [RPM]</i>.</p> <ul style="list-style-type: none"> <i>Marcia Jog</i> è stato selezionato come funzione per un ingresso digitale (gruppo di parametri <i>5-1* Ingressi digitali</i>). Il morsetto corrispondente (ad es. morsetto 29) è attivo. La funzione Marcia Jog è attivata mediante comunicazione seriale. La funzione Jog è stata selezionata come risposta per una funzione di monitoraggio (ad es. assenza di segnale). La funzione di monitoraggio è attiva.
Contr. mot.	In <i>1-80 Funzione all'arresto</i> , è stato selezionato <i>Controllo motore</i> . È attivo un comando di arresto. Per assicurare che un motore sia collegato al convertitore di frequenza, si applica al motore una corrente di test permanente.
Controllo OVC	Il controllo di <i>sovratensione</i> è stato attivato in <i>2-17 Controllo sovratensione</i> . Il motore collegato alimenta il convertitore di frequenza con energia rigenerativa. Il controllo di sovratensione regola il rapporto V/f per far funzionare il motore in modo controllato ed evitare lo scatto del convertitore di frequenza.
Un. pot. Off	(Per convertitori di frequenza con sola alimentazione a 24 V esterna). L'alimentazione di rete al convertitore di frequenza è scollegata tuttavia la scheda di controllo è alimentata dai 24 V esterni.
Modo prot.	<p>La modalità protezione è attiva. L'unità ha rilevato uno stato critico (sovracorrente o sovratensione).</p> <ul style="list-style-type: none"> Per evitare lo scatto, la frequenza di commutazione viene ridotta a 4 kHz. Se possibile, la modalità di protezione termina dopo circa 10 s La modalità protezione è modificabile in <i>14-26 Ritardo scatto al guasto inverter</i>

Arr. rapido	Il motore viene decelerato mediante <i>3-81 Tempo rampa arr. rapido</i> . <ul style="list-style-type: none"> • <i>Arresto rapido inverso</i> è stato selezionato come funzione per un ingresso digitale (gruppo di parametri <i>5-1* Ingressi digitali</i>). Il morsetto corrispondente non è attivo. • La funzione di arresto rapido è stata attivata mediante comunicazione seriale.
Funz. rampa	Il motore sta accelerando/decelerando utilizzando la rampa di accelerazione/decelerazione attiva. Il riferimento, un valore limite o lo stallo non è ancora stato raggiunto.
Rif. alto	La somma di tutti i riferimenti attivi supera il limite di riferimento impostato in <i>4-55 Avviso riferimento alto</i> .
Rif basso	La somma di tutti i riferimenti attivi è inferiore al limite di riferimento impostato in <i>4-54 Avviso rif. basso</i> .
Mar./rif. rag.	Il convertitore di frequenza funziona nell'intervallo di riferimento. Il valore di retroazione corrisponde al valore di setpoint.
Richiesta di avvio	È stato dato un comando di avviamento tuttavia il motore rimane arrestato fintantoché non viene ricevuto un segnale di abilitazione all'avviamento da ingresso digitale.
In funzione	Il motore è azionato dal convertitore di frequenza.
Velocità alta	La velocità del motore supera il valore impostato in <i>4-53 Avviso velocità alta</i> .
Velocità bassa	La velocità del motore è inferiore al valore impostato in <i>4-52 Avviso velocità bassa</i> .
Standby	In modalità Auto On, il convertitore di frequenza avvia il motore con un segnale di avvio da un ingresso digitale o da comunicazione seriale.
Ritardo avv.	In <i>1-71 Ritardo avv.</i> , è stato impostato un tempo di ritardo all'avviamento. Un comando di avvio è attivo e il motore si avvierà allo scadere del tempo di ritardo all'avviamento.
Avv.av./ind.	Avvio avanti e avvio inverso sono stati selezionati come funzioni per due diversi ingressi digitali (gruppo di parametri <i>5-1 Ingressi digitali</i>). Il motore si avvia in direzione avanti o indietro in base al morsetto corrispondente attivato.
Arresto	Il convertitore di frequenza ha ricevuto un comando di arresto da LCP, ingresso digitale o comunicazione seriale.
Scatto	Si è verificato un allarme e il motore si è arrestato. Una volta eliminata la causa dell'allarme, è possibile ripristinare manualmente il convertitore di frequenza premendo [Reset] o da remoto mediante i morsetti di controllo o la comunicazione seriale.

Scatto bloccato	Si è verificato un allarme e il motore si è arrestato. Una volta eliminata la causa dell'allarme, è possibile spegnere e riaccendere il convertitore di frequenza. È possibile ripristinare manualmente il convertitore di frequenza premendo [Reset] o da remoto mediante i morsetti di controllo o comunicazione seriale.
-----------------	---

Tabella 7.3 Stato di funzionamento

8 Avvisi e allarmi

8.1 Monitoraggio del sistema

Il convertitore di frequenza monitora lo stato di alimentazione di ingresso, uscita e motore insieme ad altri indicatori di prestazione del sistema. Un avviso o allarme può non indicare necessariamente un problema interno allo stesso convertitore di frequenza. In molti casi segnala anomalie della tensione di ingresso, del carico del motore o della temperatura, di segnali esterni o di altre aree monitorate dalla logica interna del convertitore di frequenza. Assicurarsi di controllare tali aree esterne al convertitore di frequenza in base all'allarme o all'avviso.

8.2 Tipi di avvisi e allarmi

8.2.1 Avvisi

Viene emesso un avviso quando esiste una condizione di allarme imminente oppure in presenza di condizioni di funzionamento anomale che causano l'emissione di un allarme da parte del convertitore di frequenza. Un avviso si cancella automaticamente all'eliminazione della condizione anomala.

8.2.2 Allarme/scatto

Un allarme viene generato allo scatto del convertitore di frequenza, vale a dire che il convertitore di frequenza interrompe il funzionamento per evitare danni al convertitore di frequenza o al sistema. Il motore raggiungerà lo stato di arresto a ruota libera. La logica del convertitore di frequenza continua a funzionare e monitorare lo stato del convertitore di frequenza. Dopo aver eliminato la condizione di guasto, è possibile ripristinare il convertitore di frequenza. Sarà nuovamente pronto per il funzionamento.

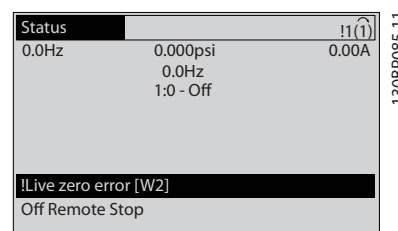
Uno scatto può essere ripristinato in 4 modi:

- Premere [Reset] sull'LCP
- Comando ingresso reset digitale
- Comando di ingresso ripristino comunicazione seriale
- Ripristino automatico

8.2.3 Allarme scatto bloccato

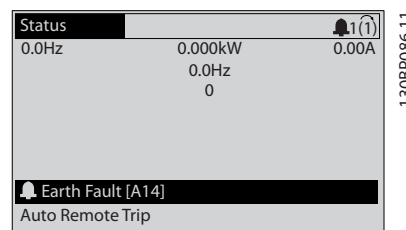
Un allarme che provoca uno scatto bloccato del convertitore di frequenza richiede il disinserimento e il reinserimento della tensione di ingresso. Il motore raggiungerà lo stato di arresto a ruota libera. La logica del convertitore di frequenza continua a funzionare e monitorare lo stato del convertitore di frequenza. Rimuovere la tensione di ingresso al convertitore di frequenza ed eliminare la causa del guasto, quindi ripristinare l'alimentazione. Questa azione pone il convertitore di frequenza nella condizione di scatto descritta prima ed è ripristinabile in una delle 4 modalità.

8.3 Visualizzazioni di avvisi e allarmi



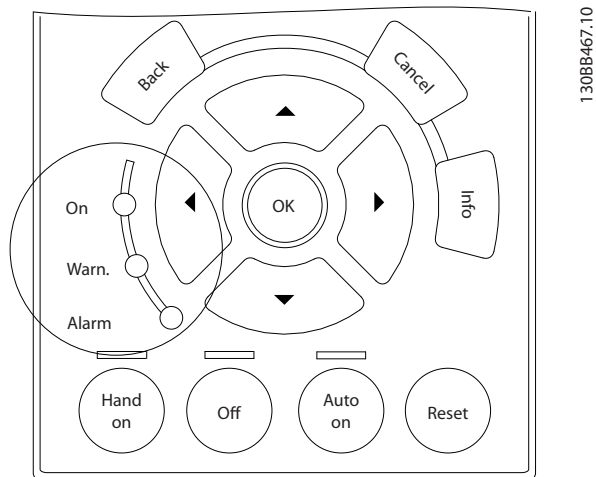
Disegno 8.1

Un allarme o un allarme di scatto bloccato lampeggia sul display con il numero di allarme.



Disegno 8.2

Oltre al testo e al codice di allarme sul tastierino del convertitore di frequenza, sono presenti tre indicatori di stato.



Disegno 8.3

8

	LED di avviso	LED di allarme
Avviso	ON	OFF
Allarme	OFF	ON (Lampeggiante)
Scatto bloccato	ON	ON (Lampeggiante)

Tabella 8.1

8.4 Definizioni degli avvisi e degli allarmi

ATTENZIONE

Prima di alimentare l'unità, controllare l'intera installazione in base a quanto riportato in *Tabella 3.1*. In seguito marcare quegli elementi.

Controllare	Descrizione	<input checked="" type="checkbox"/>
Apparecchiatura ausiliaria	<ul style="list-style-type: none"> Controllare l'apparecchiatura ausiliaria, interruttori, sezionatori o interruttori automatici/fusibili di ingresso eventualmente presenti sul lato di alimentazione di ingresso del convertitore di frequenza o sul lato di uscita verso il motore. Assicurarsi che sono pronti per il funzionamento a piena velocità. Controllare il funzionamento e l'installazione di tutti i sensori utilizzati per la retroazione al convertitore di frequenza. Rimuovere i condensatori di rifasamento sui motori, se presenti 	
Instradamento dei cavi	<ul style="list-style-type: none"> Assicurarsi che l'alimentazione di ingresso, il cablaggio del motore e i cavi di controllo siano separati o disposti in tre canaline metalliche per l'isolamento dai disturbi ad alta frequenza. 	
Cavi di controllo	<ul style="list-style-type: none"> Controllare che non vi siano eventuali fili rotti o danneggiati e collegamenti laschi Controllare che i cavi di controlli siano isolati dal cablaggio di alimentazione e dai cavi motore per assicurare l'immunità ai disturbi Controllare la sorgente di tensione dei segnali, se necessario Si consiglia l'utilizzo di cavi schermati o doppipli intrecciati. Assicurarsi che la schermatura sia terminata correttamente. 	
Distanza per il raffreddamento	<ul style="list-style-type: none"> Misurare lo spazio superiore e inferiore per assicurare un flusso d'aria sufficiente per il raffreddamento 	
Considerazioni EMC	<ul style="list-style-type: none"> Controllare che l'installazione sia conforme ai requisiti di compatibilità elettromagnetica 	
Considerazioni ambientali	<ul style="list-style-type: none"> Vedere l'etichetta dell'apparecchiatura per i limiti massimi della temperatura ambiente di funzionamento. I livelli di umidità devono essere pari al 5-95% senza condensa 	
Fusibili e interruttori automatici	<ul style="list-style-type: none"> Controllare il corretto dimensionamento di fusibili e interruttori automatici Controllare che tutti i fusibili siano inseriti saldamente e in condizioni ottimali di funzionamento e che tutti gli interruttori automatici siano in posizione aperta. 	
Messa a terra (collegamento a massa)	<ul style="list-style-type: none"> L'unità richiede un filo di terra (filo di massa) dedicato dal suo chassis alla terra (massa) dell'edificio Controllare che i collegamenti di terra (collegamenti a massa) siano ben stretti e privi di ossidazione. La messa a terra (collegamento a massa) sulla canalina o il montaggio del pannello posteriore su una superficie metallica non costituisce una terra (massa) adeguata. 	
Cavi di alimentazione di ingresso e uscita	<ul style="list-style-type: none"> Controllare se vi sono collegamenti allentati Controllare che il motore e la rete siano in canaline separate o in cavi schermati separati 	
Pannello interno	<ul style="list-style-type: none"> Verificare che l'interno dell'unità sia priva di sporcizia, trucioli di metallo, umidità e corrosione 	
Interruttori	<ul style="list-style-type: none"> Assicurarsi che tutte le impostazioni degli interruttori e dei sezionatori siano nelle posizioni corrette. 	
Vibrazioni	<ul style="list-style-type: none"> Assicurarsi che l'unità sia montata saldamente o che vengano usati supporti antivibrazioni, se necessario Controllare se sono presenti vibrazioni eccessive 	

Tabella 8.2 Check list all'avvio

8.5 Messaggio di guasto

L'informazione di avviso/allarme in basso definisce la condizione di avviso/allarme, fornisce la causa probabile per la condizione e indica un rimedio o una procedura di ricerca ed eliminazione dei guasti.

