

Inversores de Frequência Série SV100



Manual do Usuário

INDICE GERAL

1. Inform	ações de Segurança01
1.1.	. Recebimento02
1.2.	Identificação do produto02
2. Especi	ificações gerais03
2.1.	Estrutura04
4. Instala	ções elétricas06
4.1.	Terminais06
4.2.	Ligações básicas07
4.3.	Ligações do circuito de controle07
4.4.	Conexões09
5. Instruç	ões de operação13
5.1.	Painel de operação do inversor13
5.2.	Modo de operação do inversor15
6. Introdu	ıção de parâmetros19

1. Informações de Segurança



Atenção às mensagens de segurança deste manual. Se a instrução não for seguida, poderá resultar em morte ou ferimentos graves. A companhia que está operando é responsável por ferimentos ou danos no equipamento resultante de negligência na atenção às advertências deste manual.

Perigo de Choque Elétrico!

Não conecte ou desconecte a fiação enquanto a energia estiver ligada. Se a instrução não for seguida, poderá resultar em morte ou ferimentos graves. Antes da manutenção, desconecte toda a alimentação do equipamento. O capacitor interno permanece carregado, mesmo depois da fonte de alimentação ter sido desligada. Para evitar choque elétrico, aguarde pelo menos dez minutos após o display apagar e o valor da tensão CC no barramento confirmar um nível seguro.

Perigo de Movimento Repentino

O sistema pode iniciar inesperadamente durante a aplicação de alimentação, resultando em morte ou ferimentos graves. Retirar todas as pessoas da área do inversor, motor e máquinas antes de aplicar a alimentação. Proteja as tampas, acoplamentos, eixo do motor e cargas de máquina antes de aplicar alimentação no inversor. Observe atentamente a programação de E/S do inversor antes de tentar operar o equipamento.

1.1. Recebimento

No recebimento do equipamento, por favor, verifique:

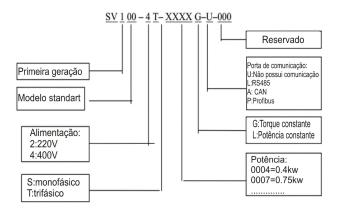
* Se houve dano no transporte:

Se sim, contate a transportadora imediatamente.

* Verifique se o modelo é o correto, pela nota fiscal:

Se o modelo não for o correto, contate a SIBRATEC.

1.2. Identificação do Produto



2. Especificações gerais

Alimentação	Nominal	4T:3-fases 380v-440v AC;50/60Hz
	Linettee	2S:Monofásico 200~240V;50/60Hz 4T:3-fases 320v-460v AC:50/60Hz
	Limites	2S:Monofásico 180~260V;50/60Hz
Saída	Voltagem	0~ voltagem de alimentação
Salua	Frequência	0Hz ~300Hz
	Capacidade de	Tipo G:150% da nominal por 1
	sobrecarga	Min.180% por 10S
	Jobicourgu	Tipo L:110% da nominal por 1 Min.
		150% por 1 S
Característica	Tipo	Vetorial com sensor ,vetorial sem
Do controle	·	sensor e V/F
	Modulação	PWM
	Torque inicial	0.5Hz 150% (No controle vetorial
	Precisão	sem sensor) Modo digital: ±0.01% de fundo de
	Precisao	escala
		Modo analógico: ±0.2% de fundo de
		escala
	Resolução	Modo digital: 0.01Hz
	,	Modo analógico: 0.05% de fundo de
		escala
	Compensação	Compensação manual 0~30%
	De torque	
	Padrão V/F	Existem 4 modos de controle
		consulte parâmetros
	A /	V/F para maiores detalhes
	Aceleração / Desaceleração	Aceleração /desaceleração linear
	Limite de corrente	com 4 tempos opcionais Auto ajuste de corrente durante a
	automático	operação
Funções	Jog.	Pode ser ajustada a frequência de
especiais		jog. de 0.2~50Hz
		Intervalo e tempo de aceleração
		/desaceleração
	Multi-speed	Pode ser implementado via entrada
- ·	0 1	digital
Funções de	Comandos	Via IHM, via terminais ou via
operação	Gira/para Referencia de	comunicação Via IHM, via entradas analógicas, via
	frequência de	entrada de pulso ou via comunicação
	Referencia de	Implementação flexível consulte
	frequência auxiliar	parâmetros
	Saída de pulso	Frequência de saída de pulso
	Ca.aa ao paioo	0~100khz
		O TOOKIIZ

	Saídas analógicas	Duas saídas analógicas (0/4~20ma ou 0/2~10V)
IHM	Display de LED	É possível visualizar no display vários parâmetros como per exemplo tensão corrente frequência, etc.
	Copia de parâmetros	Copia parâmetros para a IHM
	Bloqueio de teclado	Pode ser bloqueada parte do teclado ou todas as teclas via parâmetros
Função de proteção		nal), sobre corrente, sobre voltagem, e aquecimento, sobrecarga, entre
Condições do ambiente	Local de operação	Interno, instalado no ambiente livre da luz solar direta, poeira, gases corrosivos, gás combustível, névoa de óleo, vapor e gotejamento.
	Altitude	Ate 1000m operação normal, acima de 1000m dimensionar o inversor 10% acima da corrente nominal
	Temperatura ambiente	-10°C ~ +40°C
	Umidade	5%~95%%, não condensado
	Vibração	Menor que 5.9m/s(0,6g)
	Temperatura de armazenamento	-40 ~+70°C
Estrutura	Classe de proteção	IP20
	Método de refrigeração	Micro-ventilador
Instalação	Fixação por parafus	os
Eficiência	Maior que 93%	

2.1 Estrutura

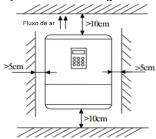


3. Instalações Mecânicas

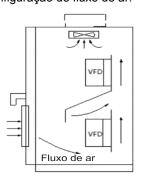
Neste capítulo apresentamos o ambiente de instalação do Inversor VFD SIBRATEC. Montar a unidade na vertical em um local bem ventilado. Ao considerar o ambiente de montagem, as seguintes questões devem ser levadas em conta:

- * A temperatura ambiente deve estar entre -10°C~40°C. Se a temperatura for maior do que 40°C, será necessário o uso de ventilação forçada;
- * Instale em local onde não há vibrações ou onde a mesma seja inferior à 5,9 m/s² (0,6 G);
 - * Instale em local livre da luz solar direta;
 - * Instale em local livre de poeira, pó de metal;
 - * Instale em local livre de materiais corrosivos ou gás combustível.

Os requisitos de espaçamento está na figura abaixo:



Caso for instalado mais de um inversor no painel elétrico, deve-se adotar a seguinte configuração de fluxo de ar:



4. Instalações Elétricas

Este capítulo demonstra como deve ser feita a instalação elétrica de um inversor de frequência

4.1. Terminais

Terminais de potência dos inversores modelo SV100-2S-0004G até SV100-2S-0022G:

L N O O/B1 B2 U V W PE

Terminais de potência dos inversores modelo SV100-4T-0007G até SV100-4T-0037G:

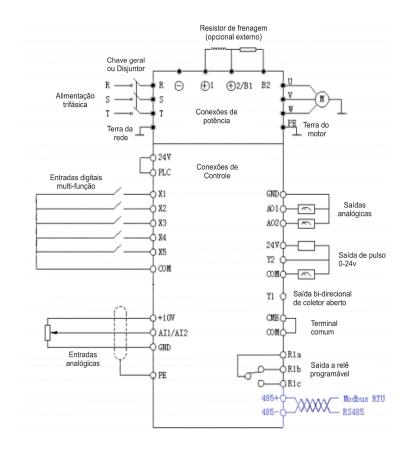
R S T + Θ/B1 B2 U V W PE

Terminais de potência dos inversores modelo SV100-4T-0055G até SV100-4T-0220G:

Descrição dos terminais de potência:

Nome do terminal	Função
L, N	Alimentação monofásica 220VAC
R, S, T	Alimentação trifásica 380VAC
θ	Saída negativa do link DC
+1,+2	Terminal reservado para filtro externo
B1, B2	Terminal do resistor de frenagem
U, V, W	Saída das 3 fases para o motor
PE	Terminal de terra

4.2 Ligações Básicas



4.3. Ligações do Circuito de Controle

Aspectos dos terminais de controle:

	AO1 AO2	+10V 24V (CLP X4	X5	R1a	R1b R1c	
(†)	Al1 Al2	GND X1	I X2 X	3 COM 485+ 4	85- CI	ME Y1 Y2	(1)

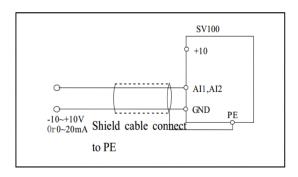
Descrição dos terminais:

Categoria	Terminal	Nome	Função	Especificação
Terra		Terra	Terra das entradas analógicas e da comunicação RS-485	Terra referente à parte de comando do inversor
Fonte de alimentaçã	+10 V	+10V saída	Disponibiliza +10 v para potenciômetro	Corrente máxima de saída 5ma
o 10V	GND	GND	Comum das entradas analógicas	Isolado do terminal CME
Entrada analógica	Al1	Entrada analógica 1	Aceita sinal de tensão e de corrente (configurável)	
	Al2	Entrada analógica 2	Aceita sinal de tensão e de corrente (configurável)	
Saídas analógicas	AO1	Saída Analógica 1	Saída analógica de tensão ou corrente que pode ser	Modo de tensão: saída 0~10V
	AO2	Saída Analógica 2	selecionados por jumper	Modo de corrente: saída 0/4~20ma
Terminal multi- função	X1	Entrada multi-função 1	Terminais de entrada multi- função. Para maiores informações consulte	Entrada opto acoplada com impedância de 3.3k. Máxima
(entrada)	X2	Entrada multi-função 2	parâmetros A0.00 até A0.06	frequência de resposta 200Hz para as entradas de X1 á X6 e 100kHz
	Х3	Entrada multi-função 3		para entrada X7. Entrada de 2 á 30V +24V
	X4	Entrada multi-função 4	Nota: alguns modelos de inversor possuem apenas as entradas de X1 até X5	©24V
	X5	Entrada multi-função 5		
	X6	Entrada multi-função 6		X1 X7 © COM
	X7	Entrada multi-função 7		
Terminal multi- função	Y1	Bi-direcional coletor aberto	Terminal de saída multi- função (Param.A6.24)	Saída opto isolada tensão máxima 30v x50ma
(saída)	Y2	Coletor aberto Saída de pulso		Máxima frequência de saída 100Khz
Fonte de alimentaçã o 24V	24V	Fonte de alimentação	Disponibiliza 24Vdc	Corrente máxima de saída 200ma
Comum	PLC	Comum do terminal multi-função	Porta comum as entradas digitais	Comum dos pinos X1~X7 que é isolado do resto dos circuitos
	СОМ	Comum das fontes de alimentação	Comum das fontes de alimentação 24 e 10v	O terminal COM e isolado dos terminais CME e GND
	CME	Comum Y1,Y2	Pino comum das saídas Y1,Y2	
Saída a relé	R1A R1B R1C	Saída a relé	A função desta saída pode ser defina no parâmetro A0.16	R1A= Contato comum R1B= Contato Fechado R1C= Contato Aberto Corrente Max. 1A

4.4. Conexões

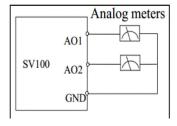
4.4.1.Entradas analógicas:

As entradas Al1 e Al2 podem ser conectadas utilizando um sinal de tensão ou corrente (configurável). Segue esquema de ligação:



4.4.2. Saídas analógicas:

Se os terminais de saída analógicos AO1 e AO2 são conectados á medidores analógicos, podemos configurá-los para ler várias grandezas físicas. Segue abaixo esquema de ligação:



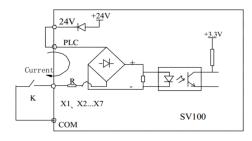
Notas importantes:

- 1. Ao usar as entradas analógicas, pode ser efetuado um jumper entre COM e
- 2.A tensão de entrada analógica deve ser menor que 15v; 3.Para as entradas e saídas analógicas deve ser utilizado cabos blindados;
- 4.Os cabos de sinal devem ser o mais curto possível.

