

ATV312

Funcionamento com PI

Importante:

Leia os avisos e recomendações preliminares, contidos no manual de instruções, antes da colocação em serviço

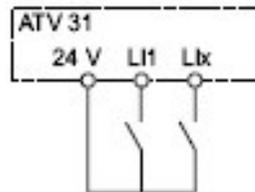
Este procedimento não dispensa o uso do manual de instruções

- Menu **I-O** – Entradas e saídas

Comando 2 fios

tCC – mudar para **2C** (comando a dois fios)

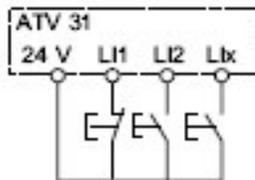
Exemplo de ligação:
LI1: sentido avanço
Llx: sentido reverso



Comando a 3 fios

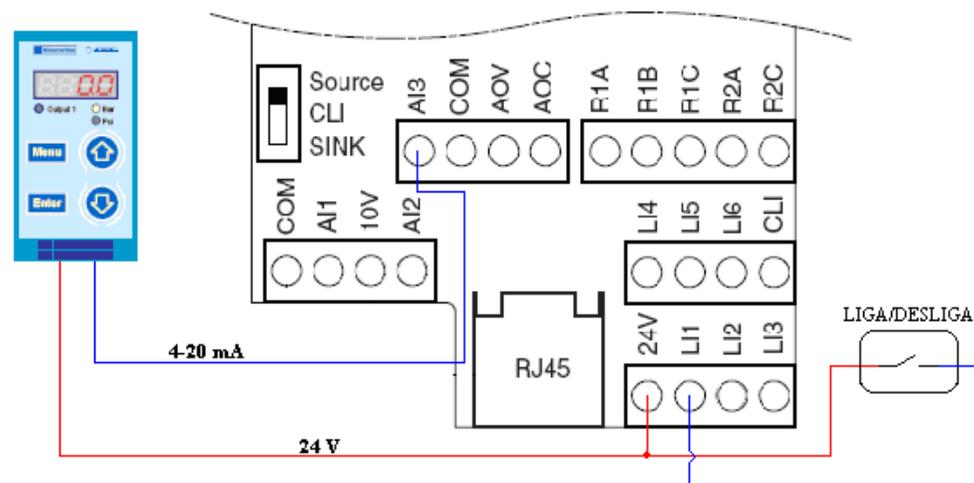
tCC – mudar para **3C** (comando a três fios)

Exemplo de ligação:
LI1: "stop"
LI2: sentido avanço
Llx: sentido reverso

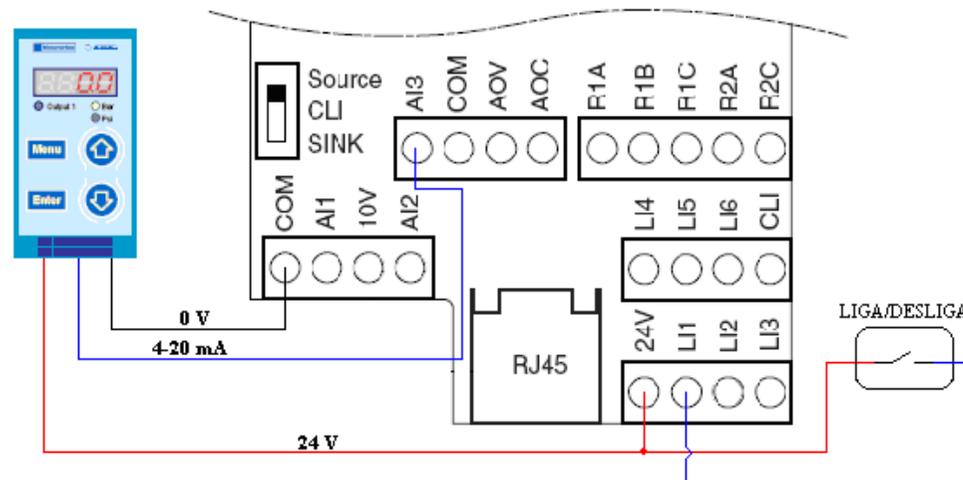


tCt – mudar para **LEL** (o estado 0 ou 1 é considerado para a partida ou a parada)

- Ligações
Sensor a 2 fios



- Sensor a 3 fios (sinal em corrente ligar em AI3, em tensão ligar em AI1)



- **Menu drC –**

bFr – mudar para **60 Hz** (frequência da rede)

UnS – tensão de alimentação do motor (dados anexo na placa do motor, em V)

