

Modulo I/O supplementare per SMVector Manuale d'uso e installazione

# Osservazioni su queste istruzioni

Questa documentazione è applicabile al Modulo I/O supplementare (opzionale) per l'inverter SMVector e deve essere usata in combinazione con il manuale delle Istruzioni per l'uso SMVector (Documento SV01) fornito in dotazione con l'azionamento. Si raccomanda di leggere interamente e a fondo i documenti di cui sopra perché contengono importanti informazioni tecniche e descrivono le modalità di installazione e di uso corretto dell'azionamento.



#### **NOTA**

Per usare il Modulo I/O con gli azionamenti SMVector di potenza compresa tra 0,33 e 10 HP (0,25 - 7,5 kW) è necessario che l'azionamento sia dotato di software aggiornato alla versione 3.0 o superiore. La versione del software è indicata nel parametro di diagnostica P501 dell'azionamento SMVector. Per usare le opzioni del Modulo I/O il valore indicato nel parametro P501 deve essere 3.00 o superiore.

Gli azionamenti SMVector di potenza pari o superiore a 15 HP (11,0 kW) supportano tutte le opzioni I/O disponibili e pertanto, per tali dispositivi non è necessario verificare il valore del parametro P501.

#### © 2008 Lenze AC Tech Corporation

Nessuna parte di questa documentazione può essere riprodotta o trasmessa a terzi senza l'esplicita autorizzazione scritta di Lenze AC Tech Corporation. Tutte le informazioni fornite in questa documentazione sono state attentamente selezionate e controllate per quanto riguarda la conformità all'hardware e al software descritto. Non sono tuttavia da escludere discrepanze. Lenze AC Tech non si assume alcuna responsabilità per eventuali danni che potrebbero essere causati. Tutte le necessarie correzioni saranno implementate nelle seguenti edizioni.

# Indice



| 1 | Inform   | azioni di s       | sicurezza                           | 1 |  |  |  |  |
|---|----------|-------------------|-------------------------------------|---|--|--|--|--|
|   | 1.1      | Messag            | gi di avvertenza, attenzione e note | 1 |  |  |  |  |
|   |          | 1.1.1             | Generale                            | 1 |  |  |  |  |
|   |          | 1.1.2             | Applicazione                        | 1 |  |  |  |  |
|   |          | 1.1.3             | Installazione                       | 1 |  |  |  |  |
|   |          | 1.1.4             | Collegamenti elettrici              | 2 |  |  |  |  |
|   |          | 1.1.5             | Funzionamento                       | 2 |  |  |  |  |
| 2 | Introdu  | ızione            |                                     | 3 |  |  |  |  |
|   | 2.1      | Presenta          | azione del modulo                   | 3 |  |  |  |  |
|   | 2.2      | Caratter          | ristiche tecniche del modulo        | 3 |  |  |  |  |
|   | 2.3      | Etichette         | e di identificazione del modulo     | 3 |  |  |  |  |
| 3 | Installa | azione            |                                     | 4 |  |  |  |  |
|   | 3.1      | Installaz         | zione meccanica                     | 4 |  |  |  |  |
|   | 3.2      | Morsetti          | iera del modulo                     | 5 |  |  |  |  |
|   | 3.3      | Installaz         | zione elettrica                     | 6 |  |  |  |  |
|   |          | 3.3.1             | Descrizione dei morsetti            | 6 |  |  |  |  |
|   |          | 3.3.2             | Cablaggio del modulo                | 6 |  |  |  |  |
| 4 | Messa    | in servizi        | 0                                   | 7 |  |  |  |  |
|   | 4.1      | Paramet           | tri di rete (P400)                  | 7 |  |  |  |  |
|   | 4.2      | Paramet           | tri del Modulo I/O supplementare    | 8 |  |  |  |  |
|   | 4.3      | Visualizzazione10 |                                     |   |  |  |  |  |



## Informazioni di sicurezza



## 1 Informazioni di sicurezza

## 1.1 Messaggi di avvertenza, attenzione e note

### 1.1.1 Generale

Alcuni regolatori Lenze (inverter, servo-inverter, azionamenti in CC) durante il funzionamento possono presentare parti sotto tensione o parti in movimento e in rotazione. Alcune parti possono essere roventi.

La rimozione non autorizzata della necessaria copertura, l'utilizzo, l'installazione o la messa in esercizio errati, generano rischi per gravi danni a cose e/o persone.