AVVISO 1, 10V basso

La tensione della scheda di controllo è inferiore a 10 V al morsetto 50.

Rimuovere parte del carico dal morsetto 50, poiché l'alimentazione 10 V è sovraccaricata. Max. 15 mA o minimo 590 Ω.

Questa condizione può essere causata da un corto circuito in un potenziometro collegato o da un errato cablaggio del potenziometro.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

rimuovere il cavo dal morsetto 50. Se l'avviso non è più presente, il problema è correlato al cablaggio del cliente. Se l'allarme è sempre presente, sostituire la scheda di controllo.

AVVISO/ALLARME 2, Guasto z. trasl.

Questo avviso o allarme compare solo se programmato dall'utente in *6-01 Funz. temporizz. tensione zero*. Il segnale presente su uno degli ingressi analogici è inferiore al 50% del valore minimo programmato per quell'ingresso. Questa condizione può essere causata da un cablaggio interrotto o da un dispositivo guasto che invia il segnale.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Verificare i collegamenti su tutti i morsetti di ingresso analogici. Segnali sui morsetti 53 e 54 della scheda di controllo, comune morsetto 55. Morsetti MCB 101 11 e 12 per segnali, morsetto 10 comune. Morsetti MCB 109 1, 3, 5 per segnali, morsetti 2, 4, 6 comune).
- Verificare che la programmazione del convertitore di frequenza e le impostazioni dell'interruttore siano compatibili con il tipo di segnale analogico
- Eseguire il test del segnale del morsetto di ingresso

AVVISO/ALLARME 3, Nessun motore

Non è stato collegato alcun motore all'uscita del conv. di frequenza.

AVVISO/ALLARME 4, Perdita fase di rete

Mancanza di una fase sul lato alimentazione o sbilanciamento eccessivo della tensione di rete. Questo messaggio viene visualizzato anche per un guasto nel raddrizzatore di ingresso del convertitore di frequenza. Le opzioni vengono programmate in *14-12 Funz. durante sbilanciamento di rete*.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

Controllare la tensione di alimentazione e le correnti di alimentazione al convertitore di frequenza.

AVVISO 5, Tensione bus CC alta

La tensione del circuito intermedio (CC) supera il limite di avviso alta tensione. Il limite dipende dalla tensione nominale del convertitore di frequenza. L'unità è ancora attiva.

AVVISO 6, Tensione bus CC bassa

La tensione del circuito intermedio (CC) è inferiore al limite di avviso bassa tensione. Il limite dipende dalla tensione nominale del convertitore di frequenza. L'unità è ancora attiva.

AVVISO/ALLARME 7, Sovratens. CC

Se la tensione del circuito intermedio supera il limite, il convertitore di frequenza scatterà dopo un tempo preimpostato.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Collegare una resistenza di frenatura
- Estendere il tempo di rampa
- Cambiare il tipo di rampa
- Attivare le funzioni in *2-10 Funzione freno*
- Aumentare *14-26 Ritardo scatto al guasto inverter*

AVVISO/ALLARME 8, Sottotens. CC

Se la tensione del circuito intermedio (collegamento CC) scende sotto il limite sottotensione, il convertitore di frequenza verifica l'eventuale presenza di un'alimentazione a 24 V CC. Se non è collegata alcuna alimentazione ausiliaria a 24 V CC, il convertitore di frequenza scatta dopo un ritardo prefissato. Il ritardo è funzione della taglia dell'unità.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Controllare se la tensione di rete è compatibile con i valori nominali del convertitore di frequenza.
- Eseguire il test della tensione di ingresso.
- Eseguire il test del circuito di soft charge.

AVVISO/ALLARME 9, Sovraccarico inverter

Il convertitore di frequenza sta per disinserirsi a causa di un sovraccarico (corrente troppo elevata per un intervallo di tempo troppo lungo). Il contatore della protezione termica elettronica dell'inverter invia un avviso al 98% e scatta al 100%, emettendo un allarme. Il convertitore di frequenza *non può* essere ripristinato finché il contatore non mostra un valore inferiore al 90%.

Il guasto è dovuto al fatto che il convertitore di frequenza è stato sovraccaricato oltre il 100% troppo a lungo.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Confrontare la corrente di uscita visualizzata sull'LCP con la corrente nominale del convertitore di frequenza
- Confrontare la corrente di uscita visualizzata sull'LCP con la corrente misurata sul motore
- Visualizzare il carico termico del convertitore di frequenza sull'LCP e monitorare il valore. In caso di funzionamento oltre il valore di corrente continua nominale del convertitore di frequenza, il contatore dovrebbe aumentare. In caso di funzionamento al di sotto del valore di corrente continua nominale del convertitore di frequenza, il contatore dovrebbe decrementare

AVVISO/ALLARME 10, Temperatura sovraccarico motore

La protezione termica elettronica (ETR), rileva un surriscaldamento del motore. Consente all'utente di selezionare se il convertitore di frequenza deve generare un avviso o un allarme quando il contatore raggiunge il 100% in *1-90 Protezione termica motore*. Il guasto si verifica quando il motore è sovraccaricato oltre il 100% per troppo tempo.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Controllare un eventuale surriscaldamento del motore
- Controllare un eventuale sovraccarico meccanico del motore.
- Controllare che la corrente motore impostata in *1-24 Corrente motore* sia corretta
- Controllare che i dati motore nei parametri da 1-20 a 1-25 siano impostati correttamente
- Se si utilizza una ventola esterna, controllare che sia selezionata in *1-91 Ventilaz. est. motore*.
- Eseguendo l'AMA in *1-29 Adattamento automatico motore (AMA)*, si tara il convertitore di frequenza sul motore con maggiore precisione e si riduce il carico termico

AVVISO/ALLARME 11, Sovratemp. term. motore

Il termistore potrebbe essere scollegato. Selezionare se il convertitore di frequenza deve generare un avviso o un allarme in *1-90 Protezione termica motore*.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Controllare un eventuale surriscaldamento del motore
- Controllare un eventuale sovraccarico meccanico del motore.
- Controllare che il termistore sia collegato correttamente tra il morsetto 53 o 54 (ingresso di tensione analogico) e il morsetto 50 (alimentazione +10 V) e che il commutatore del morsetto 53 o 54 sia impostato su tensione. Verificare che *1-93 Fonte termistore* indichi il morsetto 53 o 54.

- Quando si utilizzano i morsetti 18 o 19, controllare che il termistore sia collegato correttamente tra il morsetto 18 o 19 (ingresso digitale solo PNP) e il morsetto 50.
- Se si utilizza un sensore KTY verificare che il collegamento tra i morsetti 54 e 55 sia corretto.
- Se si utilizza un termostato o termistore, verificare che la programmazione di *1-93 Risorsa termistore* corrisponda al cablaggio del sensore.
- Se si utilizza un sensore KTY, verificare che la programmazione di *1-95 Tipo sensore KTY*, *1-96 Risorsa termistore KTY* e *1-97 Livello di soglia KTY* corrisponda al cablaggio del sensore

AVVISO/ALLARME 12, Limite di coppia

La coppia è superiore al valore in *4-16 Lim. di coppia in modo motore* oppure a quello in *4-17 Lim. di coppia in modo generatore*. *14-25 Ritardo scatto al lim. di coppia* permette di passare da una condizione di solo avviso a una di avviso seguito da un allarme.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Se durante la rampa di salita viene superato il limite di coppia del motore, aumentare il valore del tempo di rampa di salita
- Se il limite di coppia del generatore viene superato durante la rampa di discesa, aumentare il valore del tempo di rampa di discesa
- Se il limite di coppia viene superato durante il normale funzionamento, aumentare, se possibile, il valore del limite. Accertarsi che il sistema possa operare in condizioni di sicurezza ad un valore maggiore di coppia
- Controllare l'applicazione per evitare che il motore assorba una corrente eccessiva

AVVISO/ALLARME 13, Sovraccorrente

È stata superata la corrente limite di picco dell'inverter (circa il 200% della corrente nominale). L'avviso permane per circa 1,5 sec., dopodiché il convertitore di frequenza scatta ed emette un allarme. Il guasto può essere causato da carichi impulsivi o da una rapida accelerazione con elevati carichi inerziali. Se è stato selezionato il controllo del freno meccanico esteso, lo scatto può essere ripristinato esternamente.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Scollegare l'alimentazione e controllare se è possibile ruotare l'albero motore
- Controllare se la taglia del motore è adatta al convertitore di frequenza
- Controllare i parametri del motore da 1-20 a 1-25 per assicurare che i dati del motore siano corretti

ALLARME 14, Guasto di terra (massa)

È presente una corrente dalle fasi di uscita verso terra, nel cavo fra il convertitore di frequenza e il motore o nel motore stesso.

Ricerca ed eliminazione dei guasti:

- Scollegare l'alimentazione al convertitore di frequenza ed eliminare il guasto di terra
- Verificare la presenza di guasti di terra misurando la resistenza verso terra dei cavi del motore e del motore con un megaohmetro
- Eseguire il test del sensore di corrente

ALLARME 15, Errore hardware

Un'opzione installata non può funzionare con l'attuale scheda di comando hardware o software.

Registrare il valore dei seguenti parametri e contattare il distributore Danfoss>

- 15-40 FC Type
- 15-41 Power Section
- 15-42 Voltage
- 15-43 Software Version
- 15-45 Actual Typecode String
- 15-49 SW ID Control Card
- 15-50 SW ID Power Card
- 15-60 Option Mounted
- 15-61 Option SW Version (per ogni slot opzione)

ALLARME 16, Cortocircuito

Si è verificato un cortocircuito nel motore o nei cavi del motore.

Scollegare l'alimentazione dal convertitore di frequenza ed eliminare il cortocircuito.

AVVISO/ALLARME 17, Temporizz. par. contr.

Nessuna comunicazione con il convertitore di frequenza. L'avviso sarà attivo solo quando *8-04 Control Timeout Function* NON è impostato su OFF.

Se *8-04 Control Timeout Function* è impostato su *Arresto* e *Scatto*, viene visualizzato un avviso e il convertitore di frequenza decelera gradualmente finché scatta e quindi visualizza un allarme.