FrS – frequência nominal do motor (dados anexo na placa do motor, em Hz)

nCr – corrente nominal do motor (dados anexo na placa do motor, em A)

nSP – velocidade nominal do motor (dados anexo na placa do motor, em RPM)

tFr – frequência máxima de saída, de acordo com a necessidade da aplicação

tUN – mudar para **YES** (auto regulagem dos parâmetros)

- **Menu Set** –

ACC – tempo de aceleração, de acordo com a necessidade da aplicação

dEC – tempo de desaceleração, de acordo com a necessidade da aplicação

LSP – velocidade mínima

HSP – velocidade máxima

ItH – proteção térmica do motor corrente térmica máxima (Regular ItH com a corrente nominal lida na placa de identificação do motor)

OBS.: **HSP** pode ser ajustada até o valor ajustado no parâmetro **tFr**

- **Menu FUn –**

Entradas somatórias –

Entrar no parâmetro **SA1**

SA2 – mudar para **NO** (desabilitando função de entradas somatórias)

Velocidades pré-selecionadas –

Entrar no parâmetro **PSS**

PS2 – mudar para **NO** (desabilitando 2 velocidades pré-selecionadas)

PS4 – mudar para **NO** (desabilitando 4 velocidades pré-selecionadas)

Regulador PI –

Entrar no parâmetro **PI**

PIF – Mudar para **AI1** ou **AI3** dependendo da entrada utilizada para retorno de acordo com esquema acima.

PII – mudar para **YES** (habilitando regulador PI interno)

rPI – ajustar de acordo com a necessidade da aplicação

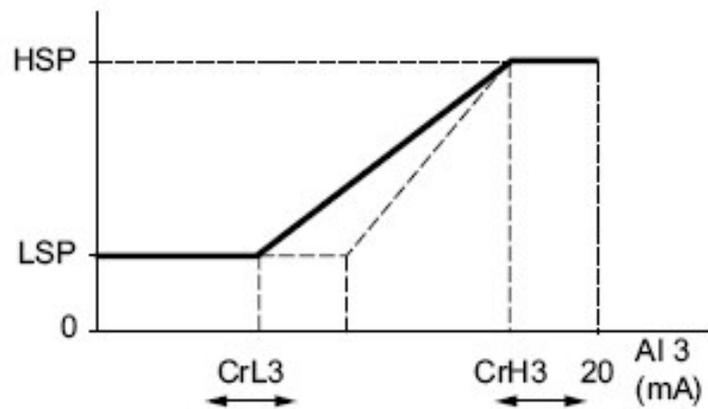
- Menu I – O Entradas e saídas

CrL3 Valor para velocidade mínima **LSP** na entrada **AI3**, regulável de 0 a 20 mA

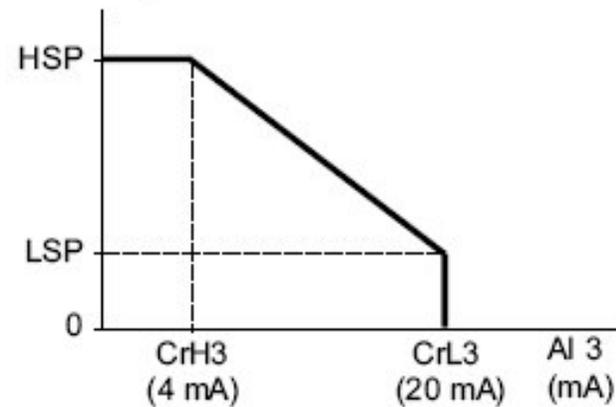
CrH3 Valor para velocidade máxima **HSP** na entrada **AI3**, regulável de 4 a 20 Ma

Estes dois parâmetros permitem configurar a entrada em 0-20 mA, 4-20 mA, 20-4 mA etc.