Tutte le operazioni che riguardano il trasporto, l'installazione e la messa in servizio, come pure la manutenzione, devono essere eseguite da personale qualificato e competente (è necessario rispettare le norme IEC 364 e CENELEC HD 384 o DIN VDE 0100 e IEC report 664 o DIN VDE0110 e le normative nazionali in materia di prevenzione degli infortuni).

Secondo queste normative sulla sicurezza, il personale qualificato e competente è costituito da soggetti che conoscono tutti gli aspetti d'installazione, di montaggio, di messa in servizio e di funzionamento del prodotto e che hanno le qualifiche professionali necessarie per la propria professione.

### 1.1.2 Applicazione

Gli azionamenti sono componenti progettati per l'installazione in sistemi o macchinari elettrici. Non vanno utilizzati in applicazioni domestiche Essi vanno utilizzati solo per scopi professionali e commerciali secondo EN 61000-3-2. La documentazione include informazioni sulla conformità con EN 61000-3-2.

Installando gli azionamenti all'interno di macchinari, la messa in servizio (ovvero l'avvio di un'operazione indicata) è vietata salvo che il macchinario sia del tutto conforme alla Direttiva 2006/42/EC (Direttiva macchine); è necessario osservare anche la normativa EN 60204.

La messa in servizio (ovvero l'avvio di un'operazione indicata) è consentita solo in caso di conformità alla direttiva EMC (2004/108/EC).

Gli azionamenti soddisfano i requisiti della Direttiva Bassa Tensione 2006/95/EC. Gli standard armonizzati delle serie EN 50178/DIN VDE 0160 si applicano ai regolatori.

La disponibilità dei regolatori è limitata secondo EN 61800-3. Questi prodotti possono causare interferenze radio nelle zone residenziali. In questo caso può essere necessario adottare provvedimenti speciali.

#### 1.1.3 Installazione

Maneggiare correttamente il dispositivo ed evitare sollecitazioni meccaniche eccessive. Non piegare i componenti e non variare le distanze di isolamento durante il trasporto o la manipolazione. Non toccare i componenti elettronici e i contatti.

I regolatori contengono componenti sensibili alle cariche elettrostatiche, i quali possono essere facilmente danneggiati da una manipolazione non appropriata. Non danneggiare o rovinare i componenti elettrici perché ciò può mettere in pericolo l'incolumità personale!

1





## Informazioni di sicurezza

### 1.1.4 Collegamenti elettrici

Operando su azionamenti sotto tensione, è necessario osservare le norme nazionali applicabili in tema di prevenzione degli infortuni (ad es. VBG 4).

L'installazione elettrica va eseguita secondo le norme appropriate (ad es. sezione dei cavi, fusibili, collegamento PE). È possibile ottenere ulteriori informazioni dalla documentazione che contiene dati sull'installazione in conformità con alle norme EMC (schermatura, messa a terra, filtri e cavi). Queste indicazioni vanno rispettate anche nel caso di regolatori marcati CE.

Il produttore dell'impianto o del macchinario è responsabile per l'osservanza dei valori limite obbligatori richiesti dalla normativa EMC.

#### 1.1.5 Funzionamento

I sistemi che includono i regolatori devono essere muniti di ulteriori dispositivi di sorveglianza e protezione secondo gli standard corrispondenti (ad es. apparecchiature tecniche, norme per la prevenzione degli infortuni, ecc.). È possibile adattare il regolatore alle proprie necessità secondo quanto descritto nella documentazione.



#### PERICOLO!

- Dopo aver scollegato l'azionamento dalla tensione di alimentazione, è necessario attendere un certo tempo prima di toccare i componenti sotto tensione e i collegamenti dell'alimentazione, poiché i condensatori possono essere ancora carichi. Osservare le indicazioni riportate sul regolatore.
- Non fornire potenza d'ingresso a ciclo continuo al regolatore per più di una volta ogni tre minuti.
- Chiudere le protezioni e le ante dei quadri durante il funzionamento del dispositivo.



#### ATTENZIONE!

Il controllo di rete consente l'avvio e l'arresto automatico dell'inverter. La progettazione del sistema deve includere adeguate protezioni per evitare l'accesso del personale alle parti in movimento quando il sistema di azionamento è sotto tensione.