4.4.3. Entradas multi-função:

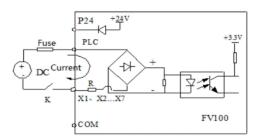
Exemplos de ligações das entradas multi-função:

a) Contato seco



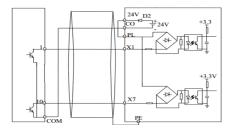
Entrada configurada como "contato seco". Este modo é valido para todas as entradas digitais (X1~X7).

b) Com fonte de alimentação externa



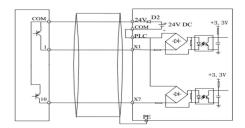
Se for utilizado a entrada com alimentação externa é necessário um fusível de 4 A em série com a alimentação, conforme figura ao lado;

c) Conexão NPN com fonte interna



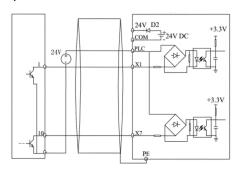
Com o uso da fonte de alimentação interna +24V e o controlador externo utilizando transístores NPN com emissor comum, a conexão deve ser conforme figura ao lado.

d) Conexão PNP com fonte interna



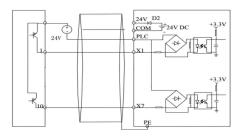
Com o uso da fonte de alimentação interna + 24V e o controlador externo utilizando transístores PNP com emissor comum, a conexão deve ser conforme figura ao lado.

e) Conexão NPN com fonte Externa



Com o uso da fonte de alimentação externa, e o controlador externo utilizando transístores NPN com emissor comum, a conexão deve ser conforme figura ao lado;

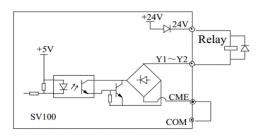
f) Conexão PNP com fonte Externa



Com o uso da fonte de alimentação externa,e o controlador externo utilizando transístores PNP com emissor comum, a conexão deve ser conforme figura ao lado;

4.4.4. Saídas multi-função:

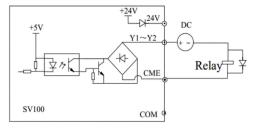
a) Acionar relé com fonte interna



Conforme o diagrama ao lado, este exemplo trata como acionar um relé utilizando a fonte interna do inversor.

Nota: para este modo as saídas Y1 e Y2 são compatíveis.

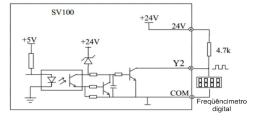
b) Acionar relé com fonte externa



Conforme o diagrama ao lado, este exemplo trata como acionar um relé utilizando a fonte externa.

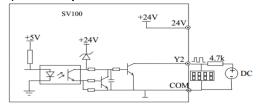
Nota: para este modo as saídas Y1 e Y2 são compatíveis

c) Saída de pulso com fonte interna



A saída Y2 pode ser utilizada como saída de pulso. Na configuração ao lado temos um exemplo de saída de pulso com fonte de alimentação interna.

d) Saída de pulso com fonte externa



Caso deseja-se utilizar alimentação externa, na figura ao lado temos o esquema de ligação.

4.4.5. Saída a Relé:

A saída R1a, R1b e R1c é uma saída a relé com 1 contato reversível com capacidade máxima para 1 A. Se esta saída acionar cargas indutivas (relé e contator), é necessário o uso de um circuito supressor de ruído:

*Para corrente alternada filtro RC (SNUBER)

*Para corrente contínua pode ser utilizado varístor ou diodo de roda livre.

Notas:

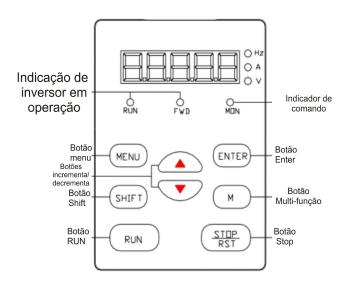
- 1 Nunca curto circuite os terminais 24V e COM, pois pode danificar a placa de controle;
- 2 Utilize cabo blindado para as entradas digitais que tiverem mais de 1 metro de comprimento;
- 3 Conecte a malha deste cabo no terminal PE apenas na extremidade mais próxima ao inversor;
- 4 Os cabos de controle devem ficar afastados no mínimo 20cm dos cabos de potência
- 6 A máxima tensão de trabalho das saídas digitais Y1 e Y2 é de 30V.

5. Instruções de operação

Neste capítulo apresentamos as funções básicas de operação do inversor de frequência.

5.1. Painel de Operação do Inversor

A IHM consiste em um display de LED de 5 dígitos , 3 LED's indicadores que indicam o status do Inversor e 8 teclas de operação,conforme a figura abaixo:



As funções dos botões são descritas na tabela abaixo:

Tabela de Funções dos Botões

Tecla	Nome	Função
MENU	Programa / Sair	Entra ou sai do menu de parâmetros
ENTER	Função/ Confirma	Entra no próximo nível de menu/parâmetros
		e/ou confirma alterações
Λ	Incrementa	Incrementa dados/ parâmetros/ valores
V	Decrementa	decrementa dados /parâmetros/valores
SHIFT	Desloca cursor	Desloca cursor
M	Multi-função	Pode ser configurado no parâmetro B4.02
RUN	Liga	Liga
STOP/RST	Para/ Cancela erros	Desliga/ Cancela erros

As funções dos LEDs são descritas na tabela abaixo:

Tabela de funções dos leds da IHM

Indicador	Estado	Estado do inversor
Led RUN	Apagado	Parado
	Aceso	Em operação
Led FWD	Apagado	Motor girando sentido anti-Horário
	Aceso	Motor girando sentido Horário
Led MON	Aceso	Controle via IHM
	Apagado	Controle via terminais
	Piscando	Controle via comunicação (RS-232/RS485)

5.1.1 Indicações do estado do inversor

O display pode exibir vários parâmetros, segue:

- a) As grandezas exibidas na IHM quando o inversor está parado: o display indica a grandezas definidas no parâmetro B4.05, quando em modo parado. Pressionando a tecla SHIFT pode alterar a visualização das diferentes grandezas, como por exemplo tensão, frequência, etc.
- b) As grandezas exibidas na IHM quando o inversor está em operação: O LED RUN acende, o LED FWD indica o sentido de giro do motor e o display indica as grandezas definidas no parâmetro B4.05. No modo "operação", pressionando a tecla SHIFT pode exibir outras grandezas.
- c) Indicação de erros: Quando o inversor detecta uma falha, o display exibirá o código de falha intermitente. Pressionando a tecla Shift, o display exibe o status do código de erro gerado. Para cancelar o erro pressione o botão STOP / RST. Se o erro persistir, em seguida o display irá apresentá-lo novamente.
- d) Edição de parâmetros: Quando inversor estiver parado, pressione MENU para entrar na edição de parâmetros (Se a senha for necessário, consulte o parâmetro A0.00). Para navegar no menu de parâmetros, utilize as teclas SHIFT, V e Λ . Para visualizar o valor do parâmetro, pressione a tecla ENTER e com as teclas V e Λ ajuste o valor desejado e pressione enter para salvar a alteração. Para sair da tela de parâmetros, pressione a tecla MENU.

5.2 Modo de Operação do Inversor

Nesta seção, você encontrará termos que descrevem o controle, a operação e o estado do inversor. Leia com atenção esta seção, ela irá lhe ajudar a entender e usar as funções discutidas nos capítulos subsequentes corretamente.

5.2.1. Modo Comando Gira/Para do Inversor

Define os canais físicos pelo quais o inversor recebe os comandos de operação como LIGAR, PARAR, JOG e outros. Existem dois canais:

- 1 Operação pelo painel de controle: o Inversor é controlado pelos botões RUN, STOP e M da IHM;
- 2 Terminais de controle: o Inversor é controlado pelos terminais X1~X7 e COM.

Os modos de controle podem ser selecionados pela função A0.04, terminal multi-função (função 15~17 são selecionadas pelo A6.00~A6.06).

Nota: Antes de alterar o modo de controle, certifique-se de que o modo é adequado para a aplicação. A seleção errada do modo de controle pode causar danos ao equipamento ou até ferimentos ao usuário!

5.2.2. Estado de Operação

Existem 3 estados de operação: parado, auto-ajuste e operação;

- 1 Estado Parado: depois que o inversor é energizado e inicializado, se nenhum comando operacional é executado ou o comando de parada é executado, então o inversor está em estado de parada;
- 2 Estado auto-ajuste: se houver o comando operacional no parâmetro b0.11 definido como 1 ou 2, o inversor então coleta os parâmetros do motor fazendo o auto-ajuste, e em seguida, entra em estado de parada após conclusão do processo de auto-ajuste;
- 3 Estado Operação: o inversor entra em estado de operação após receber o comando de operação.

5.2.3. Modo de Controle

O inversor SV100 tem três métodos de controle, qual é setado pelo parâmetro A0.01.

- 0. Controle Vetorial sem PG: é o controle vetorial sem sensor de velocidade, não necessita a instalação do sensor, ao mesmo tempo que tem um desempenho de controle muito elevado, é possível controlar a velocidade e o torque do motor com precisão. Ele tem as características como a baixa frequência com alto torque e velocidade constante com alta precisão. Ele é frequentemente usado em aplicações que o modo de controle V / F não consegue satisfazer, mas requer alta robustez.
 - 1. Reservado
- 2. Controle V/F: é utilizado em que a aplicação não requer alta performance.

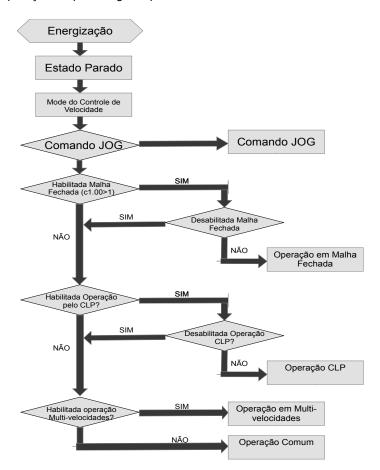
5.2.4. Modo de Operação

Controle de velocidade: Controla a velocidade do motor com precisão, códigos de função relacionados no grupo A5 devem ser definidos.