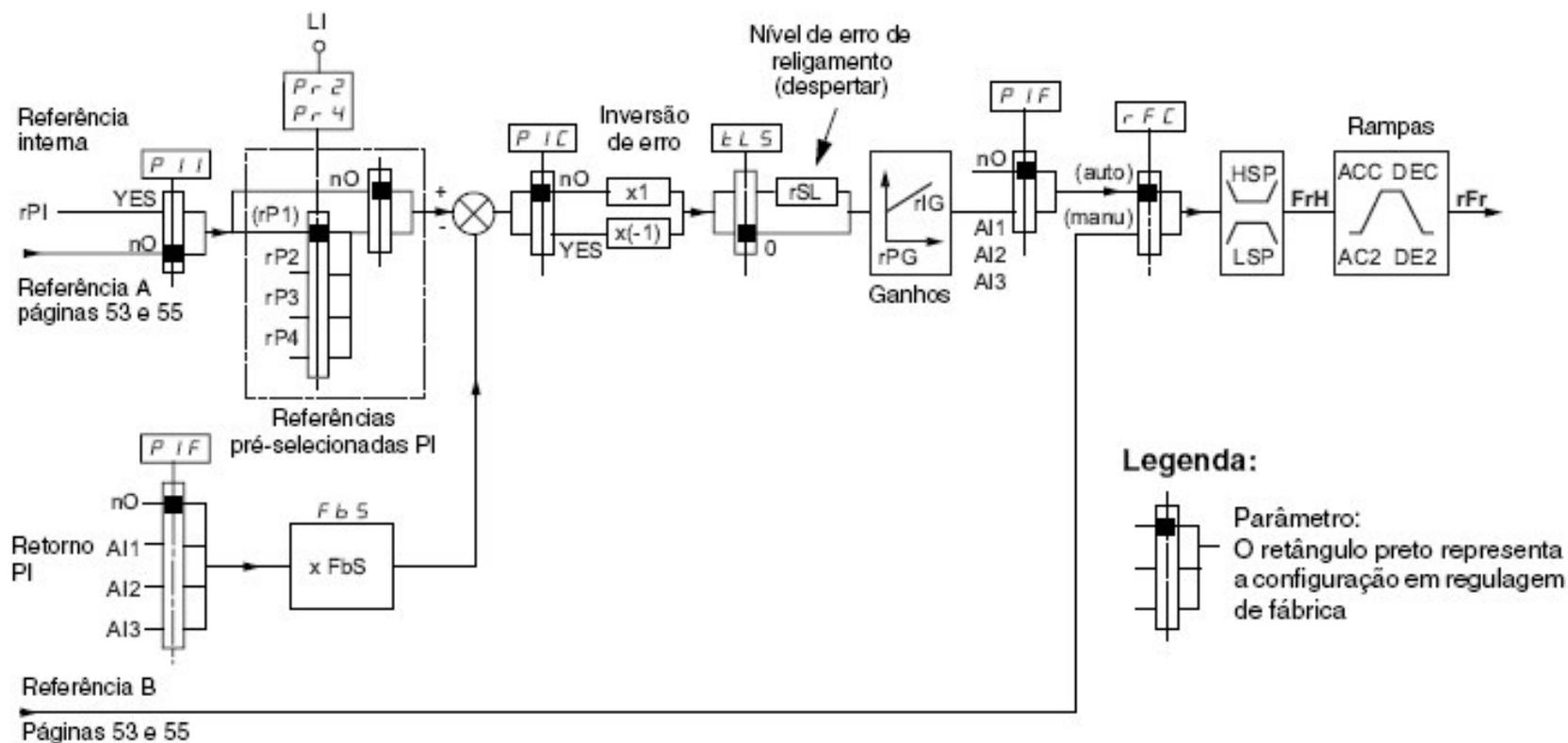
4 – 20 mA



20 – 4 mA

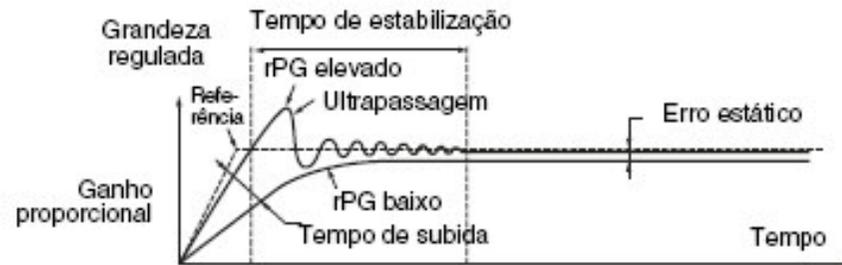


Regulador PI - Esquema

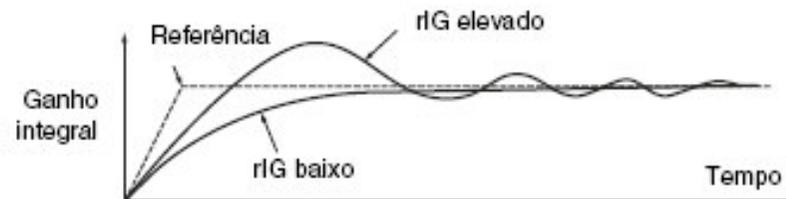


- Menu Função **FUN** –

Ganho proporcional **rPG** valor de fábrica 1



Ganho Integral **rIG** valor de fábrica 1



• Exemplo

Com transdutor de pressão de 0-10 bar, 4-20mA, para manter o sistema com pressão de 2 bar, ajustar parâmetro rPI em 20%