Tabella 1: Pittogrammi utilizzati in queste istruzioni

| Pittogramma | Espressione di avvertimento | Espressione di avvertimento   | Conseguenze se ignorata  |
|-------------|-----------------------------|---|--|
| <b>A</b>    | PERICOLO!                   | Pericolo di danni alle persone<br>dovuti a tensione elettrica<br>pericolosa | Segnala un pericolo imminente, che può provocare morte o gravi lesioni se non vengono osservate le necessariemisure precauzionali. |
| <u></u>     | ATTENZIONE!                 | Pericolo imminente o potenziale<br>per le persone                           | Morte o lesioni  |
| STOP        | STOP!                       | Possibili danni alle<br>apparecchiature                                     | Danni all'azionamento o alle apparecchiature circostanti   |
| i           | NOTA                        | Suggerimento utile: se<br>osservato, faciliterà l'uso<br>dell'azionamento   |  |



## Introduzione



## 2 Introduzione

Questo manuale contiene informazioni specifiche per l'installazione e l'uso del Modulo I/O supplementare per la serie di inverter SMVector. Il manuale è un documento supplementare e non sostituisce le istruzioni standard di uso e funzionamento dell'Invertitore di frequenza SMVector (documento numero SV01).

Questo documento presuppone che il lettore abbia una conoscenza pratica della serie di invertitori di frequenza standard SMVector e che ne conosca a fondo sia le modalità di programmazione che di funzionamento. Per ulteriori informazioni consultare le Istruzioni per l'uso dell'Invertitore di frequenza SMVector (SV01).

### 2.1 Presentazione del modulo

Il Modulo I/O supplementare è disponibile in due configurazioni (ESVZALO, ESVZAL1) per l'uso con la serie di invertitori di frequenza SMVector. I moduli sono stati progettati per ampliare le funzioni di I/O standard disponibili negli inverter SMVector.

Il Modulo I/O si installa all'interno del coperchio della morsettiera dell'inverter SMVector. Ciò semplifica l'installazione sul campo senza incrementare le dimensioni globali dell'inverter SMVector.

Gli inverter SMVector che sono dotati di Modulo I/O supplementare non avranno più la capacità di montare anche un modulo di comunicazione opzionale.

### 2.2 Caratteristiche tecniche del modulo

- P/N ESVZALO: 1 uscita relè (form C) programmabile.
- P/N ESVZAL1: 1 uscita relè (form C) programmabile e 2 ingressi digitali programmabili.

### 2.3 Etichette di identificazione del modulo

La Figura 1 illustra le etichette sul Modulo I/O supplementare per SMVector. Il Modulo I/O supplementare per inverter SMVector si può identificare mediante:

- Etichetta posta sulla parete laterale del modulo.
- Numero di pezzo (ESVZALx) indicato sull'etichetta del modulo.

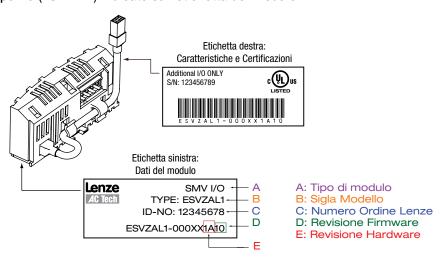


Figura 1: Etichette Modulo I/O supplementare



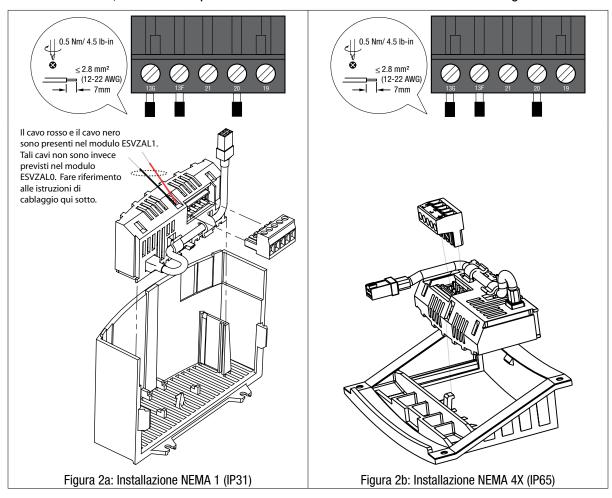


## Installazione

## 3 Installazione

### 3.1 Installazione meccanica

- Per ragioni di sicurezza accertarsi sempre che l'alimentazione in c.a. sia stata scollegata prima di aprire il coperchio della morsettiera.
- Inserire il Modulo I/O supplementare sulle guide del coperchio della morsettiera. Quando il modulo farà "clic" si sarà agganciato saldamente in posizione, come illustrato nella Figura 2.
- 3. Collegare i cavi al connettore fornito e inserirlo nel modulo opzionale.
- 4. Riallineare il coperchio alla morsettiera per il rimontaggio, collegare il connettore ombelicale del modulo all'azionamento, chiudere il coperchio e fissarlo saldamente come illustrato nella Figura 3.