Controle de torque: Controla o torque do motor com precisão, códigos de função relacionados no grupo A5 devem ser definidos.

5.2.5. Canais para setar a frequência do inversor

O inversor SV100 suporta 5 tipos de modos operação no modo controle de velocidade qual podem ser sequenciados de acordo com a prioridade: JOG > Processo de operação em malha fechada > Operação pelo PLC > Operação multi-velocidades (multi-speed) > operação simples. Segue o processo:



Os três modos de operações fornecem três fontes de frequência básicas. Dois deles podem utilizar a fila de frequência auxiliar e ajuste (exceto o modo JOG). segue a descrição de cada modo:

- 1- Operação Modo JOG: Quando o inversor está no estado PARADO, e recebe o comando JOG (por exemplo o botão M é pressionado na IHM), o inversor a frequência JOG (referente a função código A2.04 e A2.05);
- 2- Operação em Malha Fechada: Se a função de operação de malha fechada é habilitada (C1.00=1), o inversor selecionará a operação em malha fechada, ou seja, ele irá realizar o controle de malha fechada de acordo com o dado e valor de feedback (referem-se às funções do grupo C1). Este modo pode ser desativado pelos terminais multi-função, e alternar para o modo de prioridade mais baixa.
- 3- *Operação CLP*: esta função é personalizável, sua descrição será omitida.
- 4- Operação Multi velocidades: Selecione a frequência múltipla de 1 \sim 15 (C0.00 \sim C0.14) para iniciar a operação em modo Multi velocidades pelas combinações dos terminais multi-função (função número 23, 28, 29 e 30). Se todos os terminais estão desligados, o inversor está em funcionamento simples.

6. Introdução de parâmetros

Grupo A0 - Operações básicas

00000~65535 - Padrão de fábrica 00000 A0.00 | Senha do usuário

Esta função é usada para evitar alterações indevidas dos parâmetros. 0000: Sem proteção por senha.

Para definir senha: Entre com quatro dígitos como senha do usuário e pressione a tecla ENTER para confirmação. Após 5 minutos sem qualquer outra operação, a senha será efetivada automaticamente.

Para alterar senha: Pressione a tecla MENU para entrar no modo de verificação de senha. Entre com a senha correta e o inversor entra em estado de edição de parâmetros. Selecione A0,00 (parâmetro A0,00 exibido como 00000). Entre com nova senha e pressione a tecla ENTER para confirmação. Após 5 minutos sem qualquer outra operação, a senha será efetivada automaticamente.

Nota: Não esqueça da senha do usuário.

A0.01 Modo de controle 0~2 - Padrão de fábrica 0

- 0: Controle vetorial de malha aberta
- 1: Reservado
- 2: Controle V / F

A0.02 Referencia de frequência 0~4 - Padrão de fábrica 0

- 1: Pelos Terminais Entrada Analógica Al1.
- 2: Pelos Terminais Entrada Analógica Al2. 3: Pelo potenciômetro localizado na IHM (Opcional)

A0.03 Valor inicial da frequência em modo digital Padrão de fabrica 50hz Quando a frequência é definida no modo digital (A0.02=0), o parâmetro A0.03 define o valor inicial da frequência

A0.04 Comando rodar parar 0~2 - Padrão de fábrica 1

- 0: Pelo teclado (teclas RUN e STOP)
- 1: Pelos Terminais de entradas digitais X0~X7
- 2: Via comunicação serial.

A0.05 Sentido da rotação do motor	0~1 – Padrão de fábrica 0
-----------------------------------	---------------------------

Esta função está ativa no modo de controle via painel e no modo de controle via porta serial. Está inativa no modo de controle via terminal.

0: Para frente

1: Reversa

A0.06 e	Rampa de aceleração1	0~6000s – Padrão de fábrica 6s
A0.07	Rampa de desaceleração1	

O valor padrão de tempo 1 de Acc / Dec:

Inversores com potência menor ou igual do que 2KW: 6.0s

Inversores com potência entre 30KW ~ 45KW: 20.0s

Inversores com potência maior do que 45KW: 30.0S

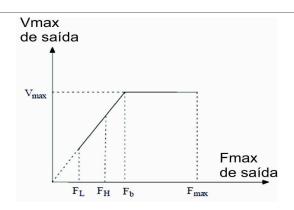
Acc tempo é o tempo necessário para o motor acelerar de 0 Hz à frequência máxima (conforme definido no A0.08).

Dec é o tempo necessário para o motor desacelerar da frequência máxima (A0.08) para 0 Hz.

O inversor SV100 define quatro tipos de tempos Acc / Dec. (Aqui só é definido o tempo 1 de Acc / Dec. Os outros tempos Acc / Dec de 2 a 4 serão definidos em A4.01 ~ A4.06). Os tempos de Acc / Dec de 1 a 4 podem ser setados através da combinação de vários terminais de entrada de função. Consulte a A6.00 ~ A6.07.

A0.08	Máxima frequência de saída	Limite superior = 0~300Hz – Padrão de fábrica 50Hz
A0.09	Máxima tensão de saída	0~480V, de acordo com as especificações do inversor
A0.10	Limite superior da frequência	0~300HZ - Padrão de fábrica 50Hz
A0.11	Limite inferior de frequência	0.00~300HZ Padrão de fábrica 0Hz
A0.12	Frequência máxima de operação	0.00~300HZ. Padrão de fábrica 50Hz

Frequência de saída Max é a maior frequência de saída permitida (Fmax na figura abaixo). A tensão de saída máxima é a mais alta tensão de saída permitida (Vmax na figura baixo). Limite superior da frequência é a mais alta frequência de operação admissível que pode ser setada pelo usuário (FH na figura abaixo). Limite inferior da frequência é a menor frequência de operação admissível que o usuário pode configurar (FL na figura abaixo). Frequência de operação básica é a menor frequência de saída em função da tensão de saída quando o inversor está no modo V / F (Fb na figura abaixo).



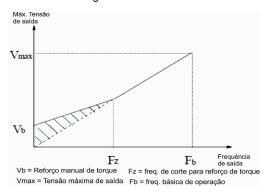
Notas importantes:

- 1. Sete Fmax, FH e FL cuidadosamente de acordo com os parâmetros do motor e estados operacionais.
- 2.FH e FL é inválido para o modo manual e modo de ajuste automático.
- 3. Além dos limites superior da frequência e inferior de frequência, o inversor é também limitado pelo valor de ajuste de frequência de partida, início da frequência de frenagem em freios CC e saltos de frequência
- 4.O Max. frequência de saída, os limites superior e inferior de frequência devem estar de acordo com a figura acima.
- 5.Os limites superior / inferior de frequência são usados para limitar a saída real da frequência Se a frequência predefinida é maior do que o limite superior da frequência, o inversor trabalhará no limite superior da frequência Se a frequência predefinida estiver abaixo do limite inferior de frequência, o inversor trabalhará no limite inferior da frequência Se a frequência predefinida é menor do que a frequência de partida, então ele será executado em 0 Hz.

A0.13	Compensação de torque de partida	0~30% – Padrão de
		fábrica 0%

Se A0.13 for definido como 0, a compensação de torque automática está habilitado.

Se A0.13 for definido diferente de zero, aumento de torque manual está ativado, como mostrado na figura abaixo.



Notas: Ajustes incorretos desses parâmetros podem produzir sobre aquecimento, sobre corrente no motor ou ate pode danificar o inversor.

Grupo A1 - Parâmetros de partida e parada

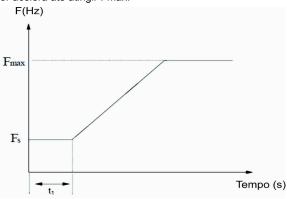
A1.00	Modo de partida	0, 1 ou 2 – Padrão de fábrica 0

- 0: Parte com a frequência ajustada em A1.01 com a rampa de aceleração de A1.02
- 1: Primeiro freia (ver parâmetros a1.03 e a1.04) e depois dá partida igual ao modo 0.
- 2: Com rastreamento de velocidade

O modo de partida 1 é adequado para a partida do motor que executando um avanço ou retrocesso com pequena inércia da carga quando o inversor para. Para o motor com grande carga de inércia, não é recomendado o uso de modo de partida 1.

A1.01	Frequência mínima de partida	0~60Hz – Padrão de fábrica 0
A1.02	Tempo de espera para dar a partida	0~10s – Padrão de fábrica 0

Fs é a frequência de partida quando o inversor é iniciado. O tempo de espera t1 é o tempo em que o inversor permanece na frequência de partida. Após t1 o inversor acelera até atingir Fmax.



Nota: A frequência de partida não está limitada pelo limite inferior da frequência

A1.03	Frenagem por injeção de CC	0~100% – Padrão de fábrica 0
A1.04	Tempo frenagem	0~30s – Padrão de fábrica 0

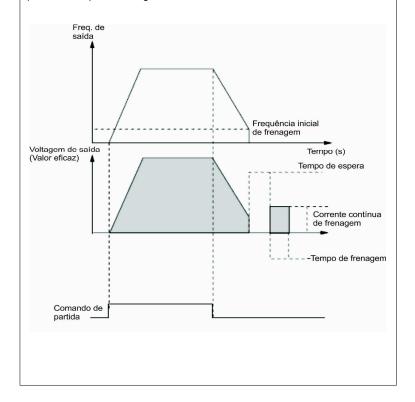
Os parâmetros A1.03 e A1.04 estão ativos somente quando A1.00 é setado em 1. O valor da corrente é o percentual relativo à corrente nominal do inversor. Não há corrente de frenagem quando o tempo de frenagem estiver em 0s.

A1.05	Modo de parada	0, 1 ou 2 – Padrão de fábrica 0
-------	----------------	---------------------------------

- 0: Des. até parar:O inversor reduz a sua frequência de saída de acordo com o tempo de desaceleração.
- 1: Roda livre: O inversor desconecta a saída e o motor para por inércia mecânica.
- 2: Frenagem CC:O inversor reduz a frequência de saída de acordo com o tempo de desaceleração, e inicia a frenagem CC, quando a sua frequência de saída atinge a frequência inicial do processo de frenagem. Consulte as informações de A1.06 ~ A1.09 para as funções de frenagem por injeção de corrente contínua.

A1.06	Frequência inicial do processo de frenagem	0~60Hz – Padrão de fábrica 0
A1.07	Tempo de espera para iniciar frenagem até a parada	0~10s – Padrão de fábrica 0
A1.08	Corrente de frenagem	0~100% - Padrão ode fábrica 0%
A1.09	Tempo para iniciar a frenagem até a parada	0-30s – Padrão de fábrica 0s

Tempo de espera para iniciar frenagem até a parada: Tempo decorrido entre a chegada do inversor à frequência de aplicação da corrente de frenagem e a aplicação da frenagem propriamente dita. O inversor não tem saída durante esse tempo de espera. Ao definir o tempo de espera, o excesso de corrente na fase inicial de frenagem pode ser reduzida quando o inversor estiver conectado a um motor de alta potência. Valor da corrente de de frenagem: É uma porcentagem da corrente nominal do inversor. Não há frenagem CC quando o tempo de frenagem é 0.0s.