Ricerca ed eliminazione dei guasti:

- Verificare i collegamenti del cavo di comunicazione seriale
- Aumentare *8-03 Control Timeout Time*
- Verificare il funzionamento dei dispositivi di comunicazione
- Verificare la corretta installazione conformemente ai requisiti EMC

AVVISO/ALLARME 22, Freno meccanico di sollevamento

Il val. di rapporto mostra di che tipo si tratta.

0 = Il rif. coppia non è stato raggiunto prima del time out.

1 = Nessun segnale di retroazione dal freno prima del time out.

AVVISO 23, Guasto ventola interna

La funzione di avviso ventola è una protezione aggiuntiva che verifica se la ventola è montata e funziona. L'avviso ventola può essere disattivato in *14-53 Fan Monitor* ([0] Disattivato).

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Controllare la resistenza delle ventole
- Controllare i fusibili di soft charge

AVVISO 24, Guasto ventola esterna

La funzione di avviso ventola è una protezione aggiuntiva che verifica se la ventola è montata e funziona. L'avviso ventola può essere disattivato in *14-53 Fan Monitor* ([0] Disattivato).

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Controllare la resistenza delle ventole
- Controllare i fusibili di soft charge

AVVISO 25, Resistenza freno in cortocircuito

La resistenza di frenatura viene monitorata durante il funzionamento. In caso di corto circuito, la funzione freno è disattivata e viene visualizzato l'avviso. Il convertitore di frequenza è ancora in grado di funzionare, ma senza la funzione di frenatura. Scollegare l'alimentazione al convertitore di frequenza e sostituire la resistenza di frenatura (vedere *2-15 Brake Check*).

AVVISO/ALLARME 26, Limite di potenza resistenza freno

La potenza trasmessa alla resistenza freno viene calcolata come valore medio derivante dagli ultimi 120 sec. di funzionamento. Il calcolo è basato sulla tensione del circuito intermedio e dal valore della resistenza freno impostato in *2-16 Corrente max. per freno CA*. L'avviso è attivo quando la potenza di frenatura dissipata è superiore al 90% rispetto alla potenza della resistenza freno. Se in *2-13 Brake Power Monitoring* è stato selezionato [2] *Scatto*, il convertitore di frequenza scatta quando la potenza di frenatura dissipata supera il 100%.



Sussiste il rischio che venga trasmessa una potenza elevata alla resistenza freno se il transistor è cortocircuitato.

AVVISO/ALLARME 27, Guasto al chopper di fren.

Il transistor del freno viene controllato durante il funzionamento e, se entra in cortocircuito, la funzione freno viene disattivata e viene visualizzato un avviso. Il convertitore di frequenza è ancora in grado di funzionare ma, poiché il transistor del freno è entrato in cortocircuito, una potenza elevata viene trasmessa alla resistenza freno, anche se non è attiva.

Scollegare l'alimentazione al convertitore di frequenza e rimuovere la resistenza freno.

Questo allarme/ avviso potrebbe anche essere emesso in caso di surriscaldamento della resistenza freno. I morsetti 104 e 106 sono disponibili come resistenze freno o ingressi Klixon, fare riferimento alla sezione *Interruttore di temperatura della resistenza freno* nella Guida alla Progettazione.

AVVISO/ALLARME 28, Controllo freno fallito

La resistenza di frenatura non è collegata o non funziona. Controllare 2-15 *Controllo freno*.

ALLARME 29, Temp. dissip.

La temperatura massima ammessa per il dissipatore è stata superata. Il guasto dovuto alla temperatura non verrà ripristinato finché la temperatura non scende al di sotto di una temperatura del dissipatore prestabilita. I punti di scatto e di ripristino sono diversi a seconda della taglia del convertitore di frequenza.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

Verificare le seguenti condizioni:

- Temperatura ambiente troppo elevata
- Cavo motore troppo lungo
- Mancanza di spazio adeguato sopra e sotto il convertitore di frequenza
- Circolazione aria assente attorno al convertitore di frequenza
- Ventola dissipatore danneggiata
- Dissipatore di calore sporco

Questo allarme si basa sulla temperatura misurata dal sensore del dissipatore montato all'interno dei moduli IGBT

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Controllare la resistenza delle ventole
- Controllare i fusibili di soft charge
- Sensore temperatura IGBT

ALLARME 30, Fase U del motore mancante

Manca la fase U del motore fra il convertitore di frequenza e il motore.

Scollegare l'alimentazione dal convertitore di frequenza e controllare la fase U del motore.

ALLARME 31, Fase V del motore mancante

Manca la fase V del motore tra il convertitore di frequenza e il motore.

Scollegare l'alimentazione dal convertitore di frequenza e controllare la fase motore V.

ALLARME 32, Fase W del motore mancante

Manca la fase motore W tra il convertitore di frequenza e il motore.

Scollegare l'alimentazione al convertitore di frequenza e controllare la fase del motore W.

ALLARME 33, Guasto di accensione

Sono state effettuate troppe accensioni in un intervallo di tempo troppo breve. Lasciare raffreddare l'unità alla temperatura di esercizio.

AVVISO/ALLARME 34, Errore comunicazione bus di campo

Il fieldbus sulla scheda di comunicazione opzionale non funziona.

AVVISO/ALLARME 36, Guasto di rete

Questo avviso/allarme è attivo solo se la tens. di aliment. al conv. di freq. non è più presente e se 14-10 *Guasto di rete* NON è impostato su [0] *Nessuna funzione*. Verificare i fusibili del convertitore di frequenza e l'alimentazione di rete all'unità.

ALLARME 38, Guasto interno

Quando si verifica un guasto interno, viene visualizzato un codice numerico, come definito nella tabella che segue.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Spegner e riavviare l'unità
- Verificare che l'opzione sia installata correttamente
- Controllare se vi sono collegamenti allentati o mancanti

Può essere necessario contattare il rivenditore Danfoss o l'ufficio assistenza locale. Annotare il codice numerico per poter ricevere ulteriori indicazioni sul tipo di guasto.

N.	Testo
0	Impossibile inizializzare la porta seriale. Contattare il rivenditore Danfoss o l'ufficio assistenza Danfoss.
256-258	I dati dell'EEPROM della scheda di potenza sono corrotti o obsoleti.
512	I dati dell'EEPROM della scheda di comando sono corrotti o troppo vecchi.
513	Timeout di comunicazione durante la lettura dei dati EEPROM.
514	Timeout di comunicazione durante la lettura dei dati EEPROM.
515	Il controllo orientato all'applicazione non è in grado di riconoscere i dati dell'EEPROM.
516	Impossibile scrivere in EEPROM perché un comando di scrittura è in corso.
517	Il comando di scrittura è in timeout.
518	Guasto nell'EEPROM.
519	Dati codice a barre mancanti o non validi nell'EEPROM.
783	Il valore di parametro supera i limiti min/max.
1024-1279	Non è stato possibile inviare un telegramma CAN in attesa di invio.
1281	Timeout flash processore digitale di segnali
1282	Incompatibilità della versione software Power Micro.
1283	Incompatibilità della versione dei dati nell'EEPROM della scheda di potenza

N.	Testo
1284	Impossibile leggere la versione software del DSP.
1299	L'opzione SW nello slot A è troppo vecchia.
1300	L'opzione SW nello slot B è troppo vecchia.
1301	L'opzione SW nello slot C0 è troppo vecchia.
1302	L'opzione SW nello slot C1 è troppo vecchia.
1315	L'opzione SW nello slot A non è supportata (non è consentita).
1316	L'opzione SW nello slot B non è supportata (non è consentita).
1317	L'opzione SW nello slot C0 non è supportata (non è consentita).
1318	L'opzione SW nello slot C1 non è supportata (non è consentita).
1379	L'Opzione A non ha risposto durante il calcolo della versione della piattaforma.
1380	L'Opzione B non ha risposto durante il calcolo della versione della piattaforma.
1381	L'Opzione C0 non ha risposto durante il calcolo della versione della piattaforma.
1382	L'Opzione C1 non ha risposto durante il calcolo della versione della piattaforma.
1536	È stata registrata un'eccezione nel controllo orientato all'applicazione. Informazioni di debug scritte nell'LCP.
1792	Il watchdog del DSP è attivo. Debug dei dati della parte di potenza, i dati del controllo orientato al motore non vengono trasferiti correttamente.
2049	Dati di potenza riavviati.
2064-2072	H081x: l'opzione nello slot x si è riavviata.
2080-2088	H082x: l'opzione nello slot x ha generato un ritardo all'accensione.
2096-2104	H983x: l'opzione nello slot x ha generato un ritardo all'accensione valido.
2304	Impossibile leggere dati dall'EEPROM della scheda di potenza.
2305	Versione SW mancante dall'unità di potenza.
2314	Dati unità di potenza mancanti dall'unità di potenza.
2315	Versione SW mancante dall'unità di potenza.
2316	io_statepage mancante dalla sezione di potenza.
2324	Configurazione della scheda di potenza non corretta all'accensione.
2325	Una scheda di potenza ha interrotto le comunicazioni quando è stata collegata l'alimentazione principale.
2326	Configurazione della scheda di potenza non corretta al termine del periodo di tempo concesso alla scheda per registrarsi.
2327	Troppe posizioni di schede di potenza si sono registrate come presenti.
2330	Le informazioni relative alla potenza scambiate tra le schede di potenza non corrispondono.
2561	Nessuna comunicazione da DSP a ATACD.

N.	Testo
2562	Nessuna comunicazione da ATACD a DSP (stato funzionamento).
2816	Overflow dello stack modulo della scheda di controllo.
2817	Attività pianificatore lente.
2818	Attività rapide.
2819	Thread parametro.
2820	Overflow dello stack LCP.
2821	Overflow della porta seriale.
2822	Overflow della porta USB.
2836	cfListMempool troppo piccolo.
3072-5122	Il valore del parametro non rientra nei limiti consentiti.
5123	Opzione nello slot A: hardware incompatibile con l'hardware della scheda di controllo.
5124	Opzione nello slot B: hardware incompatibile con l'HW della scheda di controllo.
5125	Opzione nello slot C0: hardware incompatibile con l'hardware della scheda di controllo.
5126	Opzione nello slot C1: hardware incompatibile con l'hardware della scheda di controllo.
5376-6231	Memoria insufficiente.

Tabella 8.3
ALLARME 39, Sens. dissip.

Nessuna retroazione dal sensore di temperatura del dissipatore.

Il segnale dal sensore di temperatura IGBT non è disponibile sulla scheda di potenza. Il problema potrebbe essere sulla scheda di potenza, sulla scheda di pilotaggio gate, sul cavo a nastro tra la scheda di potenza e la scheda di pilotaggio gate.

AVVISO 40, Sovraccarico dell'uscita dig. mors. 27

Verificare il carico collegato al morsetto 27 o rimuovere il collegamento in corto circuito. Controllare 5-00 *Modo I/O digitale* e 5-01 *Modo Morsetto 27*.

AVVISO 41, Sovraccarico dell'uscita dig. mors. 29

Verificare il carico collegato al morsetto 29 o rimuovere il collegamento in corto circuito. Controllare 5-00 *Modo I/O digitale* e 5-02 *Modo Morsetto 29*.

AVVISO 42, Sovraccarico uscita digitale su X30/6 o sovraccarico uscita digitale su X30/7

Per X30/6, verificare il carico collegato al morsetto X30/6 o rimuovere il collegamento in corto circuito. Controllare 5-32 *Term X30/6 Digi Out (MCB 101)*.

Per X30/7, verificare il carico collegato al morsetto X30/7 o rimuovere il collegamento in corto circuito. Controllare 5-33 *Term X30/7 Digi Out (MCB 101)*.