Il modulo I/O opzionale ESVZAL1 contiene 1 cavo rosso e 1 cavo nero che devono essere collegati nella morsettiera standard dell'inverter SMVector.

Collegare il cavo nero al terminale #2. Collegare il cavo rosso al terminale #11.

Fare riferimento al diagramma qui a fianco.

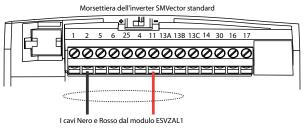


Figura 2c: Cablaggio del Modulo I/O ESVZAL1



# Installazione



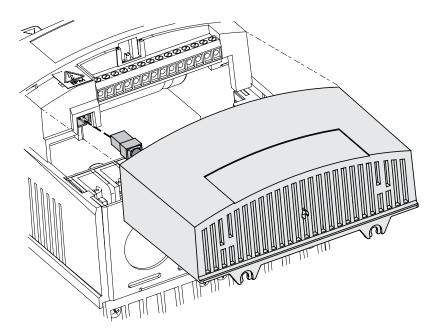


Figura 3: Rimontaggio del coperchio della morsettiera

## 3.2 Morsettiera del modulo

La Tabella 2 identifica ciascun terminale e ne descrive la funzione. La Figura 4 illustra il connettore a 5 poli da 5mm del Modulo I/O supplementare.

Tabella 2: Terminali del Modulo I/O supplementare

| Terminali | Funzione             | Descrizione                 |
|-----------|----------------------|-----------------------------|
| 19        | Contatto relè N.O.   |                             |
| 20        | Contatto comune relè |                             |
| 21        | Contatto relè N.C.   |                             |
| 13F       | Ingresso digitale    | Disponibile solo su ESVZAL1 |
| 13G       | Ingresso digitale    | Disponibile solo su ESVZAL1 |

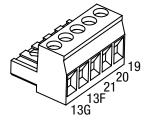


Figura 4: Connettore del Modulo I/O supplementare





## Installazione

### 3.3 Installazione elettrica

### 3.3.1 Descrizione dei morsetti

La Tabella 3 contiene le caratteristiche tecniche di ciascun terminale e descrive i parametri associati.

Tabella 3: Caratteristiche tecniche Modulo I/O supplementare

| Terminali | Funzione             | Descrizione   |  |  |  |
|-----------|----------------------|---|--|--|--|
| 19        | Contatto relè N.O.   | Uscita relè configurabile con P441, P144<br>AC 250 V / 3 A 17 CC 24 V / 2 A 240 V / 0.22 A, non induttiva   |  |  |  |
| 20        | Contatto comune relè | 7 0 230 V / 3 A 17 00 24 V / 2 A 240 V / 0.22 A, 11011 IIIuutuva  |  |  |  |
| 21        | Contatto relè N.C.   |   |  |  |  |
| 13F       | Ingresso digitale    | 13F configurabile con P426 13G configurabile con P427 Impedenza ingresso = 4,3 kohm   |  |  |  |
| 13G       | Ingresso digitale    | Il Livello di Asserzione dei Terminali 13F e 13G corrisponderà al Livello di Asserzione degli ingressi digitali dell'inverter SMVector standard 13A, 13B, 13C, ecc  Fare riferimento alla descrizione di P120 e Terminale #4 nelle Istruzioni per l'uso dell'Invertitore di frequenza SMVector (SV01) |  |  |  |



#### NOTA

#### Per il modulo ESVZALO:

I terminali di controllo e di comunicazione forniscono un isolamento rinforzato quando l'azionamento é collegato a un sistema di potenza fino a 300V tra la fase e la terra (PPE) e la tensione applicata ai Terminali 19, 20 e 21 é minore di 250Vca tra la fase e la terra (PPE)

#### Per il modulo ESVZAL1:

I terminali di controllo e di comunicazione forniscono un isolamento rinforzato quando l'azionamento é collegato a un sistema di potenza fino a 300V tra la fase e la terra (PPE) e la tensione applicata ai Terminali 19, 20 e 21 é minore di 150Vca tra la fase e la terra (PPE)

I terminali di controllo e di comunicazione forniscono un isolamento di base quando l'azionamento é collegato a un sistema di potenza fino a 300V tra la fase e la terra (PPE) e la tensione applicata ai Terminali 19, 20 e 21 é minore di 250Vca tra la fase e la terra (PPE).