A1.10	Reinicialização após falta de energia	0 ou 1 – Padrão de fábrica 0	
	Tempo de espera para reiniciar após falta de energia	0~10s – Padrão de fábrica 0	

Os parâmetros A1.10 e A1.11 decidem se o inversor reinicia automaticamente e qual o tempo de espera para reiniciar quando há queda na alimentação do

Se A1.10 é definido como 0, o inversor não será ligado automaticamente. Se A1.10 é definido como 1, inversor é ligado depois de falha de alimentação, ele espera o tempo definido por A1.11 e em seguida, inicia automaticamente, dependendo do modo de controle atual e do status da unidade antes da falha de energia.

Veja a tabela seguinte:

Valor de A1.10	Status antes do desligamento	Painel			Modos de 1 e 2 (2-f	dos de terminal 2 (2-fios)	
			Sem cor	mando de controle		Com	
0	Parado	0	0	0	0	0	
	Em operação	0	0	0	0	0	
1	Parado	0	0	0	0	1	
	Em operação	1	1	1	0	1	

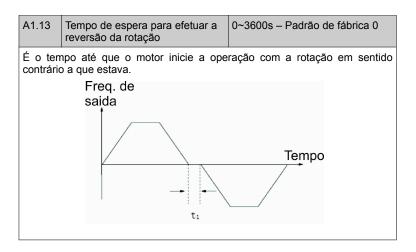
Na tabela, 0 indica que o inversor está pronto para ser acionado e 1 indica que ele parte automaticamente. Notas:

1.Quando estiver usando a porta serial, o painel ou o modo 3-fios nos modos 1 e 2 para controlar o inversor, o sinal de comando estará em modo de pulso e não há comando de operação quando o inversor está operando.

2.Se não há comando de parada, o inversor vai parar antes do motor.

3. Quando a função de reinício após falha de energia estiver ativada, o inversor irá reiniciar imediatamente, porém se o motor ainda não estiver totalmente parado o inversor ficará em modo desconectado. Caso o motor esteja totalmente parado o inversor reiniciará no modo de operação.

A1.12	Proteção contra reversão	0 ou 1 – Padrão de fábrica 0	
0: Desa 1: Habil			



A1.14	Modo de comutação para reversão da rotação	0 ou 1 – Padrão de fábrica 0
0: O sentido da rotação é invertido quando a frequência passa por 0. 1: A rotação é invertida quando a frequência for igual ao parâmetro A1.01		

A1.15	Detecção da frequência de parada	0~150Hz
A1.16	Voltagem para acionar a unidade de frenagem externa	650~750V. Padrão de fábrica 700
A1.17	Frenagem dinâmica	0 ou 1. Padrão de fábrica 0

0: Frenagem dinâmica desabilitada 1: Frenagem dinâmica habilitada

Notas: Para uso destes parâmetros é necessário o uso de resistor de frenagem externa

	Relação do tempo de trabalho da unidade de frenagem para atuar durante tempo ajustado	0~100% – Padrão de fábrica 80%
Esta fi	incão está ativa quando o inversor possuir o	sistema de frenagem

externa.

Grupo A2 - Configuração de frequência

A2.00	Seleção de referencia de frequência	0~5 – Padrão de fábrica 0
	Auxiliar	

- 0: A referencia de frequência é definida pela frequência principal (parâmetro
- 1: Definida pelo terminal de Al1. A frequência auxiliar é definida pelo terminal de Al1
- 2: Definido pelo terminal de Al2. A frequência auxiliar é definida pelo terminal de Al2
- 3: Reservado
- 4: Reservado
- 5: Frequência definida pela saída do processo PID

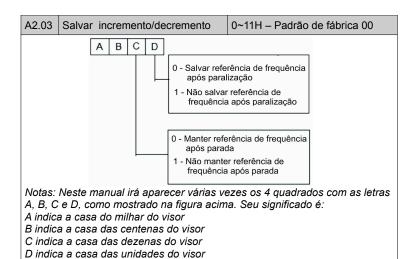
A2.01	Cálculo da frequência de operação	0~3 – Padrão de fábrica 0
, t <u>=</u> .0 .	Calcale da li oqueriola de operação	o o i adiao do labiloa o

- 0: Frequência operação = frequência Principal +frequência auxiliar
- Frequência operação = frequência Principal -frequência auxiliar
 MAX. Define o máximo valor absoluto entre a frequência principal e a frequência de referência auxiliar como frequência pré-definida. Define a frequência de referência principal como frequência predefinida quando a polaridade da frequência auxiliar é oposta a da frequência principal.
- 3: MIN. Define o mínimo valor absoluto entre a frequência principal e frequência de referência auxiliar como frequência pré-definida. Define a frequência predefinida como 0 Hz quando a polaridade da frequência auxiliar é oposta a da frequência principal.

Frequência Principal definida pelo parâmetro A0.02 Frequência Auxiliar definida pelo parâmetro A2.00

A2.02 Taxa de incremento/decremento de frequência 0.01~99.9 fábrica 1.0	
---	--

Esta função é utilizada para definir a taxa de incremento e decremento da frequência.



A2.04	Frequência de Jog.	0.01~50Hz – Padrão de fábrica 5.0Hz
Valor da frequência de jog.		

A2.05	Intervalo de tempo para	0~100s – Padrão de fábrica 0s
	a operação Jog.	

Intervalo de operação Jog. é o intervalo de tempo entre o último comando de operação Jog. e o início do próximo comando de operação Jog. Comando jog. enviado durante o intervalo não será executado. Se este comando estiver ativo até ao final do intervalo, então ele será executado.

A2.06	Frequência salto 1	0~300Hz – Padrão de fábrica 0Hz
A2.07	Faixa de frequência salto 1	0~300Hz – Padrão de fábrica 0Hz
A2.08	Frequência salto 2	0~300Hz – Padrão de fábrica 0Hz
A2.09	Faixa de frequência salto 2	0~300Hz – Padrão de fábrica 0Hz
A2.10	Frequência salto 3	0~300Hz – Padrão de fábrica 0Hz
A2.11	Faixa de frequência salto 3	0~300Hz – Padrão de fábrica 0Hz

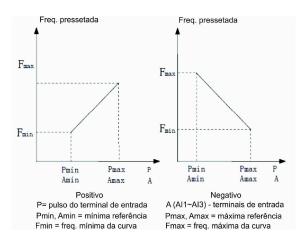
Os comandos A2.06 até A2.11 definem as frequência que devem ser evitadas devido a problemas de ressonância mecânica. O inversor sempre pula as faixas de frequências definidas nesses comandos.

Grupo A3 – Curvas de Frequência

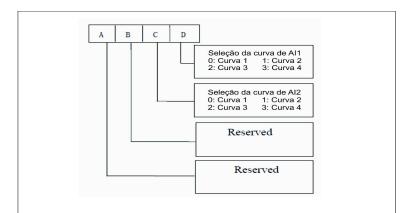
A3.00	Seleção da curva da frequência de referência	0~3333H – Padrão de fábrica 0000
A3.01	Referência máxima da curva 1	A3.03~110% – Padrão de fábrica 100%
A3.02	Valor atual correspondente ao A3.01	0%~100% – Padrão de fábrica 0%
A3.03	Referência mínima da curva 1	0%~A3.01 – Padrão de fábrica 0%
A3.04	Valor atual correspondente ao A3.03	0%~100% – Padrão de fábrica 0%
A3.05	Referência máxima da curva 2	A3.07~110% – Padrão de fábrica 100%
A3.06	Valor atual correspondente ao A3.05	0%~100% – Padrão de fábrica 0%
A3.07	Referência mínima da curva 2	0%~A3.05 – Padrão de fábrica 0%
A3.08	Valor atual correspondente ao A3.07	0%~100% – Padrão de fábrica 0%
A3.09	Referência máxima da curva 3	A3.11~110% – Padrão de fábrica 100%
A3.10	Valor atual correspondente ao A3.09	0%~100% – Padrão de fábrica 0%
A3.11	Referência mínima da curva 3	0%~A3.09 – Padrão de fábrica 0%
A3.12	Valor atual correspondente ao A3.11	0%~100% – Padrão de fábrica 0%
A3.13	Referência máxima da curva 4	A3.15~110% – Padrão de fábrica 100%
A3.14	Valor atual correspondente ao A3.13	0%~100% – Padrão de fábrica 0%
A3.15	Referência do ponto de inflexão 2 da curva 4	A3.17~A3.13 – Padrão de fábrica 100%
A3.16	Valor atual correspondente ao mínimo ponto de inflexão 2 da curva 4	0%~100% – Padrão de fábrica 100%

A3.17	Referência do ponto de inflexão 1 da curva 4	A3.19~A3.15 – Padrão de fábrica 0%
A3.18	Valor atual correspondente ao mínimo ponto de inflexão 1 da curva 4	0%~100% – Padrão de fábrica 0%
A3.19	Referência mínima da curva 4	0%~100% – Padrão de fábrica 0%
A3.20	Valor atual correspondente ao A3.19	0%~100% – Padrão de fábrica 0%

O sinal de referência de frequência é filtrado e amplificado, e em seguida, a sua relação com a frequência pré-definida é determinada pelas curvas 1,2,3 ou 4. Curva 1 é definida por A3.01 ~ A3.04. Curva 2 é definida por A3.05 ~ A3.08. Curva 3 é definida por A3.09 ~ A3.12. Curva 4 é definida por A3.13 ~ A3.20. Considere a frequência predefinida como exemplo, as características positivas e negativas são mostradas nas figuras abaixo. Os pontos de inflexão são definidos tal como a relação correspondente de referência Mín. ou referência Max.



Valor da entrada analógica (A) é uma porcentagem sem unidade, e corresponde a 100% de10 V ou 20 ma. Frequência de pulso (P) é também uma porcentagem sem unidade, e corresponde à 100% da frequência de pulso Max definida por A6.10. A constante de tempo do filtro usado pelo seletor de referência é definido no grupo A6. A3.00 é usado para selecionar a curva de entrada analógica e pulso curva de entrada, como mostra a figura abaixo:

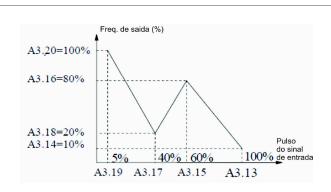


Por exemplo, suponha que os requerimentos sejam os seguintes:

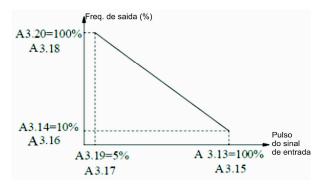
- Utilizar a entrada de sinal analógico (Al1) para definir o frequência de referência;
- 2. Sinal de entrada: 0V ~ 10V;
- 3. 0.5V corresponde à frequência de referência de 50Hz e sinal de entrada 4V corresponde à frequência de referência 10 Hz. O sinal de entrada de 6V corresponde à frequência de referência 40Hz, o sinal de entrada 10V corresponde à frequência de referência 5Hz.