ALLARME 46, Alimentazione scheda di potenza

L'alimentaz. sulla scheda di pot. è fuori campo

Sono disponibili tre alimentazioni generate dall'alimentatore switching (SMPS) sulla scheda di potenza: 24 V, 5 V,

±18 V. Alimentando a 24 V CC mediante l'opzione MCB 107, sono monitorate solamente le alimentazioni 24 V e 5 V. Alimentando con tensione trifase da rete, sono monitorate tutte e tre le alimentazioni.

AVVISO 47, Alim. 24 V bassa

I 24V CC sono misurati sulla scheda di comando. L'alimentazione esterna ausiliaria 24 V CC potrebbe essere sovraccarica; in caso contrario, contattare il rivenditore Danfoss.

AVVISO 48, Al. 1,8V bass.

L'alimentazione a 1,8 V CC utilizzata sulla scheda di controllo non rientra nei limiti consentiti. L'alimentazione è misurata sulla scheda di controllo. Verificare se la scheda di comando è difettosa. Se è presente una scheda opzionale, verificare una eventuale condizione di sovratensione.

AVVISO 49, Lim. velocità

Quando la velocità non è compresa nell'intervallo specificato in 4-11 *Lim. basso vel. motore [giri/min]* e 4-13 *Lim. alto vel. motore [giri/min]*, il convertitore di frequenza mostra un avviso. Quando la velocità è inferiore al limite specificato in 1-86 *Velocità scatto bassa [giri/min]* (tranne che all'avvio o all'arresto) il convertitore di frequenza scatta.

ALLARME 50, AMA, taratura non riuscita

Contattare il rivenditore Danfoss o l'ufficio assistenza Danfoss.

ALLARME 51, AMA controllo U_{nom} and I_{nom}

Le impostazioni per la tensione motore, la corrente motore e la potenza motore sono errate. Controllare le impostazioni dei parametri da 1-20 a 1-25.

ALLARME 52, AMA I_{nom} bassa

La corrente motore è troppo bassa. Controllare le impostazioni.

ALLARME 53, AMA, motore troppo grande

Il motore è troppo grande per il funzionamento dell'AMA.

ALLARME 54, AMA, motore troppo piccolo

Il motore è troppo piccolo perché l'AMA funzioni.

ALLARME 55, Parametro AMA fuori intervallo

I valori dei parametri del motore sono al di fuori del campo accettabile. AMA non funzionerà.

ALLARME 56, AMA interrotto dall'utente

L'utente ha interrotto l'AMA.

ALLARME 57, AMA, guasto interno

Tentare più volte di riavviare l'AMA finché l'esecuzione non riesce. Tenere presente che cicli ripetuti possono riscaldare il motore e determinare l'aumento delle resistenze R_s e R_r . Non si tratta comunque di un problema critico.

ALLARME 58, Guasto interno

Contattare il rivenditore Danfoss.

AVVISO 59, Limite corrente

La corrente è superiore al valore impostato in 4-18 *Limite di corrente*. Controllare che i dati del motore nei parametri da 1-20 a 1-25 siano impostati correttamente. Aumentare

possibilmente il limite di corrente. Accertarsi che il sistema possa operare in sicurezza a un limite superiore.

AVVISO 60, Interblocco esterno

L'interblocco esterno è stato attivato. Per riprendere il funz. normale, applicare 24 V CC al mors. progr. per interbl. esterno e riprist. il conv. di freq. (tramite comunicazione seriale, I/O digitale o prem. [Reset] sull'LCP).

AVVISO/ALLARME 61, Err. inseg.

Errore tra la velocità motore calcolata e la velocità misurata dal dispositivo di retroazione. La funzione Avviso/Allarme/Disabilita viene impostata in 4-30 *Motor Feedback Loss Function*. L'impostazione dell'errore tollerato in 4-31 *Motor Feedback Speed Error* e l'impostazione del periodo di tempo accettabile per l'errore in 4-32 *Motor Feedback Loss Timeout*. Durante una procedura di messa in funzione la funzione può essere attiva.

AVVISO 62, Frequenza di uscita al limite massimo

La frequenza di uscita è superiore al valore impostato in 4-19 *Freq. di uscita max.*

ALLARME 64, Limite di tensione

La combinaz. di carico e velocità richiede una tensione motore sup. alla tensione colleg. CC effettiva.

AVVISO/ALLARME 65, Sovratemperatura scheda di controllo

La scheda di controllo ha raggiunto la temperatura di scatto di 75 °C.

AVVISO 66, Temp. dissip. bassa

La temperatura del convertitore di frequenza è troppo bassa per il normale funzionamento. L'avviso si basa sul sensore di temperatura nel modulo IGBT. Aumentare la temperatura ambiente dell'unità. Una modesta quantità di corrente di mantenimento può essere inviata al convertitore di frequenza anche quando il motore è fermo impostando 2-00 *Corrente CC funzionamento/preriscaldamento* al 5% e 1-80 *Funzione all'arresto*

Ricerca ed eliminazione dei guasti

La temperatura del dissipatore viene misurata come 0 °C. Ciò potrebbe indicare che il sensore di temperatura. è guasto e pertanto la velocità della ventola viene aumentata al massimo. Se il cavo del sensore tra l'IGBT e la scheda di pilotaggio gate non è collegato si genera l'avviso. Verificare anche il sensore di temperatura IGBT.

ALLARME 67, Configurazione modulo opzioni cambiata

Una o più opzioni sono state aggiunte o rimosse dall'ultimo spegnimento. Verificare che la modifica alla configurazione sia voluta e ripristinare l'unità.

ALLARME 68, Arresto di sic. att.

È stato attivato l'arresto di sicurezza. Per riprendere il funzionamento normale, applicare 24 V CC al morsetto 37, quindi inviare un segnale di ripristino (tramite bus, I/O digitale o premendo [Reset]).

ALLARME 69, Temperatura scheda di potenza

Il sensore di temperatura sulla scheda di potenza rileva una temperatura troppo alta o bassa.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

- Verificare il funzionamento delle ventole sullo sportello
- Verificare che i filtri per le ventole sullo sportello non siano ostruiti
- Verificare che la piastra passacavi sia correttamente installata sui convertitori di frequenza IP21/IP54 (NEMA 1/12)

ALLARME 70, Configurazione FC non valida

La scheda di controllo e la scheda di potenza sono incompatibili. Contattare il proprio rivenditore, indicando il codice dell'unità ricavato dalla targhetta e i codici articolo della scheda per verificare la compatibilità.

ALLARME 71, Arresto di sicurezza PTC 1

La funzione di sicurezza è stata attivata dalla scheda termistore PTC MCB 112 (motore troppo caldo). Il normale funzionamento riprenderà quando MCB 112 applica nuovamente una tensione di 24 V CC al morsetto T-37 (quando la temperatura del motore avrà raggiunto un valore accettabile) e quando l'ingresso digitale proveniente da MCB 112 sarà disattivato. Inoltre è necessario inviare un segnale di reset (tramite bus, I/O digitale o premendo [Reset]).

NOTA!

Con il riavvio automatico abilitato, il motore si riavvierà una volta eliminato il guasto.

ALLARME 72, Guasto peric.

Arresto di sicurezza con scatto bloccato. Livelli di segnale non previsti per l'arresto di sicurezza e l'ingresso digitale dalla scheda termistore PTC MCB 112.

AVVISO 73, Ripristino Automatico Arresto di sicurezza

In arresto di sicurezza. Con il riavvio automatico abilitato, il motore si riavvierà una volta eliminato il guasto.

AVVISO 76, Setup dell'unità di potenza

Il numero richiesto di unità di potenza non corrisponde al numero rilevato di unità di potenza attive.

Ricerca ed eliminazione dei guasti:

Un modulo di telaio F dovrà essere sostituito se i dati di potenza nella scheda di potenza del modulo non corrispondono a quelli del resto del convertitore di frequenza. Confermare che il pezzo di ricambio e la sua scheda di potenza rechino il corretto codice articolo.

AVVISO 77, Modo pot. rid.

Questo avviso indica che il convertitore di frequenza sta funzionando a potenza ridotta (cioè con meno sezioni inverter di quante sarebbero possibili). Questo avviso viene generato durante il ciclo di alimentazione quando il convertitore di frequenza è impostato per funzionare con meno inverter e continuerà a rimanere attivo.

ALLARME 79, Configurazione della sezione di potenza non valida

La scheda di conversione in scala non è installata o non è del tipo corretto. Non è possibile installare nemmeno il connettore MK102 sulla scheda di potenza.

ALLARME 80, Inverter inizial. al valore di default

Dopo un ripristino manuale, le impostazioni dei parametri vengono riportate ai valori predefiniti. Ripristinare l'unità per cancellare un allarme.

ALLARME 81, CSIV dannegg.

Errori di sintassi nel file CSIV.

ALLARME 82, Errore par. CSIV

Il CSIV ha fallito nell'inizializzazione di un parametro.

ALLARME 85, Guasto per. PB

Errore Profibus/Profisafe.

AVVISO/ALLARME 104, Guasto ventola di miscelazione

Il monitoraggio della ventola controlla che la ventola giri all'accensione od ogniqualvolta la ventola di miscelazione viene accesa. Se la ventola non sta funzionando, allora viene annunciato il guasto. Il guasto della ventola di miscelazione può essere configurato come un scatto per avviso o uno scatto per allarme tramite *14-53 Monitor. ventola*.

Ricerca ed eliminazione dei guasti

Spegnere e riaccendere il convertitore di frequenza per determinare se l'avviso/l'allarme ritorna.

AVVISO 250, Nuova parte di ric.

È stato sostituito un componente del convertitore di frequenza. Ripristinare il convertitore di frequenza per riprendere il funzionamento normale.

AVVISO 251, Nuovo cod. tipo

La scheda di potenza o altri componenti sono stati sostituiti e il codice identificativo è cambiato. Effettuare un reset per rimuovere l'avviso e riprendere il funzionamento normale.

9 Ricerca guasti elementare

9.1 Avviamento e funzionamento

Sintomo	Possibile causa	Prova	Soluzione
Display spento / Nessuna funzione	Alimentazione di ingresso mancante.	Vedere <i>Tabella 3.1</i> .	Controllare la sorgente di alimentazione di ingresso.
	Fusibili bruciati o mancanti o scatto dell'interruttore automatico	Vedere in questa tabella le cause possibili per fusibili aperti e scatto dell'interruttore automatico.	Seguire le raccomandazioni fornite.
	Nessuna alimentazione all'LCP.	Controllare il corretto collegamento del cavo e l'assenza di danni all'LCP.	Sostituire l'LCP o il cavo di collegamento guasto.
	Cortocircuito sulla tensione di controllo (morsetto 12 o 50) o sui morsetto di controllo.	Controllare l'alimentazione della tensione 24 V di controllo sui morsetti da 12/13 a 20-39 o l'alimentazione 10 V sui morsetti da 50 a 55.	Cablare correttamente i morsetti.
	LCP errato (LCP da VLT® 2800 o 5000/6000/8000/ FCD o FCM).		Usare solo l'LCP 101 (P/N 130B1124) o l'LCP 102 (P/N 130B1107).
	Impostazione errata del contrasto.		Premere [Status] + + [▲]/[▼] per regolare il contrasto.
	Il display (LCP) è difettoso.	Test usando un LCP diverso.	Sostituire l'LCP o il cavo di collegamento guasto.
	Guasto all'alimentazione di tensione interna o SMPS guasto.		Contattare il fornitore.
Display intermittente	Alimentatore sovraccarico (SMPS) a causa di cavi di controllo non adeguati o di un guasto all'interno del convertitore di frequenza.	Per evitare un problema nei cavi di controllo, scollegare tutti i cavi di controllo rimuovendo le morsettiere.	Se il display rimane acceso, il problema è nei cavi di controllo. Controllare il cablaggio per escludere cortocircuiti o collegamenti scorretti. Se il display continua a disinserirsi, seguire la procedura per spegnere il display.