### 3.3.2 Cablaggio del modulo

La Figura 5 illustra il cablaggio dei moduli ESVZALO ed ESVZAL1.

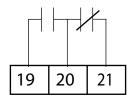


Figura 5a: ESVZALO

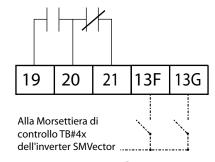


Figura 5b: ESVZAL1



6

### NOTA

Per l'asserzione dei terminali 13F e 13G con fonti di alimentazione esterne fare riferimento dalla sezione 3.2.3 delle Istruzioni per l'uso dell'inverter SMVector (SV01)



# Messa in servizio



# 4 Messa in servizio

# 4.1 Parametri di rete (P400)

| Codice       |                        | Impostazioni possibili       |   |   |
|--------------|------------------------|------------------------------|---|---|
| N. Nome      |                        | Valore predefinito Selezione |   | IMPORTANTE  |
|              | Protocollo di rete     | predefinito                  | 0 Non attivo  | L'impostazione di questo parametro dipende  |
| P400         | Trotocollo di rete     |                              | 1 Tastierino remoto                                       | dalla rete o dal modulo I/O installato.   |
|              |                        |                              | 2 Modbus RTU  |   |
|              |                        |                              | 3 CANopen   |   |
|              |                        |                              | 4 DeviceNet   |   |
|              |                        |                              | 5 Ethernet  |   |
|              |                        |                              | 6 Profibus  |   |
|              |                        |                              | 7 Lecom-B   |   |
|              |                        |                              | 8 Modulo I/O  |   |
| <b>DUD</b> 1 | Revisione Modulo       | 0                            | Nessun modulo installato                                  | formato: 0xAABC; La lettura del display è: AA.B.C   |
| P40 I        | nevisione iviouulo     | 0                            | 1 Basic I/O (0x0100, 1.0.0)                               | in cui  |
|              |                        |                              | 2 RS485/Tastierino remoto (0x0200, 2.0.0)                 | AA = II tipo di modulo  |
|              |                        |                              | 3 CANopen (0x0300, 3.0.0)                                 | B = principali revisione del modulo   |
|              |                        |                              | 11 PROFIBUS (0x1100, 11.0.0)                              | C = minore revisione del modulo   |
|              |                        |                              | 12 Ethernet (0x1200, 12.0.0)                              |   |
| P402         | Stato del modulo       | 0                            | 0 Non inizializzato                                       |   |
| PTUE         | State del modulo       | 0                            | Normalization     Inizializzazione: da Modulo a EPM       |   |
|              |                        |                              | 2 Inizializzazione: da Modulo a El M                      |   |
|              |                        |                              | 3 Online  |   |
|              |                        |                              | 4 Errore di inizializzazione fallita                      |   |
|              |                        |                              | 5 Errore di time-out                                      |   |
|              |                        |                              | 6 Inizializzazione fallita                                | Il tipo di modulo non corrisponde P401  |
|              |                        |                              | 7 Errore di inizializzazione                              | La selezione del protocollo non corrisponde P400  |
| P403         | Ripristina Modulo      | 0                            | Nessuna azione  | Riporta i parametri del modulo 401499 ai  |
| נטו י        | Thiprodula Modulo      |                              | Resetta i valori predefiniti dei parametri<br>del modulo. | valori predefiniti indicati in questo manuale.  |
| P404         | Azione di time-out del | 0                            | Nessun guasto   | Azione da effettuarsi in caso di un time-out di   |
| , 101        | modulo                 |                              | 1 ARRESTO (vedi P111)                                     | Modulo/Azionamento.   |
|              |                        |                              | 2 Arresto rapido  | Il Time-out è fissato a 200ms.  |
|              |                        |                              | 3 Guasto (F_ntF)  | La selezione 1 (ARRESTO) da effettuarsi in base al metodo selezionato in P111                           |
| P405         | Guasto di rete         |                              | Nessun guasto   | ai metodo selezionato in FTTT   |
| בטריז        | duasto di Tete         |                              | 1 F.nF1   | Modalità di rete Idle   |
|              |                        |                              | 2 F.nF2   | Perdita di Ethernet connessione I / 0   |
|              |                        |                              | 3 F.nF3   | Guasto di rete  |
|              |                        |                              | 4 F.nF4   | Esplicito messaggio di timeout  |
|              |                        |                              | 5 F.nF5   | timeout di rete globale   |
|              |                        |                              | 6 F.nF6   | timeout di rete giobale timeout generale esplicito  |
|              |                        |                              | 7 F.nF7   | timeout di I / 0 messaggio generale   |
| P406         | Proprietario           |                              |   | Riservato al costruttore  |
| Р407 Р499    |                        | Parametri                    | Specifici del Modulo                                      | Fare riferimento alle comunicazioni specifico riferimento alla rete di guida o modulo I / 0 installati. |