De acordo com as exigências acima, o parâmetro configurações são:

- 1. A0,02 = 1, selecione Al1 para definir a frequência de referência.
- 2. A3.00 = 0003, selecione curva 4.
- 3. A0.08 = 50.0kHz, defina a frequência de saída do Max de 50 Hz.
- 4. A3.13 = $10 \div 10 \times 100\% = 100,0\%$, defina o percentual que a referência máxima (10V) corresponde a 10V . 5. A3.14 = 5.00Hz \div A0.08 * 100%, defina o percentual que o sinal de entrada
- 5. A3.14 = 5.00Hz ÷ A0.08 * 100%, defina o percentual que o sinal de entrada máximo corresponde à frequência da referência.
- 6. A3.15 = 6 ÷ 10 x 100% = 60,0%, a percentagem que a inflexão 2 da curva de referência 4(6V) corresponde a 10V.
- 7. A3.16 = 40.00Hz ÷ A0.08 * 100%, defina o percentual que a inflexão 2 da referência (6V) corresponde à frequência de referência.
- 8. A3.17 = $4 \div 10 \times 100\%$ = 40,0%, a percentagem que a inflexão 1 da curva de referência 4(4V) corresponde ao 10V.
- 9. A3.18 = 10.00Hz ÷ A0.08 * 100%, defina o percentual que a inflexão da curva de referência 4(4V) corresponde à frequência de referência.
- 10. A3.19 = $0.5 \div 10 \times 100\% = 5,0\%$, defina o percentual que a referência mínima (0.5V) da curva 4 corresponde à 10V.
- 11. A3.20 = 50.00Hz ÷ A0.08 * 100%, defina o percentual que a referência mínima (0.5V) corresponde à frequência de referência.



Se não houver um ajuste de ponto de inflexão no terceiro requisito, significa mudar a exigência de 0,5V como sinal de entrada para corresponder à frequência de referência de 50Hz e sinal de entrada 10V corresponder a frequência de referência de 5 Hz. Então podemos definir o ponto de inflexão 1 o mesmo que a min. referência (A3.17 = A3.19, A3.18 = A3.20) e o ponto de inflexão 2 o mesmo que a Max. referência (A3.13 = A3.15, A3.14 = A3.16) . Como mostrado na figura abaixo:

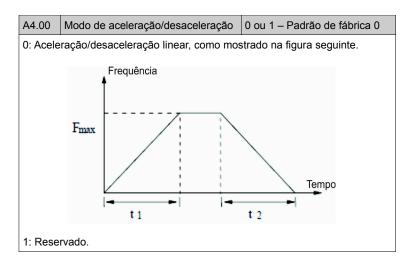


Notas:

1. Caso o usuário defina a referência do ponto de inflexão 2 da curva 4 o mesmo que a max. referência (A3.15 A3.13 =), então o inversor irá forçar A3.16 = A3.14, indicando que a configuração do ponto de inflexão 2 é invalido. Se a referência do ponto de inflexão 2 é a mesma que a referência do ponto de inflexão 1(A3.17 = A3.15), então o inversor irá forçar A3.18 = A3.16, significando que a definição de ponto de inflexão é invalida. Se a

referência do ponto de inflexão é a mesma que mínima referência (A3.19 = A3.17), então o inversor vai forçar A3.20 = A3.18, significando que a definição de Min. referência é invalida. O ajuste de curva 1 é feito do mesmo modo. 2.A faixa do valor real que corresponde ao de referência da curva 1,2,3 e 4 é de 0,0% \sim 100,0%, correspondendo ao torque de 0,0% \sim 300,0%, e correspondendo a faixa de frequência de 0,0% \sim 100,0%.

Grupo A4 parâmetros de aceleração e desaceleração



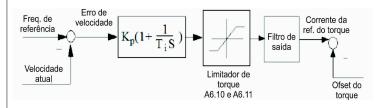
A4.01	Tempo de aceleração 2 (Acc)	0,1~6000s – Padrão de fábrica 6s
A4.02	Tempo de desaceleração 2 (Dec)	0,1~6000s – Padrão de fábrica 6s
A4.03	Tempo de aceleração 3	0,1~6000s – Padrão de fábrica 6s
A4.04	Tempo de desaceleração 3	0,1~6000s – Padrão de fábrica 6s
A4.05	Tempo de aceleração 4	0,1~6000s – Padrão de fábrica 6s
A4.06	Tempo de desaceleração 4	0,1~6000s – Padrão de fábrica 6s
A4.07	Reservado	

Grupo A5 - Parâmetros de controle

A5.00	Reservado	
A5.01	ASR1-P	0,1~200.0 – Padrão de fábrica 20
A5.02	ASR1-I	0~10.000s – Padrão de fábrica 0.200s
A5.03	Filtro de saída de ASR1-I	0~8 – Padrão de fábrica 0
A5.04	ASR2-P	0,1~200.0 – Padrão de fábrica 20
A5.05	ASR1-I	0~10.000s – Padrão de fábrica 0.200s
A5.06	Filtro de saída de ASR1-I	0~8 – Padrão de fábrica 0
A5.07	Frequência de chaveamento de ASR1/2	0~100% – Padrão de fábrica 10Hz

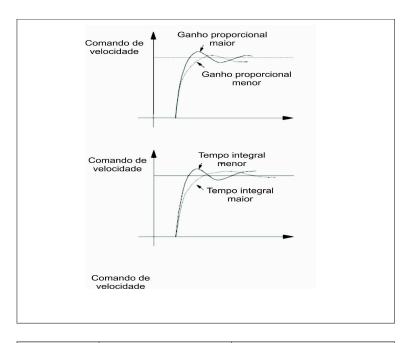
Os parâmetros $A5.00 \sim A5.07$ são válidos apenas para o modo de controle vetorial. Em modo de controle vetorial, eles podem mudar a resposta de velocidade do controle vetorial através de ajuste do ganho proporcional P e do tempo de integração I para o controlador da velocidade.

1. A estrutura do controlador de velocidade (ASR) é mostrada na figura abaixo. Na figura, KP é o ganho proporcional P. TI é o tempo integral I.



Quando o tempo integral é definido como 0 (A5.02 = 0, A5.05 = 0), então a integral é inválida e a velocidade será regulada apenas pelo regulador proporcional.

2. Sintonia de ganho proporcional P e tempo de integração I para regulador de velocidade (ASR). Analise cuidadosamente as figuras abaixo para perceber a influência do ganho proporcional (P) e do tempo integral (I) na curva de resposta do inversor.



A5.08~A5.09 Reservado

A5.10	Limite de torque em operação	0%~300% - Padrão de fábrica 180%	
A5.11	Limite de torque na frenagem	0%~300% - Padrão de fábrica 180%	

A5.12~A5.16	Reservado	

A5.1	7 ACR-P	1~5000 - Padrão de fábrica 1000
A5.1	B ACR-I	0,5s~100ms - Padrão de fábrica 8ms

A5.17 e A5.18 são os parâmetros para o regulador PI. Incrementando o ganho atual P ou diminuindo o tempo atual I pode-se acelerar a resposta dinâmica do torque. Decrementando o ganho atual P ou aumentando o tempo atual I pode-se melhorar a estabilidade do sistema.

Nota: Para a maioria das aplicações, não há necessidade de ajustar os parâmetros de PI, de modo que sugerimos aos usuários para alterar esses parâmetros com cuidado.

Grupo A6 – Entradas digitais

A6.00	Multi funções do terminal X1	0~41
A6.01	Multi funções do terminal X2	0~41
A6.02	Multi funções do terminal X3	0~41
A6.03	Multi funções do terminal X4	0~41
A6.04	Multi funções do terminal X5	0~41
A6.05	Multi funções do terminal X6	0~41(entrada opcional em alguns modelos)
A6.06	Multi funções do terminal X7	0~41(entrada opcional em alguns modelos)

Há uma vasta gama de funções para utilização dos terminais X1~X5. O usuário poderá escolher segundo sua aplicação pelo Valor de A6.00~A6.07. Veja a tabela seguinte:

Valor	Função	Valor	Função
0	Sem função	1	Sentido Horário
2	Sentido Anti-Horário	3	Operação de Jog para frente
4	Operação reversa de Jog.	5	Controle da operação 3-wire
6	Sinal de reset externo	7	Falta de sinal de entrada externo
8	8 Interrupção do sinal de entrada externo		Operação proibida no inversor
10	Comando de parada externo	11	Injeção de corrente contínua para a frenagem
12	Parada por inércia Rampa de decréscimo da frequência Comutar o controle para o terminal Referência principal da frequência via Al1 Reservado		Rampa de aumento de frequência
14			Comutar o controle para o painel
16			Reservado
18			Referência principal da frequência via Al2
20			Reservado
22 Referência de frequência		23	Reservado

	auxiliar inválida		
24	24 Reservado26 Reservado28 K2		Reservado
26			K1
28			K3
30	K4	31	T1 (veja tabela abaixo)
32	(,		Reservado
34			Reservado
36	Reservado	37	Proibido sentido para frente
38	Proibido sentido reverso	39	Proibido acelerar ou desacelerar
40	Reservado	41	Reservado

Combinações ON / OFF dos terminais K1,K2,K3 e K4:

K4	K3	K2	K1	Freq.
OFF	OFF	OFF	OFF	Frequencia normal de operação
OFF	OFF	OFF	ON	Multispeed 1
OFF	OFF	ON	OFF	Multispeed 2
OFF	OFF	ON	ON	Multispeed 3
OFF	ON	OFF	OFF	Multispeed 4
OFF	ON	OFF	ON	Multispeed 5
OFF	ON	ON	OFF	Multispeed 6
OFF	ON	ON	ON	Multispeed 7
ON	OFF	OFF	OFF	Multispeed 8
ON	OFF	OFF	ON	Multispeed 9
ON	OFF	ON	OFF	Multispeed 10
ON	OFF	ON	ON	Multispeed 11
ON	ON	OFF	OFF	Multispeed 12
ON	ON	OFF	ON	Multispeed 13
ON	ON	ON	OFF	Multispeed 14
ON	ON	ON	ON	Multispeed 15

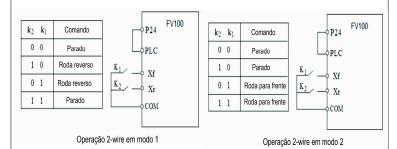
Seleção de tempos de aceleração / desaceleração: O inversor SV100 permite programar até 4 tempos distintos para essas operações. Veja a tabela abaixo como devem ser manejados os terminais para obter os diversos tempos de aceleração e de desaceleração:

T2	T1	Tempo Acc/ Dec	
OFF	OFF	Tempo Acc/Dec 1	
OFF	ON	Tempo Acc/Dec 2	
ON	OFF	Tempo Acc/Dec 3	
ON	ON	Tempo Acc/Dec 4	
	•		

A6.	80	Filtro do terminal	0 a 500ms – Padrão de fábrica 10ms
Este comando é utilizado para determinar o tempo do filtro dos terminais de			

Seleção do modo de controle dos terminais 0 a 3 – Padrão de fábrica 0

Este comando define 4 modos de operação a partir dos terminais externos. 0: Operação 2-fio em modo 1: 1: Operação 2-fios em modo 2:



2: Operação 3-fios em modo 1 Onde:

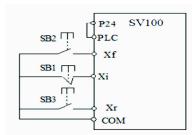
entrada.