Sintomo	Possibile causa	Prova	Soluzione
Motore non in funzione	Interruttore di servizio aperto o collegamento del motore mancante.	Controllare se il motore è collegato e se il collegamento non è interrotto (da un interruttore di manutenzione o altri dispositivi).	Collegare il motore e verificare l'interruttore di servizio.
	Nessuna alimentazione di rete con scheda opzione da 24 V CC.	Se il display funziona ma non viene visualizzato nulla, verificare che sia inserita l'alimentazione di rete per il convertitore di frequenza.	Applicare l'alimentazione di rete per far funzionare l'unità.
	Arresto LCP.	Verificare se è stato premuto [Off].	Premere [Auto On] o [Hand On] (in funzione della modalità di funzionamento) per avviare il motore.
	Segnale di avviamento mancante (Standby).	Controllare l'impostazione corretta di 5-10 <i>Ingr. digitale morsetto 18</i> per il morsetto 18 (usare l'impostazione di fabbrica).	Applicare un segnale di avviamento valido per avviare il motore.
	Segnale di ruota libera motore (rotazione libera).	Controllare la correttezza della impostazione 5-12 <i>Coast inv.</i> per il morsetto 27 (usare le impostazioni predefinite).	Applicare 24 V sul terminale 27 o programmare questo morsetto su Nessuna operazione.
	Sorgente di segnale di riferimento errata.	Controllare il segnale di riferimento: Locale, remoto o riferimento bus? Riferimento preimpostato attivo? Collegamento del morsetto corretto? La conversione in scala dei morsetti è corretta? Segnale di riferimento disponibile?	Programmare le impostazioni corrette. Controllare 3-13 <i>Sito di riferimento</i> . Impostare su attivo il riferimento preimpostato nel gruppo parametri 3-1* <i>Riferimenti</i> . Verificare il cablaggio corretto. Controllare la conversione in scala dei terminali. Controllare il segnale di riferimento.
Motore che gira nella direzione sbagliata	Limite di rotazione del motore.	Controllare che 4-10 <i>Direz. velocità motore</i> sia programmato correttamente.	Programmare le impostazioni corrette.
	Segnale di inversione attivo.	Verificare se è stato programmato un comando di inversione per il morsetto nel gruppo parametri 5-1* <i>Ingressi digitali</i> .	Disattivare il segnale di inversione.
	Collegamento errato fase motore.		Vedere 2.4.5 <i>Controllo rotazione motore</i> in questo manuale.
Il motore non raggiunge la velocità massima	Limiti di frequenza impostati in modo errato.	Verificare i limiti di uscita in 4-13 <i>Lim. alto vel. motore [giri/min]</i> , 4-14 <i>Limite alto velocità motore [Hz]</i> e 4-19 <i>Freq. di uscita max.</i>	Programmare i limiti corretti.
	Segnale di ingresso di riferimento non scalato correttamente.	Verificare la scala del segnale di ingresso di riferimento in 6-0* <i>Modo I/O analogico</i> e nel gruppo parametri 3-1* <i>Riferimenti</i> . Limiti di riferimento nel gruppo di parametri 3-0* <i>Limite riferimento</i> .	Programmare le impostazioni corrette.
Velocità del motore instabile	Possibile impostazioni parametri scorretta.	Verificare le impostazioni di tutti i parametri motore, incluse tutte le impostazioni di compensazione del motore. Per un funzionamento ad anello chiuso, verificare le impostazioni PID.	Verificare le impostazioni nel gruppo parametri 1-6* <i>Mod. I/O analogici</i> . Per il funzionamento ad anello chiuso, verificare le impostazioni nel gruppo parametri 20-0* <i>Retroazione</i> .

Sintomo	Possibile causa	Prova	Soluzione
Il motore funziona in modo irregolare	Possibile sovramagnetizzazione.	Controllare impostazioni motore scorrette in tutti i parametri del motore.	Controllare le impostazioni motore nel gruppo di parametri 1-2* <i>Dati motore</i> , 1-3* <i>Dati motore avanz.</i> , e 1-5* <i>Impost. indep. dal carico</i> .
Il motore non frena	Possibili impostazioni scorrette nei parametri dei freni. Possibili tempi rampa di discesa troppo brevi.	Controllare i parametri del freno. Controllare le impostazioni del tempo di rampa.	Controllare il gruppo parametri 2-0* <i>Freno CC</i> e 3-0* <i>Limiti riferimento</i> .
Fusibili aperti o scatto interruttore automatico alimentazione	Corto tra due fasi.	Il motore o il pannello presentano un cortocircuito tra le fasi. Controllare eventuali corti tra le fasi di motore e pannello.	Eliminare ogni corto rilevato.
	Sovraccarico motore.	Il motore è in sovraccarico per l'applicazione.	Eseguire il test all'avviamento e verificare che la corrente motore rientri nelle specifiche. Se la corrente motore supera la corrente a pieno carico di targa, il motore potrebbe funzionare solo a carico ridotto. Riesaminare le specifiche per l'applicazione.
	Collegamenti allentati.	Eseguire il controllo di pre-avvio per i collegamenti allentati.	Serrare i collegamenti allentati.
Squilibrio corrente di rete superiore al 3%	Problemi con l'alimentazione di rete (vedere la descrizione <i>Allarme 4 Perdita fase di rete</i>)	Ruotare i cavi dell'alimentazione di ingresso nel convertitore di frequenza di una posizione: Da A a B, da B a C, da C ad A.	Se lo squilibrio segue il filo, si tratta di un problema di alimentazione. Verificare l'alimentazione di rete.
	Problema con il convertitore di frequenza.	Ruotare i cavi dell'alimentazione di ingresso nel convertitore di frequenza di una posizione: Da A a B, da B a C, da C ad A.	Se lo squilibrio permane sullo stesso morsetto di ingresso, si tratta di un problema dell'unità. Contattare il fornitore.
Squilibrio della corrente motore superiore al 3%.	Problema con il motore o con il cablaggio del motore.	Ruotare i cavi di uscita motore di una posizione: Da U a V, da V a W, da W a U.	Se lo squilibrio segue il filo, il problema è del motore o del cablaggio del motore. Controllare il motore e il cablaggio del motore.
	Problema con i convertitori di frequenza.	Ruotare i cavi di uscita motore di una posizione: Da U a V, da V a W, da W a U.	Se lo squilibrio permane sullo stesso morsetto di uscita, si tratta di un problema legato all'unità. Contattare il fornitore.
Rumore acustico o vibrazioni (ad es. la pala di una ventola genera rumore o vibrazioni a certe frequenze)	Risonanze, ad es. nel sistema motore/ventola.	Evitare frequenze critiche usando i parametri nel gruppo di parametri 4-6* <i>Bypass velocità</i> . Spegnerne la sovramodulazione in 14-03 <i>Overmodulation</i> . Modificare il modello di commutazione e la frequenza nel gruppo parametri 14-0* <i>Commutazione convertitore</i> . Aumentare lo smorzamento della risonanza in 1-64 <i>Smorzamento risonanza</i> .	Controllare se il rumore e/o le vibrazioni sono state ridotte a un limite accettabile.

Tabella 9.1

10 Specifiche

10.1 Specifiche dipendenti dalla potenza

	N110	N132	N160	N200	N250	N315			
Carico normale*	NA	NA	NA	NA	NA	NA			
Potenza all'albero tipica a 400 V [kW]	110	132	160	200	250	315			
Potenza all'albero tipica a 460 V [HP]	150	200	250	300	350	450			
Potenza all'albero tipica a 480 V [kW]	132	160	200	250	315	355			
Custodia IP21	D1h	D1h	D1h	D2h	D2h	D2h			
Custodia IP54	D1h	D1h	D1h	D2h	D2h	D2h			
Custodia IP20	D3h	D3h	D3h	D4h	D4h	D4h			
Corrente di uscita									
Continua (a 400 V) [A]	212	260	315	395	480	588			
Intermittente (60 s di sovraccarico) (a 400 V)[A]	233	286	347	435	528	647			
Continua (a 460/500 V) [A]	190	240	302	361	443	535			
Intermittente (60 s di sovraccarico) (a 460/500 V) [kVA]	209	264	332	397	487	588			
KVA continui (a 400 V) [kVA]	147	180	218	274	333	407			
KVA continui (a 460 V) [kVA]	151	191	241	288	353	426			
Corrente d'ingresso max									
Continua (a 400 V) [A]	204	251	304		381	381	463	463	567
Continua (a 460/500 V) [A]	183	231	291		348	348	427	427	516
Dimensione max del cavo: alimentazione, motore, freno e condivisione del carico [mm2 (AWG)]	2 x95 (2x3/0)			2x185 (2x350)					
Prefusibili esterni alimentazione di rete max. [A]	315	350	400	550	630	800			
Perdita di potenza stimata a 400 V [W]	2555	2949	3764	4109	5129	6663			
Perdita di potenza stimata a 460 V [W]	2257	2719	3622	3561	4558	5703			
Peso, custodia IP21, IP54 kg (lbs.)	62 (135)			125 (275)					
Peso, custodia IP20 kg (lbs.)	62 (135)			125 (275)					
Efficienza	0,98								
Freq. di uscita	0-590 Hz								
*Sovraccarico normale=110% corrente per 60 s									

Tabella 10.1 Alimentazione di rete 3x380-480 V CA

	N75K	N90K	N110	N132	N160	N200
Carico normale*	NA	NA	NA	NA	NA	NA
Potenza all'albero tipica 550 V [kW]	55	75	90	110	132	160
Potenza all'albero tipica 575 V [HP]	75	100	125	150	200	250
Potenza all'albero tipica a 690 V [kW]	75	90	110	132	160	200
Custodia IP21	D1h	D1h	D1h	D1h	D1h	D2h
Custodia IP54	D1h	D1h	D1h	D1h	D1h	D2h
Custodia IP20	D3h	D3h	D3h	D3h	D3h	D4h
Corrente di uscita						
Continua (a 550 V) [A]	90	113	137	162	201	253
Intermittente (sovraccarico 60 sec) (a 550 V) [A]	99	124	151	178	221	278
Continua (a 575/690 V) [A]	86	108	131	155	192	242
Intermittente (60 s di sovraccarico) (a 575/690 V) [kVA]	95	119	144	171	211	266
KVA continui (a 550 V) [kVA]	86	108	131	154	191	241
KVA continui (a 575 V) [kVA]	86	108	130	154	191	241
KVA continui (a 690 V) [kVA]	103	129	157	185	229	289
Corrente d'ingresso max						
Continua (a 550 V) [A]	89	110	130	158	198	245
Continua (a 575 V) [A]	85	106	124	151	189	234
Continua (a 690 V) [A]	87	109	128	155	197	240
Dimensione max del cavo: alimentazione, motore, freno e condivisione del carico [mm2 (AWG)]	2x95 (2x3/0)					2x185 (2x350 mcm)
Prefusibili esterni alimentazione di rete max. [A]	160	315	315	315	350	350
Perdita di potenza stimata a 575 V [W]	1161	1426	1739	2099	2646	3071
Perdita di potenza stimata a 690 V [W]	1203	1476	1796	2165	2738	3172
Peso, custodia IP21, IP54 kg (lbs.)	62 (135)					125 (275)
Peso, custodia IP20 kg (lbs.)	62 (135)					125 (275)
Efficienza	0,98					
Freq. di uscita	0-590 Hz					
Scatto per surriscaldamento dissipatore	110 °C					
Scatto temperatura ambiente scheda di potenza	75 °C					
*Sovraccarico normale=110% corrente per 60 s						