#### NOTA

Impostare P400 = 8 per l'unità SMVector di comunicare con l'I / 0 del modulo.

7





## Messa in servizio

## 4.2 Parametri del Modulo I/O supplementare

Oltre ai parametri illustrati nelle Istruzioni per l'uso del Modulo I/O supplementare per SMVector (SV01), l'installazione del Modulo I/O supplementare consente di accedere a ulteriori parametri esclusivi al Modulo I/O supplementare. La tabella 4 elenca questi parametri supplementari.

Tabella 4: Parametri del Modulo I/O supplementare

| Codice |                             | Impostazioni possibili |                 | i possibili                  | IMPORTANTE   |
|--------|-----------------------------|------------------------|-----------------|------------------------------|--|
| N.     | Nome                        | Lenze                  | Lenze Selezione |                              | IMPORTANTE   |
| P426   | Funzione ingresso           | 0                      | 0               | Nessuno                      | Disattiva ingresso   |
|        | TB-13F                      |                        | 1               | Riferimento AUTO: 0-10 Vcc   | Per la modalità di frequenza, vedi P160P161,   |
| P427   | Funzione ingresso<br>TB-13G |                        | 2               | Riferimento AUTO: 4-20 mA    | Per la modalità PID vedi P204P205,<br>Per la modalità Coppia vettoriale vedi P330  |
|        |                             |                        | Rise            | ervato                       |  |
|        |                             |                        | 4               | Riferimento AUTO: MOP Su     | <ul> <li>Normalmente aperto: Chiudere l'ingresso o aumentare o<br/>diminuire velocità, setpoint PID o setpoint coppia.</li> </ul>  |
|        |                             |                        | 5               | Riferimento AUTO: MOP Giù    | MOP Su non è attivo in posizione STOP  |
|        |                             |                        | 6               | Riferimento AUTO: Tastierino |  |
|        |                             |                        | 7               | Riferimento AUTO: Rete       |  |
|        |                             |                        | 8               | Selezione controllo          | Usare quando P100 = 4, 5 per passare dal controllo mediante Morsettiera al controllo mediante Tastierino locale o remoto.  |
|        |                             |                        | 9               | Abilita rete                 | Richiesto per avviare l'azionamento attraverso la rete.  |
|        |                             |                        | 10              | Rotazione in senso inverso   | Aperto = Avanti Chiuso = Indietro  |
|        |                             |                        | 11              | Avvio in avanti              | Vedi le note per il relativo circuito  |
|        |                             |                        | 12              | Avvio all'indietro           | vedi le note per il relativo circuito  |
|        |                             |                        | 13              | Marcia in avanti             | Vedi le note per il relativo circuito  |
|        |                             |                        | 14              | Marcia all'indietro          | vour to note per il relativo circuito  |
|        |                             |                        | 15              | Jog in avanti                | Velocità Jog in avanti = P134  |
|        |                             |                        | 16              | Jog all'indietro             | Velocità Jog all'indietro = P135  Attivo anche se P112 = 0   |
|        |                             |                        | 17              | Accel/Decel #2               | Fare riferimento ai parametri P125, P126   |
|        |                             |                        | 18              | Freno CC                     | Fare riferimento al P174; chiude l'ingresso per disattivare P175   |
|        |                             |                        | 19              | Arresto a rampa ausiliario   | Normalmente chiuso: L'apertura dell'ingresso effettuerà l'arresto a rampa dell'azionamento secondo il valore di P127, anche se P111 è impostato su Libero (Coast) (0 o 1). |
|        |                             | 1                      | 20              | Cancella guasto              | Chiudere per resettare il guasto   |
|        |                             |                        | 21              | Guasto esterno F_EF          | Circuito normalmente chiuso; aprire per far scattare   |
| l      |                             |                        | 22              | Guasto esterno inverso F_EF  | Circuito normalmente aperto; Chiudere per far scattare   |

#### <u>/!\</u>

#### ATTENZIONE!

Jog disattiva tutti i comandi di STOP! Per arrestare l'azionamento in modalità Jog, occorre disattivare l'ingresso Jog o provocare una condizione di guasto.