SB1 – Tecla STOP SB2 – Tecla sentido horário

SB3 - Tecla sentido anti-horário

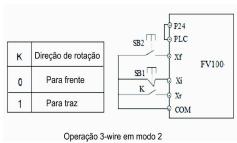
O terminal Xi é o terminal multifuncional X1~X5.

Neste momento a função deste terminal precisa ser definida como 5.



Operação 3-wire em modo 1

3: Operação 3-fios em modo 2:



Onde: SB1 – Tecla STOP SB2 – Tecla sentido horário

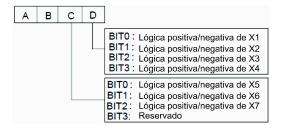
O terminal Xi é o terminal multifuncional X1~X5. Neste momento a função deste terminal precisa ser definida como 5.

A6.10~A6.12 Reservado	
-----------------------	--

A6.13	3	00H a FFH – Padrão de fábrica 00H
Esta as	manda á utilizada nara datarminar a	noloridado dos terminais do

Este comando é utilizado para determinar a polaridade dos terminais de entrada.

A6.13 define a lógica positiva ou negativa do terminal de entrada. Lógica positiva: Terminal Xi é habilitado se ele está conectado ao terminal comum;

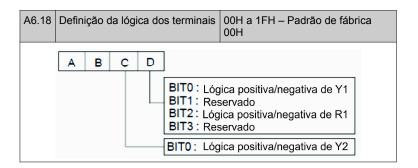


Lógica negativa:Terminal Xi é desativado se ele está conectado ao terminal comum;

Para outras conversões binárias para hexadecimal, consulte a tabela abaixo:

BIT3	BIT2	BIT1	BIT0	Valor Hexadecimal mostrado no display
0	0	0	0	0
0	0	0	1	1
0	0	1	0	2
0	0	1	1	3
0	1	0	0	4
0	1	0	1	5
0	1	1	0	6
0	1	1	1	7
1	0	0	0	8
1	0	0	1	9
1	0	1	0	A
1	0	1	1	В
1	1	0	0	С
1	1	0	1	D
1	1	1	0	E
1	1	1	1	F

A6.14	Terminal de saída bi direcional coletor aberto Y1		0~20 – Padrão de fábrica 0
A6.15	Reservado		
A6.16	Função de saída do relé R1		0~20 – Padrão de fábrica 0
A6.17	Reservado		
Valor	Função	Valor	Função
0	Sinal de inversor funcionando (RUN)	1	Recebendo sinal de frequência (FAR)
2	Detecção do nível de frequência (FTD1)	3	Detecção do nível de frequência (FTD2)
4	Reservado	5	Sinal de travamento de baixa tensão (LU)
6	Comando de parada externo (EXT)	7	Limite superior da frequência (FHL)
8	Limite inferior da frequência (FLL)	9	Rodando em velocidade zero
10	Reservado	11	Reservado
12	Reservado	13	Reservado
14	Reservado	15	Inversor pronto (RDY)
16	Falha no inversor	17	Reservado
18	Reservado	19	Limite de torque
20	Inversor funcionando para frente ou para trás		

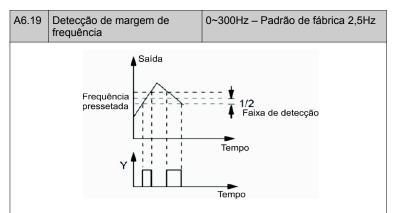


O parâmetro A6.18 define se a lógica dos terminais de saída é positiva ou negativa.

Lógica positiva: Terminal é habilitado se ele está conectado ao terminal comum;

Lógica negativa: Terminal é desativado se ele estiver conectado ao terminal comum;

Se o bit é estabelecido em 0, isso significa que a lógica é positiva; se fixado em um, isso significa que a lógica é negativa.



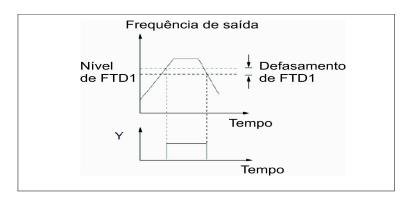
Como mostrado na figura acima, se a frequência de saída do inversor está dentro da margem de detecção de frequência predefinida, um sinal de pulso será emitido.

A6.20	Nível de FTD1	0.00 ~ 300Hz – Padrão de fábrica 50Hz	
A6.21	Defasa mento de FTD1	0.00 ~ 300Hz – Padrão de fábrica 1Hz	
A6.22	Nível de FTD2	0.00 ~ 300Hz – Padrão de fábrica 25Hz	
A6.23	Defasa mento de FTD2	0.00 ~ 300Hz – Padrão de fábrica 1Hz	

A6.20 ~ A6.21 é um complemento da função N° 2 na tabela mostrada em A6.14.

A6.22 ~ A6.23 é um complemento à função $\mbox{N}^{\mbox{\scriptsize o}}$ 3 na mesma tabela. Suas funções são as mesmas.

Por exemplo: Considere A6.20 e A6.21, quando a frequência de saída do inversor chega a uma certa frequência predefinida (nível FDT1), ele emite um sinal até que sua frequência de saída volte a ficar abaixo de um certo nível de frequência de FDT1 (nível de FDT1 e defasa mento de FDT1), como mostrado na figura abaixo:



A6.24	Terminal virtual	0~007FH – Padrão de fábrica 0H
0: desab 1: habilita		

A6.25 Sinal de entrada do terminal Y2 0~88 – Padrão de fábrica 0

0 ~ 50: Y2 é utilizado como terminal de saída, a sua função é a mesma que a

da tabela mostrada em A6.14. Mais a tabela abaixo; 51 ~ 88: Frequência de pulso de Y2: 0 ~ Max frequência de saída de pulso (Definido em A6.26). A relação linear entre o intervalo de exibição e os valores de saída Y2 é mostrada na tabela abaixo:

Valor	Função	Faixa de ajuste
51	Frequência de saída	0~ Max. Frequência de saída
52	Frequência de presset	0~ Max. Frequência de saída
53	Frequência de presset depois de Acc/Dec	0~ Max. Frequência de saída
54	Velocidade do motor	0~ Velocidade máxima do motor
55	Corrente de saída	0~2 vezes a corrente máxima do motor
56	Corrente de saída	0~3 vezes a corrente máxima do motor
57	Torque de saída	0~3 vezes o torque máximo do motor
58	Voltagem de saída	0~1,2 vezes a voltagem nominal do inversor
60	Voltagem do barramento	0-800V

61	Voltagem de Al1	-10~ +10V
61	Voltagem de Al2	-10~ +10V
65	Porcentagem via host	0~4095
66~68	Reservados	

A6.26	Reservado			
A6.27	Reservado			
A6.28	Função da saída analógica	(AO1)	0~36 – Padrão de fábrica 0	
A6.29	Função da saída analógica	(AO2)	0~36 – Padrão de fábrica 0	
Valor	Função	Faixa de	ajuste	
0	Sem função	Sem Fun	ção	
1	Frequência de saída	0~Máxim	a frequência de saída	
2	Frequência pressetada	0~Máxim	a frequência de saída	
3	Frequência pressetada (após Acc/Dec)	0~Máxim	a frequência de saída	
4	Velocidade do motor	0~máxim	a velocidade	
5	Corrente de saída	0~2 veze inversor	s a corrente nominal do	
6	Corrente de saída	0~2 veze inversor	s a corrente nominal do	
7	Torque de saída	0~3 veze	s o torque nominal do motor	
8	Corrente do torque de saída	0~3 veze	s o torque nominal do motor	
9	Voltagem de saída	0~1,2 verinversor	zes a voltagem nominal do	
10	Voltagem do barramento	0~800V		
11	Al1	0~ Máxin analógica	no valor da entrada	

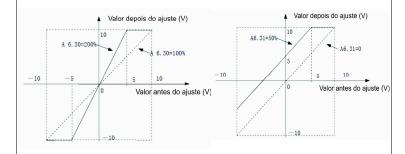
12		0~ Máximo valor da entrada analógica
Outros	Reservados	

A6.30	Ganho da saída analógica (AO1)	0 ~ 200% – Padrão de fábrica 100%
A6.31	Calibração do zero de offset de AO1	-100% ~ 100% – Padrão de fábrica 0

Para as saídas analógicas AO1 e AO2 é necessário ajustar o ganho se o usuário precisa mudar a faixa de exibição ou calibrar o medidor. 100% de desvio de zero de saída analógica é correspondente a uma saída máxima tensão/corrente de saída (10V ou 20mA). Por exemplo, a relação entre o valor antes ajuste e após ajuste com é o seguinte:

O valor de saída = (Ganho de AO) \times (valor antes do ajuste) + (offset Zero calibração) \times 10V

A curva de relação entre a produção e o ganho analógico e entre a saída analógica e zero offset de calibração são mostradas nas figuras seguintes:



Nota: A mudança dos parâmetros de ganho zero e de calibração de deslocamento afeta o saída analógica durante todo o tempo.

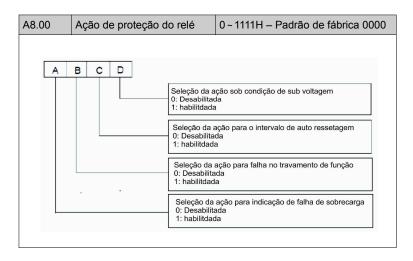
A6. 32	Ganho da saída analógica (AO2)	0 ~ 200% – Padrão de fábrica 100%
A6. 33	Calibração do zero de offset de AO2	-100% ~ 100% — Padrão de fábrica 0
Valem as mesmas considerações apresentadas para A6.30 e A6.31.		

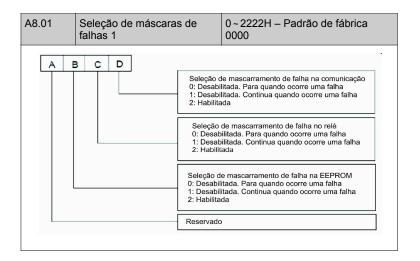
A6. 34	Filtro da entrada analógica (Al1)	0,01~10s – Padrão de fábrica 0,05s
A6. 35	Filtro da entrada analógica (Al2)	0,01~10s – Padrão de fábrica 0,05s
A6.36	Reservado	

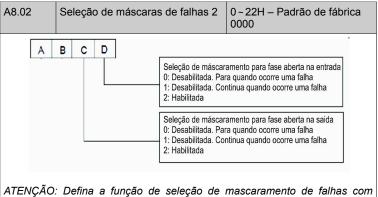
A6. 34 ~ A6. 36 definem a constante de tempo dos filtros de Al1 E Al2. Um tempo maior de filtragem torna mais forte a capacidade anti-interferência, mas a resposta se tornará mais lenta. Um tempo menor de filtro torna mais rápida a resposta, porem a imunidade a interferência fica comprometida.