Tabella 10.2 Alimentazione di rete 3x525-690 V CA

	N250	N315	N400
Carico normale*	NA	NA	NA
Potenza all'albero tipica 550 V [kW]	200	250	315
Potenza all'albero tipica 575 V [HP]	300	350	400
Potenza all'albero tipica a 690 V [kW]	250	315	400
Custodia IP21	D2h	D2h	D2h
Custodia IP54	D2h	D2h	D2h
Custodia IP20	D4h	D4h	D4h
Corrente di uscita			
Continua (a 550 V) [A]	303	360	418
Intermittente (sovraccarico 60 sec) (a 550 V) [A]	333	396	460
Continua (a 575/690 V) [A]	290	344	400
Intermittente (60 s di sovraccarico) (a 575/690 V) [kVA]	319	378	440
KVA continui (a 550 V) [kVA]	289	343	398
KVA continui (a 575 V) [kVA]	289	343	398
KVA continui (a 690 V) [kVA]	347	411	478
Corrente d'ingresso max			
Continua (a 550 V) [A]	299	355	408
Continua (a 575 V) [A]	286	339	390
Continua (a 690 V) [A]	296	352	400
Dimensione max del cavo: alimentazione, motore, freno e condivisione del carico mm2 (AWG2)	2x185 (2x350 mcm)		
Prefusibili esterni alimentazione di rete max. [A]	400	500	550
Perdita di potenza stimata a 575 V [W]	3719	4460	5023
Perdita di potenza stimata a 690 V [W]	3848	4610	5150
Peso, custodia IP21, IP54 kg (lbs.)	125 (275)		
Peso, custodia IP20 kg (lbs.)	125 (275)		
Efficienza	0,98		
Freq. di uscita	0-590 Hz		
Scatto per surriscaldamento dissipatore	110 °C		
Scatto temperatura ambiente scheda di potenza	75 °C		
*Sovraccarico normale=110% corrente per 60 s			

Tabella 10.3 Alimentazione di rete 3x525-690 V CA

La perdita di potenza tipica è a condizioni di carico nominale ed è prevista essere entro il $\pm 15\%$ (la tolleranza si riferisce alle diverse tensioni e alle condizioni del cavo).

Il perdite si basano sul frequenza di commutazione predefinita. Le perdite aumentano decisamente alle frequenze di commutazione più alte.

L'armadio opzionale aumenta il peso del convertitore di frequenza. Il massimo peso per i modelli con telaio D5h-D8h è mostrato in *Tabella 10.4*

Dimensioni telaio	Descrizione	Peso massimo [kg] ([lbs.])
D5h	valori nominali D1h +sezionatore e/o chopper di frenatura	166 (255)
D6h	valori nominali D1h +contattore e/o interruttore	129 (285)
D7h	valori nominali D2h +sezionatore e/o chopper di frenatura	200 (440)
D8h	valori nominali D2h +contattore e/o interruttore	225 (496)

Tabella 10.4 Pesì D5h-D8h

10.2 Dati tecnici generali

Alimentazione di rete (L1, L2, L3)

Tensione di alimentazione	380–480 V ±10%, 525–690 V±10%
---------------------------	-------------------------------

Tensione di alimentazione insufficiente/caduta tensione di rete:

Durante una caduta di tensione dell'alimentazione di rete o con una bassa tensione di alimentazione di rete, il convertitore di frequenza continua a funzionare fino a quando la tensione del circuito intermedio non scende al di sotto del livello minimo di funzionamento, di norma il 15% al di sotto della tensione di alimentazione nominale minima del convertitore di frequenza.

Accensione e funzionamento alla coppia massima non sono possibili se la tensione di alimentazione è oltre il 10% al di sotto della tensione di alimentazione nominale minima del convertitore di frequenza.

Frequenza di alimentazione	50/60 Hz ±5%
----------------------------	--------------

Sbilanciamento massimo temporaneo tra le fasi di rete	3,0% della tensione di alimentazione nominale
---	---

Fattore di potenza reale (λ)	≥0,9 nominale al carico nominale
--	----------------------------------

Fattore di potenza DPF (cos φ) prossimo all'unità:	(>0.98)
---	---------

Commutazione sull'alimentazione di ingresso L1, L2, L3 (accensioni)	al massimo 1 volta ogni 2 min.
---	--------------------------------

Ambiente secondo la norma EN60664-1	categoria di sovratensione III /grado di inquinamento 2
-------------------------------------	---

L'unità è adatta per un uso con un circuito in grado di fornire non oltre 100,000 ampere simmetrici RMS, 480/600 V.

Uscita motore (U, V, W)

Tensione di uscita	0-100% della tensione di alimentazione
--------------------	--

Freq. di uscita	0-590 Hz*
-----------------	-----------

Commutazione sull'uscita	Illimitata
--------------------------	------------

Tempi di rampa	0,01-3600 s
----------------	-------------

* In funzione della tensione e dell'alimentazione

Caratteristiche della coppia

Coppia di avviamento (coppia costante)	al massimo 110% per 60 s*
--	---------------------------

Coppia di avviamento	massimo 135% fino a 0,5 s*
----------------------	----------------------------

Coppia di sovraccarico (coppia costante)	al massimo 110% per 60 s*
--	---------------------------

* La percentuale si riferisce alla coppia nominale del convertitore di frequenza.

Lunghezze e sezioni trasversali dei cavi

Lunghezza max. del cavo motore, schermato/armato	150 m
--	-------

Lunghezza max. cavo motore, cavo non schermato/non armato	300 m
---	-------

Sezione trasversale max. al motore, rete, condivisione del carico e freno *

Sezione massima per i morsetti di controllo, cavo rigido	1,5 mm ² /16 AWG (2x0,75 mm ²)
--	---

Sezione massima per i morsetti di controllo, cavo flessibile	1 mm ² /18 AWG
--	---------------------------

Sezione massima per i morsetti di controllo, cavo con anima	0,5 mm ² /20 AWG
---	-----------------------------

Sezione minima per i morsetti di controllo	0,25 mm ²
--	----------------------

* In base alla tensione e all'alimentazione

Ingressi digitali

Ingressi digitali programmabili	4 (6)
---------------------------------	-------

Numero morsetto	18, 19, 27 ¹⁾ , 29 ¹⁾ , 32, 33
-----------------	--

Logica	PNP o NPN
--------	-----------

Livello di tensione	0 - 24 V CC
---------------------	-------------

Livello di tensione, '0' logico PNP	<5 V CC
-------------------------------------	---------

Livello di tensione, '1' logico PNP	>10 V CC
-------------------------------------	----------

Livello di tensione, '0' logico NPN	>19 V CC
-------------------------------------	----------

Livello di tensione, '1' logico NPN	<14 V CC
-------------------------------------	----------

Tensione massima sull'ingresso	28 V CC
--------------------------------	---------

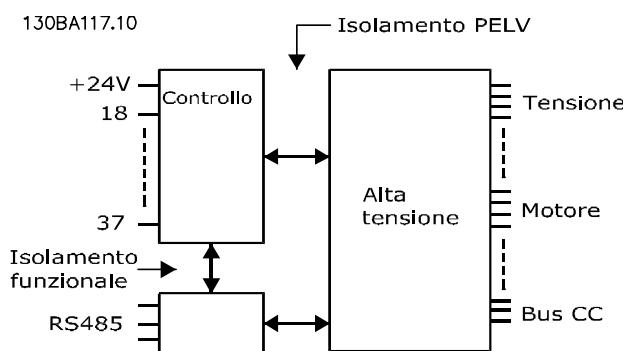
Resistenza di ingresso, Ri	circa 4 kΩ
----------------------------	------------

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

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

Ingressi analogici	
Numero di ingressi analogici	2
Numero morsetto	53, 54
Modalità	Tensione o corrente
Selezione modo	Interruttori A53 e A54
Modo tensione	Interruttore A53/A54=(U)
Livello di tensione	da 0 V a 10 V (scalabile)
Resistenza di ingresso, Ri	circa 10 kΩ
Tensione max.	±20 V
Modo corrente	Interruttore A53/A54=(I)
Livello di corrente	Da 0/4 a 20 mA (scalabile)
Resistenza di ingresso, Ri	circa 200 Ω
Corrente max.	30 mA
Risoluzione per gli ingressi analogici	10 bit (+segno)
Precisione degli ingressi analogici	Errore max. 0,5% del fondo scala
Larghezza di banda	100 Hz

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



Disegno 10.1

10

Ingressi a impulsi	
Ingressi a impulsi programmabili	2
Morsetti a impulsi, numero	29, 33
Frequenza max. al morsetto, 29,33	110 kHz (comando push-pull)
Frequenza max. al morsetto, 29,33	5 kHz (collettore aperto)
Frequenza min. al morsetto 29, 33	4 Hz
Livello di tensione	vedere 10.2.1 Ingressi digitali:
Tensione massima sull'ingresso	28 V CC
Resistenza di ingresso, Ri	ca. 4 kΩ
Precisione dell'ingresso digitale (0,1-1 kHz)	Errore max.: 0,1% del fondo scala
Uscita analogica	
Numero delle uscite analogiche programmabili	1
Numero morsetto	42
Intervallo di corrente sull'uscita analogica	0/4-20 mA
Carico max della resistenza a massa sull'uscita analogica	500 Ω
Precisione sull'uscita analogica	Errore max.: 0,8 % del fondo scala
Risoluzione sull'uscita analogica	8 bit

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

Scheda di controllo, comunicazione seriale RS-485

Numero morsetto	68 (P,TX+, RX+), 69 (N,TX-, RX-)
Numero morsetto 61	Comune per i morsetti 68 e 69.

Il circuito di comunicazione seriale RS-485 è separato funzionalmente da altri circuiti centrali e isolato galvanicamente dalla tensione di alimentazione (PELV).