#### NOTA

- Quando l'ingresso è attivato, le impostazioni 1...7 hanno la priorità su P101.
- Quando TB-13A TB-13D; TB-13F e TB-13G sono configurati per qualsiasi Riferimento automatico (Auto Reference) a parte MOP, TB-13G ha la
  priorità su TB-13F, TB-13F ha la priorità su TB-13D, TB-13D ha la priorità su TB-13C, TB-13C ha la priorità su TB-13B e TB-13B ha la priorità su
  TB-13A. Qualsiasi altro Riferimento automatico avrà la priorità su MOP.
- Le impostazioni 10...14 sono valide solo in modalità Morsettiera (P100 = 1, 4, 5, 6)
- Se Avvio/Marcia/Jog In avanti e Avvio/Marcia/Jog All'indietro sono entrambi attivati, l'azionamento si arresterà (STOP).
- Se l'ingresso Jog è attivato mentre l'azionamento è in funzione, l'azionamento attiverà la modalità Jog; quando l'ingresso Jog è disattivato, l'azionamento si arresterà (STOP)
- Se la posizione del commutatore ALsw (Assertion Level switch) non corrisponde al valore del parametro P120, e se P100 o un altro parametro
  degli ingressi digitali (P121...P124, P426 ... P427) è impostato su un valore diverso da 0, si verificherà un guasto F\_FL
- Nelle seguenti condizioni si avrà un guasto F\_1 L:
  - I valori di TB-13A...TB-13D e TB-13F...TB-13G sono duplicati (ogni valore, a parte 0 e 3, può essere usato una sola volta)
  - Un ingresso può essere impostato su "MOP su" e un altro non è impostato su "MOP giù", o vice-versa.
  - Un ingresso è impostato su 10 e un altro ingresso è impostato su 11...14.
  - Un ingresso è impostato su 11 o 12 e un altro ingresso è impostato su 13 o 14.
- TB-13D e P124 sono presenti solo negli azionamenti da 15HP (11kW) e oltre.