Grupo A7 – Reservados

Grupo A8 - Falhas







ATENÇÃO: Defina a função de seleção de mascaramento de falhas com cuidado porque uma definição errada pode causar acidentes, lesões corporais e/ou danos materiais.

A8.03	Modo de seleção da proteção	0, 1 ou 2 – Padrão de fábrica 1
	de sobrecarga do motor	

- 0: Desativada: A proteção de sobrecarga está desativada. Tenha cuidado ao usar essa função, porque o inversor não irá proteger o motor quando ocorre sobrecarga.
 - 1: Motor comum (com compensação de baixa velocidade): Uma vez que

os efeitos de arrefecimento do motor comum deterioram a uma velocidade baixa (abaixo de 30 Hz), o limiar de proteção de sobreaquecimento do motor deve ser reduzido, o que é chamado de compensação de velocidade baixa.

2: Motor de frequência variável (sem compensação de baixa velocidade): Os efeitos de resfriamento de motor não são afetados pela velocidade do motor. Nesta condição não é necessária uma compensação de velocidade baixa.

A8.04	Tempo de reset automático	0~100s – Padrão de fábrica 0s
A8.05	Intervalo de tempo de reset automático	2-20s – Padrão de fábrica 5s

A função de reset automático pode restaurar falhas em horários e intervalos predefinidos. Quando A8.04 é definido como 0, isso significa que auto reset é desativado e o dispositivo de proteção será ativado em caso de falha.

Nota: A proteção IGBT (E010) e falha de equipamento externo (E015) não pode ser ressetados automaticamente.

A8.06	Seleção da função bloqueio de falhas	0~1 – Padrão de fábrica 0
0: desabilit 1: habilitad		

Grupo B0 – Parâmetros do Motor

B0.00	Potência do motor	0.4~999.9KW
Este parâmetro define a potencia do motor em KW		

B0.01	Voltagem	0~440V
Este parâme	etro define a tensão em que o	inversor de frequência é alimentado

B0.02	Corrente	Depende do modelo do inversor
Este parâme placa do mo		de trabalho do motor (verifique

B0.03	Frequência do motor	1~1000HZ - Padrão de fábrica 50Hz
Frequência nominal do motor (verifique placa do motor)		

B0.04	Numero de polos do motor	2~24 – Padrão de fábrica 4
Este parâme motor)	etro define a quantidade de p	olos do motor (verifique placa do

B0.05	Rotação nominal do motor	0~6000 – Padrão de fábrica 1440
Este parâmetro define o valor de RPM do motor (verifique placa do motor)		

B0.06	Resistência do estator	0.00%~50.00%
Define o valo	or da resistência do estator	

B0.07	Indutância do motor	0~50.00%
Define o valor da Indutância do motor		

B0.08	Resistência do rotor	0~50.00%
Define o valo	or da resistência do rotor	

B0.09	Indutância da excitação	0~2000%
Define o valo	or da excitação do motor	

B0.10	Corrente de carga	0.1~999.9A	
Define a corrente máxima de carga			

B0.11 Auto ajuste		Auto ajuste	0~3 – Padrão de fábrica 0		
	Este narâme	etro define o auto-aiuste ou	seia os parâmetros de B0.06 até		

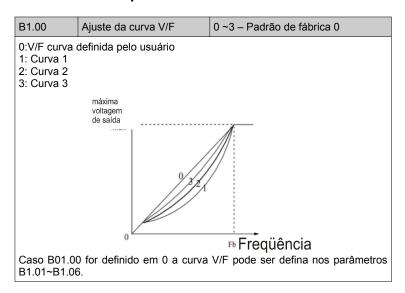
Este parâmetro define o auto-ajuste ou seja os parâmetros de B0.06 até B0.10 são ajustados automaticamente.
0= Auto-ajuste desabilitado
1= Auto-ajuste sem o motor girar (no auto-ajuste o motor permanece parado)
2= Auto-ajuste com motor girando(no momento de auto-ajuste o motor gira)

B0.12 Sobre Corrente do motor 20.0%~110.0% - Padrão de fabrica 100% Este parâmetro define a sobre corrente do motor

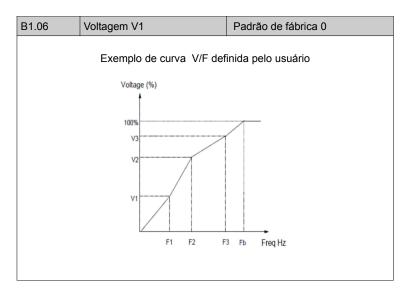
B0.13 Coeficiente de auto-oscilação 0~255 – Padrão de fábrica 10

Este parâmetro deve ser ajustado para prevenir auto-oscilação entre V e F

Grupo B1 Parâmetros de V/F



Frequência F3 Padrão de fábrica 0		
Voltagem V3	Padrão de fábrica 0	
Frequência F2	Padrão de fábrica 0	
•		
Voltagem V2	Padrão de fábrica 0	
<u> </u>		
Frequência F1	Padrão de fábrica 0	
	Voltagem V3 Frequência F2 Voltagem V2	



B1.07	Corte de frequência usada em compensação de torque manual	0~50%– Padrão de fábrica 10%		
Valor em % que correspondente ao parâmetro A0.12				

B1.08 Função AVR (regulagem automática de voltagem)		0~2 – Padrão de fábrica 2			
0: desabilitada 1: sempre habilitada					
	2: habilitada somente na desaceleração				

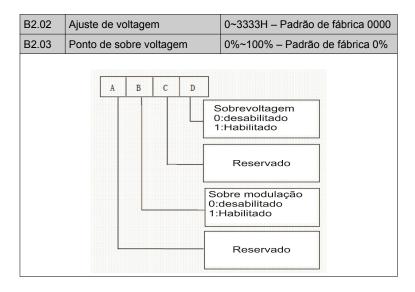
B1.09	da voltagem de saída do inversor	0~3 − Padrao de fabrica 0
0: desabil 1: Analóg 2: Analóg 3: reserva	ica 1(AI1) ica 2 (AI2)	

B1.10	Seleção de referencia de offset da voltagem de saída do inversor	1~3 – Padrão de fábrica 0
0: desabil 1: Analóg 2: Analóg 3: reserva	ica 1(Al1) ica 2 (Al2)	

Grupo B2 Parâmetros de aprimoramento

Frequência de chaveamento do IGBT	2.0~15KHz – Padrão de fábrica 8KHz

B2.01 Auto-ajuste da frequência de chaveamento			0~1 – Padrão de fábrica 0		
0: desabilitado 1: habilitado					



B2.04	Reservado	0
-------	-----------	---

			1421104 10070		
B2.06	2.06 Decremento de frequência em caso de sobre corrente		0~999HZ – Padrão de fábrica 10HZ		
B2.07	Aplicação do limite de correr automático	ite	0~1 – Padrão de fábrica 1		
0:debilitado para velocidade constante 1:Habilitado para velocidade constante Obs. Este limite de corrente atua apenas			eleração / desaceleração		
B2.08	Compensação de escorregamento		0.0~3000% Padrão de fábrica 100%		
B2.09	Limite compensação de escorregamento	0.0~2500% Padrão de fábrica 200%			
B2.10	Retardo para compensação de escorregamento	0.1~25s — Padrão de fábrica 2.0s			
B2.11	Economia de energia	0~1-	Padrão de fábrica 1		
B2.12	Decremento de frequência x compensação de voltagem	Hz - Padrão de fábrica 10Hz			
B2.13	Frequência Zero	0~3000Hz - Padrão de fábrica 0,5Hz			
B2.14	Histerese da frequência zero	0~300Hz - Padrão de fábrica 0Hz			
B2.15	B2.15 Ventilador 0~1 - Padrão de fábrica 0				
0: Automático 1: Continuo					

Limite de corrente do inversor

B2.05

20~200% – Padrão de fábrica 150%

Grupo B3 – Comunicação

B3.00 Velocidad		de de comunicação 0~5 -		0~5 - P	Padrão de fábrica 1		
Valor Velocidade Canal Tamanho Paridade Stop-bit Formato							
Valui	4800BPS	Callal	0		Stop-bit	RTU	
<u> </u>		<u> </u>	8	None			
1	9600BPS	1	8	Even	1	RTU	
2	19200BPS	1	8	Odd	1	RTU	
3	38400BPS	1	7	None	2	ASCII	
4	115200BPS	1	7	Even	1	ASCII	
5	125000BPS	1	7	Odd	1	ASCII	

B3.01	Endereço	0 a	247 – Padrão de fábrica 5
B3.02	Tempo de resposta	0 a	1000s – Padrão de fábrica 0
B3.03	Tempo de espera respo	sta	0 a 1000ms – Padrão de fábrica 5ms

Grupo B4 – Teclado

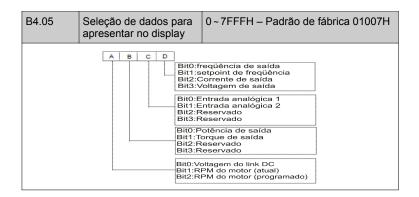
B4.00	Bloqueio do teclado	0~4 – Padrão de fábrica 0
0: Teclado desbloqueado		
1: Teclado bloqueado (todas as teclas)		
2: Todas as teclas exceto tecla multi-função		
3: Todas as teclas exceto a tecla shift		
4: Todas as teclas exceto as teclas RUN e STOP		

B4.01	Tecla multi-função	0 ~ 3 – Padrão de fábrica 0	
0: Função jog.			
1: Parada livre			
2: Parada em tempo curto			
3: Altera o método de comando			

	B4.02	Proteção de parâmetros	0~2 – Padrão de fábrica 1
- 1	0: Permissão para alterar todos parâmetros 1: Somente A0.03 e B4.02 podem ser modificados		
- 1	2: Somente B4.02 podem ser modificados		

B4.03	Restaurar padrões de fabrica	0~2 – Padrão de fábrica 0
	io alarmes da memória aos padrões de fabrica	

B4.04	Copia de parâmetros	0~3- Padrão de fábrica 0
	o arâmetros para a IHM arâmetros para o inversor	
3: Copia os parâmetros para o inversor (exceto os parâmetros de modelo do drive)		



Grupo C - Multi-Speed

C0.00	Multi-speed 1	0~300Hz-Padrão de fábrica 5Hz
C0.01	Multi-speed 2	0~300Hz-Padrão de fábrica 10Hz
C0.02	Multi-speed 3	0~300Hz-Padrão de fábrica 20Hz
C0.03	Multi-speed 4	0~300Hz-Padrão de fábrica 30Hz
C0.04	Multi-speed 5	0~300Hz-Padrão de fábrica 40Hz

C0.05	Multi-speed 6	0~300Hz-Padrão de fábrica 45Hz
C0.06	Multi-speed 7	0~300Hz-Padrão de fábrica 50Hz
C0.07	Multi-speed 8	0~300Hz-Padrão de fábrica 5Hz
C0.08	Multi-speed 9	0~300Hz-Padrão de fábrica 10Hz
C0.09	Multi-speed 10	0~300Hz-Padrão de fábrica 20Hz
C0.10	Multi-speed 11	0~300Hz-Padrão de fábrica 30Hz
C0.11	Multi-speed 12	0~300Hz-Padrão de fábrica 40Hz
C0.12	Multi-speed 13	0~300Hz-Padrão de fábrica 45Hz
C0.13	Multi-speed 14	0~300Hz-Padrão de fábrica 50Hz
C0.14	Multi-speed 15	0~300Hz-Padrão de fábrica 50Hz
Nota: O valor da frequência de multi-speed é limitada pelo valor Máximo e mínimo da frequência ajustado nos parâmetros A0.12 e A0.011.		