Uscita digitale

Uscite programmabili digitali/a impulsi	2
Numero morsetto	27, 29 ¹⁾
Livello di tensione sull'uscita digitale/frequenza	0-24 V
Corrente di uscita max. (sink o source)	40 mA
Carico max. in corrispondenza dell'uscita in frequenza	1 kΩ
Carico capacitivo max. in corrispondenza dell'uscita in frequenza	10 nF
Frequenza di uscita minima in corrispondenza dell'uscita in frequenza	0 Hz
Frequenza di uscita massima in corrispondenza dell'uscita in frequenza	32 kHz
Precisione dell'uscita in frequenza	Errore max.: 0,1 % del fondo scala
Risoluzione delle uscite in frequenza	12 bit

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

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

Scheda di controllo, uscita a 24 V CC

Numero morsetto	12, 13
Carico max.	200 mA

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

Uscite a relè

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

Numero morsetto relè 01 1-3 (apertura), 1-2 (chiusura)

Max. carico morsetti (CA-1) ¹⁾ su 1-2 (NA) (carico resistivo) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Max. carico morsetti (CA-15) ¹⁾ su 1-2 (NA) (carico induttivo @ cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Carico max. morsetto (CC-1) ¹⁾ su 01-02 (NA) (carico resistivo)	80 V CC, 2 A
Max. carico morsetti (CC-13) ¹⁾ su 1-2 (NA) (carico induttivo)	24 V CC, 0,1 A
Max. carico morsetti (CA-1) ¹⁾ su 1-3 (NC) (carico resistivo)	240 V CA, 2 A
Max. carico morsetti (CA-15) ¹⁾ su 1-3 (NC) (carico induttivo @ cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Max. carico morsetti (CC-1) ¹⁾ su 1-3 (NC) (carico resistivo)	50 V CC, 2 A
Max. carico morsetti (CC-13) ¹⁾ su 1-3 (NC) (carico resistivo)	24 V CC, 0,1 A
Carico min. morsetti 1-3 (NC), 1-2 (NA)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
Ambiente secondo EN 60664-1	categoria di sovratensione III /grado di inquinamento 2

Numero morsetto relè 02 4-6 (apertura), 4-5 (chiusura)

Carico max. sui morsetti (CA-1) ¹⁾ su 4-5 (NO) (carico resistivo) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Carico max. sui morsetti (CA-15) ¹⁾ su 4-5 (NA) (carico induttivo @ cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Carico max. sui morsetti (CC-1) ¹⁾ su 4-5 (NO) (carico resistivo)	80 V CC, 2 A
Carico max. sui morsetti (CC-13) ¹⁾ su 4-5 (NO) (carico induttivo)	24 V CC, 0,1 A
Carico max. sui morsetti (CA-1) ¹⁾ su 4-6 (NC) (carico resistivo)	240 V CA, 2 A
Carico max. sui morsetti (CA-15) ¹⁾ su 4-6 (NC) (carico induttivo @ cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Carico max. sui morsetti (CC-1) ¹⁾ su 4-6 (NC) (carico resistivo)	50 V CC, 2 A
Carico max. sui morsetti (CC-13) ¹⁾ su 4-6 (NC) (carico induttivo)	24 V CC, 0,1 A
Carico min. morsetti su 4-6 (NC), 4-5 (NA)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
Ambiente secondo EN 60664-1	categoria di sovratensione III /grado di inquinamento 2

¹⁾ IEC 60947 t 4 e 5

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

²⁾ Categoria di sovratensione

³⁾ Applicazioni UL 300 V CA 2A

Scheda di controllo, uscita a 10V CC

Numero morsetto	50
Tensione di uscita	10,5 V ±0,5 V
Carico max.	25 mA

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

Caratteristiche di comando

Risoluzione sulla frequenza d'uscita a 0-1000 Hz	± 0,003 Hz
Tempo di risposta del sistema (morsetti 18, 19, 27, 29, 32, 33)	≤2 ms
Intervallo controllo di velocità (anello aperto)	1:100 della velocità sincrona
Precisione della velocità (anello aperto)	30-4000 giri/min.: errore max di ±8 giri/minuto

Tutte le caratteristiche di controllo si basano su un motore asincrono quadripolare.

Condizioni ambientali

Custodia tipo D1h/D2h/D5h/D6h/D7h/D8h	IP 21/ tipo 1, IP 54/ tipo 12
Custodia tipo D3h/D4h	IP20/Chassis
Prova di vibrazione tutti i tipi di custodia	1,0 g
Umidità relativa	5%-95% (IEC 721-3-3; classe 3K3 (senza condensa) durante il funzionamento
Ambiente aggressivo (IEC 60068-2-43) Test H2S	classe Kd
Metodo di prova secondo la norma CEI 60068-2-43 H2S (10 giorni)	
Temperatura ambiente (modalità di commutazione a 60 AVM)	
- con declassamento	max. 55 °C ¹⁾
- con la massima potenza di uscita dei motori EFF2 tipici (fino al 90% della corrente di uscita)	max. 50 °C ¹⁾
- a corrente di uscita FC continua massima	max. 45 °C ¹⁾

¹⁾ Per maggiori informazioni sul declassamento, vedere la sezione relativa alle Condizioni speciali nella Guida alla Progettazione.

Temperatura ambiente minima durante operazioni a pieno regime	0 °C
Temperatura ambiente minima con prestazioni ridotte	-10 °C
Temperatura durante il magazzinaggio/trasporto	Da -25 a +65/70 °C
Altezza massima sopra il livello del mare senza declassamento	1000 m
Altezza massima sopra il livello del mare con declassamento	3000 m

¹⁾ Per maggiori informazioni sul declassamento, vedere la sezione relativa alle Condizioni speciali nella Guida alla Progettazione.

Norme EMC, emissione	EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011, IEC 61800-3 EN 61800-3, EN 61000-6-1/2,
Norme EMC, immunità	EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6

Vedere la sezione relativa alle Condizioni speciali nella Guida alla Progettazione.

Prestazione scheda di comando

Intervallo di scansione	5 ms
-------------------------	------

Scheda di controllo, comunicazione seriale USB

USB standard	1.1 (Full speed)
Spina USB	Spina USB tipo B

⚠ATTENZIONE

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

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

Il collegamento USB non è isolato galvanicamente dalla terra di protezione. Usare solo computer portatili/PC isolati come collegamento al connettore USB sul convertitore di frequenza oppure un cavo/convertitore USB isolato.

Protezione e caratteristiche

- Protezione termica elettronica del motore contro il sovraccarico.
- Il monitoraggio della temperatura del dissipatore garantisce lo scatto del convertitore di frequenza nel caso in cui la temperatura raggiunga i $95^{\circ}\text{C} \pm 5^{\circ}\text{C}$. La sovratemperatura non può essere ripristinata finché la temperatura del dissipatore non scende sotto i $70^{\circ}\text{C} \pm 5^{\circ}\text{C}$ (Linee guida - queste temperature dipendono dai valori di potenza nominale, dalle custodie ecc.). Il convertitore di frequenza è dotato di una funzione di declassamento automatico al fine di evitare che il suo dissipatore raggiunga i 95°C .
- Il convertitore di frequenza è protetto dai cortocircuiti sui morsetti del motore U, V, W.
- In mancanza di una fase di rete, il convertitore di frequenza scatta o emette un avviso (a seconda del carico).
- Il controllo della tensione del circuito intermedio garantisce lo scatto del convertitore di frequenza nel caso in cui la tensione del circuito intermedio sia troppo alta o troppo bassa.
- Il convertitore di frequenza è protetto dai guasti di terra sui morsetti del motore U, V, W.

10.3 Tabelle fusibili

10.3.1 Protezione

Protezione del circuito di derivazione

Al fine di proteggere l'impianto contro i pericoli di scosse elettriche o di incendi, tutti i circuiti di derivazione in un impianto, un dispositivo di commutazione, nelle macchine ecc., devono essere protetti dai cortocircuiti e dalle sovracorrenti conformemente alle norme nazionali e locali.

Protezione contro i cortocircuiti

Il convertitore di frequenza deve essere protetto contro i cortocircuiti per evitare il pericolo di scosse elettriche o di incendi. Danfoss raccomanda di utilizzare i fusibili menzionati in basso per proteggere il personale di servizio e gli apparecchi in caso di un guasto interno nel convertitore di frequenza. Il convertitore di frequenza garantisce una completa protezione contro i corto circuiti nel caso di un corto circuito all'uscita del motore.

Protezione da sovracorrente

Assicurare una protezione da sovraccarico per evitare il rischio d'incendio dovuto al surriscaldamento dei cavi nell'impianto. Il convertitore di frequenza è dotato di una protezione interna contro la sovracorrente che può essere utilizzata per la protezione da sovraccarico a monte

(escluse le applicazioni UL). Vedere *4-18 Current Limit*. Inoltre possono essere utilizzati fusibili o interruttori automatici per garantire la protezione da sovracorrente nell'impianto. La protezione da sovracorrente deve essere eseguita sempre nel rispetto delle norme nazionali.

10.3.2 Selezione fusibili

Danfoss consiglia di utilizzare i seguenti fusibili, i quali garantiranno la conformità alla norma EN50178: Nel caso di un malfunzionamento, la mancata osservanza delle raccomandazioni potrebbe provocare danni evitabili al convertitore di frequenza.

I fusibili in basso sono adatti per l'uso su un circuito in grado di fornire 100,000 ampere simmetrici (rms).

N110-N315	380-500 V	tipo aR
N75K-N400	525-690 V	tipo aR

Tabella 10.5

Potenza	Fusibili opzionali							
	Bussman PN	Littelfuse PN	Littelfuse PN	Bussmann PN	Siba PN	Ferraz-Shawmut PN	Ferraz-Shawmut PN (Europa)	Ferraz-Shawmut PN (Nord America)
N110	170M2619	LA50QS300-4	L50S-300	FWH-300A	20 610 31.315	A50QS300-4	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N132	170M2620	LA50QS350-4	L50S-350	FWH-350A	20 610 31.350	A50QS350-4	6,9URD31D08A0350	A070URD31KI0350
N160	170M2621	LA50QS400-4	L50S-400	FWH-400A	20 610 31.400	A50QS400-4	6,9URD31D08A0400	A070URD31KI0400
N200	170M4015	LA50QS500-4	L50S-500	FWH-500A	20 610 31.550	A50QS500-4	6,9URD31D08A0550	A070URD31KI0550
N250	170M4016	LA50QS600-4	L50S-600	FWH-600A	20 610 31.630	A50QS600-4	6,9URD31D08A0630	A070URD31KI0630
N315	170M4017	LA50QS800-4	L50S-800	FWH-800A	20 610 31.800	A50QS800-4	6,9URD32D08A0800	A070URD31KI0800

Tabella 10.6 Fusibili opzionali per convertitori di frequenza 380-480 V

OEM		Fusibili opzionali		
Modello VLT	Bussmann PN	Siba PN	Ferraz-Shawmut European PN	Ferraz-Shawmut North American PN
N75k T7	170M2616	20 610 31.160	6,9URD30D08A0160	A070URD30KI0160
N90k T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N110 T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N132 T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N160 T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N200 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550
N250 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550
N315 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550
N400 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550

Tabella 10.7 Fusibili opzionali per convertitori di frequenza 525-690 V

Per garantire la conformità UL, per le unità fornite senza opzione solo contattore, devono essere utilizzati fusibili Bussmann Serie 170M. Se il convertitore di frequenza viene fornito con opzione solo contattore, vedere *Tabella 10.9* per informazioni sui valori nominali SCCR e sui criteri UL di scelta fusibili

10.3.3 Corrente nominale di corto circuito (SCCR)

Se il convertitore di frequenza non è fornito con un sezionatore, contattore o interruttore di rete, la corrente nominale di corto circuito (SCCR) dei convertitori di frequenza è 100.000 amp a tutte le tensioni (380–690 V).

Se il convertitore di frequenza viene fornito con un sezionatore di rete, il valore SCCR del convertitore di frequenza è 100.000 ampere a tutte le tensioni (380–690 V).

Se il convertitore di frequenza viene fornito con un interruttore, il valore SCCR dipende dalla tensione; vedere *Tabella 10.8*:

	415 V	480 V	600 V	690 V
Telaio D6h	100.000 A	100.000 A	65.000 A	70.000 A
Telaio D8h	100.000 A	100.000 A	42.000 A	30.000 A

Tabella 10.8

Se il convertitore di frequenza viene fornito con opzione solo contattore e fusibili esterni, secondo *Tabella 10.9*, il valore SCCR del convertitore di frequenza è il seguente:

	415 V IEC ¹⁾	480 V UL ²⁾	600 V UL ²⁾	690 V IEC ¹⁾
Telaio D6h	100.000 A	100.000 A	100.000 A	100.000 A
Telaio D8h (non incluso N315T4)	100.000 A	100.000 A	100.000 A	100.000 A
Telaio D8h (solo N315T4)	100.000 A	Consultare il produttore	Non applicabile	

Tabella 10.9

¹⁾ Con un fusibile Bussmann tipo LPJ-SP o Gould Shawmut tipo AJT. Taglia massima fusibile 450 A per D6h e 900 A per D8h.