| Codice Ir |                               | Impostazioni possibili |        |  | IMPORTANTE  |  |
|-----------|-------------------------------|------------------------|--------|--|---|--|
| N.        | Nome Lenze Selezione          |                        | ezione | IMPORTANTE   |   |  |
| P44       | Uscita relè<br>TB-19, 20, 21  | 0                      | 0      | Nulla  | Disattiva l'uscita  |  |
|           |                               |                        | 1      | Run  | Si attiva quando l'azionamento è in funzione  |  |
|           |                               |                        | 2      | Inverso  | Si attiva quando la rotazione in senso inverso è attiva   |  |
|           |                               |                        | 3      | Guasto   | Si spegne quando scatta l'azionamento, o quando si stacca la corrente   |  |
|           |                               |                        | 4      | Guasto inverso   | Si attiva quando l'azionamento scatta   |  |
|           |                               |                        | 5      | Blocco per guasto  | P110 = 36: Si spegne se tutti i tentativi di riavvio falliscono   |  |
|           |                               |                        | 6      | A velocità   | Si attiva quando la frequenza d'uscita = frequenza comandata  |  |
|           |                               |                        | 7      | Al di sopra della Velocità Predefinita #6  | Si attiva quando la frequenza d'uscita > P136   |  |
|           |                               |                        | 8      | Limite Corrente  | Si attiva quando la corrente motore = P171  |  |
|           |                               |                        | 9      | Perdita Inseguitore (4-20 mA)  | Si attiva quando il segnale 4-20 mA scende al di sotto di 2 mA  |  |
|           |                               |                        | 10     | Perdita di carico  | Si attiva quando il carico motore scende al di sotto di P145; Fare riferimento anche a P146   |  |
|           |                               |                        | 11     | Controllo Tastierino locale attivo   |   |  |
|           |                               |                        | 12     | Controllo Morsettiera attivo   | Si attiva quando la fonte selezionata è attiva per il controllo   |  |
|           |                               |                        | 13     | Controllo Tastierino remoto attivo   | dell'avvio  |  |
|           |                               |                        | 14     | Controllo Rete attivo  |   |  |
|           |                               |                        | 15     | Riferimento Standard Attivo  | Si attiva quando il riferimento P101 è attivo   |  |
|           |                               |                        | 16     | Riferimento automatico Attivo  | Si attiva quando il Riferimento automatico è attivato attraverso l'ingresso TB-13; fare riferimento ai parametri P121P124   |  |
|           |                               |                        | 17     | Modalità Sleep Attiva  | Fare riferimento ai parametri P240P242  |  |
|           |                               |                        | 18     | Feedback PID < Allarme Min.  | Si attiva quando il segnale di Feedback PID < P214  |  |
|           |                               |                        | 19     | Feedback PID Inverso < Allarme Min.  | Si spegne quando il segnale di Feedback PID < P214  |  |
|           |                               |                        | 20     | Feedback PID > Allarme Max.  | Si attiva quando il segnale di Feedback PID > P215  |  |
|           |                               |                        | 21     | $\label{eq:piperso} \textit{Feedback PID Inverso} > \textit{Allarme Max}.$   | Si spegne quando il segnale di Feedback PID > P215  |  |
|           |                               |                        | 22     | Feedback PID con Intervallo Allarme<br>Min/Max   | Si attiva quando il segnale di Feedback PID è entro l'intervallo di<br>Allarme Min/Max; fare riferimento ai parametri P214, P215  |  |
|           |                               |                        | 23     | Feedback PID fuori dall'Intervallo<br>Allarme Min/Max  | Si attiva quando il segnale di Feedback PID è al di fuori<br>dell'intervallo di Allarme Min/Max; fare riferimento ai parametri<br>P214, P215  |  |
|           |                               |                        |        | 24   | Riservato   |  |
|           |                               |                        | 25     | Rete attivata  | Richiede un azionamento almeno da 15HP (11kW) di potenza.<br>Nessuna funzione per gli azionamenti da 0,33-10HP (0,25kW-7,5kW).  |  |
| P 144     | Inversione Uscita<br>digitale |                        |        | P144         Inverte<br>P441         Inverte<br>P142         Inverte<br>P142         Inverte<br>P140           0         NO         NO         NO           1         NO         NO         SI           2         NO         SI         NO           3         NO         SI         SI           4         SI         NO         NO           5         SI         NO         SI           6         SI         SI         NO           7         SI         SI         SI | Usato per invertire le selezioni per P140, P441 (uscita relè) e P142 (uscita TB-14).  ESEMPIO: Quando P140 = 6 (A VELOCITÀ), il relè si attiva quando la frequenza d'uscita = frequenza comandata. Se P144=1, 3, 5 o 7, P140 sarà invertito (INVERSE AT SPEED) e il relè si attiverà quando la frequenza d'uscita non è uguale alla frequenza di comando. |  |
|           |                               | i                      |        | TA .   | il parametro è impostato su NONE (0) l'uscita sarà messa in tensione  |  |

9





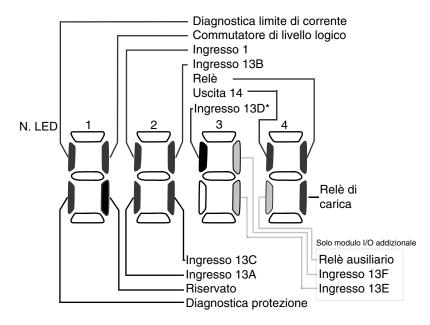
## Messa in servizio

## 4.3 Visualizzazione

Il parametro P530 consente il monitoraggio dei punti dei morsetti di controllo e delle condizioni comuni dell'azionamento:

Un segmento a LED illuminato indica:

- il circuito protettivo è attivo (LED 1)
- il commutatore del livello logico è impostato su High (+)
- il morsetto di ingresso è attivato (LED 2)
- il morsetto di uscita è in tensione (LED 4)
- il relè di carica non è un morsetto; questo segmento si accende quando il relè di carica è eccitato (LED 4).



<sup>\*</sup> Ingresso 13D disponibile solo sui modelli da 15-30 hp (11-22 kW)

Figura 6: Gli indicatori LED di stato



# **Lenze AC Tech Corporation**

630 Douglas Street • Uxbridge MA 01569 • USA Sales: 800-217-9100 •Service: 508-278-9100 www.lenzeamericas.com

ALSV01B-it1