Grupo C1 – Parâmetros de PID

C1.00	Controle de malha fechada	0~1 - Padrão de fábrica 0
0:desabilitado 1:habilitado	lo	

C1.01	Referencia	0~3 - Padrão de fábrica 0
	nalógica 1(Al1) nalógica 2(Al2)	

0: Entrada analógica 1(Al1) 1: Entrada analógica 2(Al2) 2: Entrada analógica 3(Al1) + Entrada analógica 2(Al2) 3: Entrada analógica 1(Al1) – Entrada analógica 2(Al2) 4: Mínimo Entrada analógica 1(Al1), Entrada analógica 2(Al2) 5: Máximo Entrada analógica 1(Al1), Entrada analógica 2(Al2) 6: Reservado			
C1.03	Valor da referencia	-10~10v -Padrão de fábrica 0	
C1.04	Velocidade da malha Fechada	a 0~3900Rpm Padrão de fábrica 0	
C1.04	velocidade da mama i echada	a 0°3900Kpm Faurao de labrica o	
C1.05	Mínima referencia	0%~C1.07– Padrão de fábrica 0%	
C1.06	Feedback relacionado ao valo	or 0~100%-Padrão de fábrica 0%	
01.00	mínimo da referencia	o 100 %-1 adrao de labilea 0 %	
04.07	D () ()	0.4000/	
C1.07	Referencia máxima	0~100% – Padrão de fábrica 100%	
C1.08	Feedback relacionado ao valo	or 0~100%-Padrão de fábrica 100%	
	Máximo da referencia		
C1.09	Ganho proporcional (P)	0~10000 – Padrão de fábrica 2000	
01.00	Carmo proporcional (i)	o record i daras de labilea 2000	
C1.10	Ganho integral (I)	0~10000 – Padrão de fábrica 100	
C1.11	Ganho diferencial (D)	0~10000 – Padrão de fábrica 100	
	(-)		
04.45		0.50.51.51.51	
C1.12	Tempo do ciclo	0~50s – Padrão de fábrica 0.1s	
C1.13	Saída do filtro	0~10s – Padrão de fábrica 0.05s	
04.44	Linette de como	0.000/ D-d-3	
C1.14	Limite de erro	0~20% - Padrão de fábrica 0.1%	

Seleção de canal feedback 0~6 - Padrão de fábrica 0

C1.02

C1.15	Resposta do regulador	0~1 - Padrão de fábrica 0
0: Positivo 1: Negativo)	

C1.16	Método de ação do regulador	0.1~25s - Padrão de fábrica 2.0s		
0: O controle PID permanece ativo quando a frequência for maior que a frequência mínima e menor que a frequência máxima. 1: O controle sempre permanece ativo				
04.47		00011- D-4-7- 4- (41-4 011-		

C1.17	Frequência do circuito fechado (pré definida)	0~300Hz- Padrão de fábrica 0Hz
C1.18	Tempo da frequência em malha fechada	0~3600s - Padrão de fábrica 0s
C1.19	Presset circuito referencia 1	-10~10v -Padrão de fábrica 0
C1.20	Presset circuito referencia 2	-10~10v -Padrão de fábrica 0
C1.21	Presset circuito referencia 3	-10~10v -Padrão de fábrica 0
C1.22	Presset circuito referencia 4	-10~10v -Padrão de fábrica 0
C1.23	Presset circuito referencia 5	-10~10v -Padrão de fábrica 0
C1.24	Presset circuito referencia 6	-10~10v -Padrão de fábrica 0
C1.25	Presset circuito referencia 7	-10~10v -Padrão de fábrica 0
C1.26	Presset circuito referencia 8	-10~10v -Padrão de fábrica 0
C1.27	Presset circuito referencia 9	-10~10v -Padrão de fábrica 0

C1.28	Presset circuito referencia 10	-10~10v - Padrão de fábrica 0
C1.29	Presset circuito referencia 11	-10~10v - Padrão de fábrica 0
C1.30	Presset circuito referencia 12	-10~10v - Padrão de fábrica 0
C1.31	Presset circuito referencia 13	-10~10v - Padrão de fábrica 0
C1.32	Presset circuito referencia 14	-10~10v - Padrão de fábrica 0
C1.33	Presset circuito referencia 15	-10~10v - Padrão de fábrica 0
Para utilizar ~A6.06	r estes pressets de frequência	a consulte os parâmetros A6.00

	Seleção de operação inversa do circuito fechado	0 ~ 1 - Padrão de fábrica 0

0: A saída é negativa e o inversor tende a trabalhar em frequência mais próxima a mínima
1: A saída é negativa e o inversor tende a trabalhar em frequência mais próxima a máxima

C1.35	Função de inatividade	0~1 - Padrão de fábrica 0
0: Desativada 1: Ativada		

C1.36	Nível inicio da inatividade do controle	0~100% - Padrão de fábrica 50%
C1.37	Tempo de inatividade do controle	0 ~ 6000s - Padrão de fábrica 30s
C1.38	Nível saída da inatividade do controle	0~100% - Padrão de fábrica 50%

Grupo D0 – Monitoramento

D0.00	Referencia de frequência principal	-300~300Hz	
D0.01	Referencia de frequência Auxiliar	-300~300Hz	
D0.02	Preset de frequência	-300~300Hz	
D0.03	Frequência depois da aceleração /de	esaceleração	-300~300Hz
D0.04	Frequência de saída	-300~300Hz	
D0.05			
D0.05	Voltagem de saída	0~480v	
D0.06	Saída de corrente	0~3xle	
D0.00	Salua de Corrente	U-SXIE	
D0.07	Torque	-300~300%	
	'		
D0.08	Corrente do fluxo magnético	0~100%	
D0.09	Potência do motor	0~200%	
D0.10	Frequência estimada no motor	-300~300Hz	
		1	
D0.11	Frequência atual no motor	-300~300Hz	
D0.12	Tensão no barramento DC	0~800V	

D0.13	Status	0~FFFh
Bit4: Rampa Bit5: Operar Bit6: Pré-cor Bit7: Ajuste Bit8: Limite of Bit10: Limite Bit11: Limite Bit11: Limite Bit12: Invers Bit13: Contro	vanti-horário ncia 0 de aceleração de desaceleração do em rotação constante nutação de corrente de voltagem no link DC de torque de Velocidade or em erro ole de velocidade Ativo ole de Torque ativo	

D0.14	Status dos terminais de entrada	0~FFh
Bit0: Termina Bit1: Termina Bit2: Termina Bit3: Termina Bit4: Termina Bit5: Termina Bit6: Termina	al X2 al X3 al X4 al X5 al X6	

D0.15	Status dos terminais de saída	0~Fh
Bit0: Termina Bit1: Reserv Bit2: Rele1 Bit3: Reserv Bit4: Termina	ado ado	

D0.16	Status entrada analogica 1	-10~10v
D0.17	Status entrada analogica 2	-10~10v
D0.18	Reservado	

D0.19	Valor em % Analógica 1	-100~110%
D0.20	Valor em % Analógica 2	-100~110%
D0 04	December	
D0.21	Reservado	
D0.22	Saída analogica1	0~100%
	1	
D0.23	Saída analogica2	0~100%
D0.24	Referencia PID	-100~100%
D0.05	Foodback DID	400 4000/
D0.25	Feedback PID	-100~100%
D0.26	Erro PID	-100~100%
	-	
D0.27	Saída processo PID	-100~100%
D0.28	Temperatura do dissipador 1	0~150 °C
D0.29	Tomporatura de discipador 2	0~150 °C
D0.29	Temperatura do dissipador 2	0~150 C
D0.30	Total de horas ligado	0~65535Hrs
	-	
D0.31	Total de horas trabalhadas	0~65535Hrs
D0.32	Total de horas com o ventilador ligad	0~65535Hrs
D0.33	Torque total de saída	-300~300%
D0.33	Torque total de Salda	-500 500 /6
D0.34	Referencia de torque	-300~300%

Grupo D1 – Ultimos erros ocorridos

D1.00	Memória de erro 1	-10~10v – Padrão de fabrica 0
O: Sem nenhum erro salvo 1: Sobre corrente na rampa de aceleração 2: Sobre corrente na rampa de desaceleração 3: Sobre corrente em velocidade constante 4: Sobre voltagem na rampa de aceleração 5: Sobre voltagem na rampa de desaceleração 6: Sobre voltagem em velocidade constante 7: Sobre voltagem de alimentação 8: Falta de fase (entrada de alimentação)		
9: Falta 10: Prote 11: Dissip 12: Dissip 13: Sobre 14: Sobre 15: Falha 16: Falha 17: RS23 18: Conta 19: Erro r 20,21,22:	de fase (cabo do motor rompioção do IGBT pador de calor do IGBT sobre a pador de calor do retificador so pador de calor do retificador so pador de calor do retificador so pador de carga no inversor pador de carga no motor de externa de ma EEPROM 12/RS485 erro pador interno com defeito no circuito detector de corrente Reservado	do ou motor com defeito) aquecido obre aquecido
24: Erro a 25,26: Re	ao copiar parâmetros ao efetuar o auto tuning eservado no resistor de frenagem	

D1.01	Erro na tensão do link DC	0~999V
D1.02	Corrente salva na ultima falha ocorrida	0~999A
D1.03	Frequência salva na ultima falha ocorrida	0~300Hz
		•
D1.04	Status salvo na ultima falha ocorrida	0~FFFFh
D1.05	Memória de erro 2	0~50
D1.06	Memória de erro 3	0~50

Grupo D2 – Identificação de produto

D2.00	Numero de serie	0~FFFF
D2.01	Versão do software	0~99
D2.02	Número da Versão	0~9999
D2.03	Potencia nominal do inversor	0~999kva
D2.04	Voltagem nominal do inversor	0~999V
D2.05	Corrente nominal do inversor	0~999A

Grupo U0 – Senha de fábrica

U0.0 Senha de fabrica - Reservado	
-----------------------------------	--



Rua Selesta Fronza, 430, Bairro Taboão 89160-540 - Rio do Sul - Santa Catarina - Brasil Fones: (47) 3521 2986 - (47) 3521 2222 Email/Skype: sibratec@sibratec.ind.br