²⁾ Occorre utilizzare fusibili Classe J o L per la conformità UL. Taglia massima fusibile 450 A per D6h e 600 A per D8h..

10.3.4 Coppie di serraggio

È importante serrare tutti i collegamenti elettrici alla coppia corretta. Una coppia troppo bassa o troppo alta causa un collegamento elettrico non ottimale. Utilizzare una chiave dinamometrica per assicurare la coppia corretta. Utilizzare sempre una chiave dinamometrica per serrare i bulloni.

Dim. del telaio	Morsetto	Coppia	Dimensioni dei bulloni
D1h/D3h/D5h/ D6h	Rete Motore Condivisione del carico rigen.	19-40 Nm (168-354 in- lbs)	M10
	Terra (massa) Freno	8,5-20,5 Nm (75-181 in-lbs)	M8
D2h/D4h/D7h/ D8h	Rete Motore rigen. Condivisione del carico Terra (massa)	19-40 Nm (168-354 in- lbs)	M10
	Freno	8,5-20,5 Nm (75-181 in-lbs)	M8

Tabella 10.10 Coppia per i morsetti

Indice
A
Alimentazione

Di Ingresso.....	7, 11, 14
Di Rete (L1, L2, L3).....	75
Ingresso.....	33
Isolata.....	27
Motore.....	13

Ama	56
------------------	----

AMA

AMA.....	63, 67
Con T27 Collegato.....	51
Senza T27 Collegato.....	51

Ambiente	78
-----------------------	----

Analog Inputs	62
----------------------------	----

Anelli

Di Massa.....	29
Di Terra.....	29

Anello

Aperto.....	30, 42, 78
Chiuso.....	30

Apparati Opzionali	6
---------------------------------	---

Apparato Opzionale	34
---------------------------------	----

Armoniche	7
------------------------	---

Auto

Auto.....	39, 56
On.....	56, 39, 56

Auto-reset	37
-------------------------	----

Avviamento

Avviamento.....	6, 40, 42, 69
Locale.....	36

B

Bus CC	62
---------------------	----

C
Cablaggio

Controllo.....	33
Di Controllo.....	11, 13
Di Controllo Termistore.....	28
Motore.....	11, 13, 33

Canalina	13, 33, 61
-----------------------	------------

Caratteristiche

Del Controllo.....	78
Di Coppia.....	75

Caricamento Dei Dati Nell'LCP	40
--	----

Cavi

Di Controllo.....	29, 61
Di Controllo Schermati.....	29
Motore.....	13, 15, 61

Cavo

Di Equalizzazione.....	29
Motore.....	27
Schermato.....	11, 33, 61

Collegamenti

A Massa.....	14, 61
A Terra.....	14, 33
Alimentazione.....	14
Di Terra.....	61

Collegamento

A Massa.....	61
A Triangolo.....	27
A Triangolo Con Terra.....	27
Ai Morsetti Di Controllo.....	30
Motore.....	15
Tensione Di Rete CA.....	27

Comandi

Esterni.....	7, 56
Remoti.....	6

Comando

Di Arresto.....	56
Di Avviamento.....	36
Locale.....	39

Comunicazione Seriale	6, 29, 39, 56, 31, 59
------------------------------------	-----------------------

Conduttore Schermato	13
-----------------------------------	----

Connessione Dei Cavi Di Controllo	28
--	----

Controllo

Locale.....	37, 56
Rotazione Motore.....	27

Controllori Esterni	6
----------------------------------	---

Convertitori Di Frequenza Multipli	13, 15
---	--------

Copia Impostazioni Parametri	40
---	----

Coppia Per I Morsetti	81
------------------------------------	----

Corrente

A Pieno Carico.....	9
CC.....	7, 56
Di Dispersione (>3,5 MA).....	14
Di Ingresso.....	27
Di Uscita.....	56, 63, 77
Motore.....	7, 67, 2
Nominale.....	63
RMS.....	7

Cortocircuito	64
----------------------------	----

D

Dati Motore	34, 36, 63, 67
--------------------------	----------------

Declassamento	78, 79, 9
----------------------------	-----------

Definizioni Degli Avvisi E Degli Allarmi	61
---	----

Digital Input	63
----------------------------	----

Dimensioni Telaio E Potenza Nominale	8
---	---

Dispositivi A Corrente Residua (RCD)	14
---	----

Distanza Per Il Raffreddamento	61
---	----

Indice	VLT® AQUA Drive telaio D Manuale di funzionamento
E	
EMC.....	29, 33, 61, 78
Esempi	
Applicativi.....	51
Di Programmazione Del Morsetto.....	44
F	
Fattore Di Potenza.....	7, 15, 33, 61
Filo	
Di Controllo.....	14
Di Massa.....	14, 61
Di Terra.....	33, 61
Filtro RFI.....	27
Forma D'onda CA.....	6, 7
Frenatura.....	64, 56
Frequenza	
Di Commutazione.....	56
Motore.....	2
Funzionamento Locale.....	37
Funzione Di Scatto.....	13
Funzioni Morsetto Di Controllo.....	30
Fusibili.....	13, 33, 61, 65, 69, 61
H	
Hand	
Hand.....	56
On.....	56, 36, 39
I	
IEC 61800-3.....	78
Impostazione	
Impostazione.....	38
Rapida.....	34
Impostazioni Parametri.....	40, 45
Ingressi	
A Impulsi.....	76
Analogici.....	29, 76
Digitali.....	56, 44, 75
Ingresso	
CA.....	7, 27
Digitale.....	29, 56
Inizializzazione	
Inizializzazione.....	41
Manuale.....	41
Installazione	
Installazione.....	6, 13, 33, 61, 34
Elettrica.....	11
Meccanica.....	9
Installazioni.....	13
Interblocco Esterno.....	45
Interruttori	
Interruttori.....	33
Automatici.....	61
Isolamento	
Da Rumori.....	61
Dal Rumore.....	33
Rumore.....	11
L	
Limite	
Di Coppia.....	36
Di Corrente.....	36
Limiti	
Di Temperatura.....	61
Temperatura.....	33
Lista Di Controllo Preinstallazione.....	9
Log	
Allarmi.....	38
Guasti.....	38
Lunghezze E Sezioni Trasversali Dei Cavi.....	75
M	
Mano.....	39
Manuale.....	36
Massa.....	14
Menu	
Principale.....	42, 38
Rapido.....	2, 42, 38
Messa	
A Terra.....	33, 61
A Terra (a Massa) Di Cavi Di Controllo Schermati.....	29
A Terra (massa).....	33
A Terra Custodie IP20.....	15
A Terra Custodie IP21/54.....	15
Messaggi Di Stato.....	56
Messaggio Di Guasto.....	62
Modalità	
Automatica.....	38
Di Stato.....	56
Modo Locale.....	36
Montaggio.....	33, 61
Morsetti	
Di Controllo.....	34, 39, 56, 30, 44
Di Ingresso.....	30, 62
Morsetto	
53.....	42, 30, 42
54.....	30
O	
Opzione Di Comunicazione.....	65
P	
Pannello Di Controllo Locale.....	37

Indice	VLT® AQUA Drive telaio D Manuale di funzionamento
Panoramica Dei Prodotti	4
PELV	28, 51, 77
Perdita Di Fase	62
Posizioni	
Dei Morsetti D1h.....	16
Dei Morsetti D2h.....	17
Potenza	
Potenza.....	14
Di Ingresso.....	59
D'ingresso.....	61
Ingresso.....	69
Motore.....	67, 2
Prestazione Scheda Di Controllo	78
Programmazione	
Programmazione.....	6, 36, 38, 45, 50, 62, 34, 37, 40
Funzionale Di Base.....	34
Morsetto.....	30
Remota.....	50
Protezione	
Protezione.....	79
Con Fusibile.....	33
E Caratteristiche.....	79
Motore.....	13, 79
Sovraccarico.....	9, 13
Transitori.....	7
R	
Raffreddamento	
Raffreddamento.....	9
Dei Condotti.....	9
Reset	37, 41, 56, 59, 62, 39
Rete	13
Retroazione	
Retroazione.....	30, 33, 56, 61, 66
Sistema.....	6
Ricerca Guasti	69
Riferimento	
Riferimento.....	iii, 51, 56, 2, 42
Di Velocità.....	30, 36, 42, 56
Remoto.....	56
Velocità.....	51
Ripristino	
Ripristino.....	79
Delle Impostazioni Di Fabbrica.....	40
Rirpistino	68
'Rischio Di Messa A Terra (massa)	14
R	
Risoluzione Problemi	6
Ritorni Di Terra (massa) 50/60 Hz	29
Rotazione Del Motore	38
RS-485	31
Rumore Elettrico	14
Run Permissive	56
S	
Sbilanciamento Tensione	62
Scaricamento Dati Da LCP	40
Scheda	
Di Controllo.....	62
Di Controllo, Comunicazione Seriale RS 485.....	76
Di Controllo, Comunicazione Seriale USB.....	78
Di Controllo, Uscita A 10V CC.....	77
Di Controllo, Uscita A 24 V CC.....	77
Schema A Blocchi Del Convertitore Di Frequenza	7
Segnale	
Analogico.....	62
Di Controllo.....	42, 56
Di Ingresso.....	42
Di Uscita.....	45
Segnali	
Di Ingresso.....	30
Ingresso.....	30
Setpoint	56
Sezionatore	34
Sistema Di Controllo	6
Sito Di Installazione	9
Smart Application Set-up (SAS)	34
Sollevamento	10
Sovracorrente	56
Sovratensione	36, 56
Spazio Libero Per Raffreddamento	33
Specifiche	6
Stato Motore	6
Struttura	
Del Menu Dei Parametri.....	45
Menu.....	39
T	
Tasti	
Di Funzionamento.....	39
Di Navigazione.....	34, 42, 56, 37, 39
Menu.....	37, 38
Per Il Funzionamento.....	39
Tempo	
Accelerazione.....	36
Discesa Rampa.....	36
Salita Rampa.....	36
Tensione	
Di Alimentazione.....	28, 29, 39, 65, 76
Di Ingresso.....	34, 59
Di Rete.....	2, 56
Di Rete CA.....	7, 6
Esterna.....	42
Indotta.....	13
Termistore	28, 63

Termistori	51
Test	
Di Controllo Locale.....	36
Funzionale.....	36
Funzionaleg.....	6
Tipi	
Di Morsetto Di Controllo.....	29
E Caratteristiche Dei Conduttori.....	14
U	
Uscita	
Analogica.....	29, 76
Digitale.....	77
Motore (U, V, W).....	75
Uscite	
A Relè.....	77
Relé.....	29
Uso Di Cavi Di Controllo Schermati	28
V	
Valore Nominale Corrente	9
Velocità Motore	34
Ventilazione	10
Visualizzazione Tasti Menu	38



www.danfoss.com/drives

La Danfoss non si assume alcuna responsabilità circa eventuali errori nei cataloghi, pubblicazioni o altri documenti scritti. La Danfoss si riserva il diritto di modificare i suoi prodotti senza previo avviso, anche per i prodotti già in ordine sempre che tali modifiche si possano fare senza la necessità di cambiamenti nelle specifiche che sono già state concordate. Tutti i marchi di fabbrica citati sono di proprietà delle rispettive società. Il nome Danfoss e il logotipo Danfoss sono marchi depositati della Danfoss A/S. Tutti i diritti riservati.





REEL S.r.l A Socio Unico
Via Riviera Berica 40/42
36024 Ponte di Nanto (VI), Italy
sales@reel.it - www.reel.it
A KSB Company • 