

Guida Rapida Di Avvio



SmartDrive Compact

Inverter SmartDrive Compatti
a coppia fissa e variabile
e velocità variabile
per motori a induzione

Le informazioni contenute nel presente catalogo possono subire variazioni senza preavviso

Index

1. SICUREZZA	2
2. INSTALLAZIONE	3
2.1 INSTALLAZIONE MECCANICA	3
2.2 CABLAGGIO E COLLEGAMENTI	5
2.2.1 Collegamenti di Potenza	5
2.2.2 Collegamenti di Controllo	6
3. I/O DI CONTROLLO	7
4. NAVIGAZIONE & AVVIO	9
4.1 IL MENU PRINCIPALE DI SMARTDRIVE COMPACT	9
4.2 MESSA IN SERVIZIO E GUIDA ALL'AVVIAMENTO	10
4.2.1 Istruzioni per la messa in servizio	10
4.2.2 Guida all'avviamento	10
4.2.3 Test manuale	12
5. MONITOR & PARAMETRI	13
5.1 VALORI MONITOR	13
5.2 PARAMETRI AVVIO RAPIDO	14
5.3 MENU PARAMETRI DI SISTEMA	15
6. CODICI GUASTO	17
7. DATI GENERALI	19

Questa guida descrive i passi essenziali per l'installazione e la messa in servizio dell'inverter SmartDrive Compact.

Prima di effettuare la messa a punto dell'inverter, leggere per intero il manuale d'uso dell'inverter SmartDrive compatto disponibile sul CD fornito con il prodotto o che può essere scaricato dal sito: <http://inverter.ecc.emea.honeywell.com>

1. SICUREZZA



L'INSTALLAZIONE ELETTRICA DEVE ESSERE EFFETTUATA UNICAMENTE DA PERSONALE SPECIALIZZATO!



Questa guida rapida contiene delle avvertenze per la vostra sicurezza personale e per evitare danni accidentali al prodotto o alle apparecchiature ad esso collegate, che sono contrassegnate con i seguenti segnali.

Leggere attentamente queste avvertenze:



I componenti dell'unità di Potenza dell'inverter sono in tensione quando SmartDrive Compact è collegato al potenziale della rete elettrica. Venire in contatto con questa tensione è estremamente pericoloso e può causare la morte o gravi danni.



Quando il SmartDrive Compact è collegato alla rete, i morsetti del motore U, V, W (T1, T2, T3) e i morsetti -/+ dell'eventuale resistenza di frenatura sono sotto tensione, anche se il motore non è in marcia.



I morsetti degli I/O di controllo sono isolati dal potenziale di rete. Tuttavia, le uscite relè possono presentare una tensione di comando pericolosa anche quando il SmartDrive Compact non è collegato alla rete.



La corrente di dispersione a terra degli inverter SmartDrive Compact è superiore a 3,5 mA AC. In conformità alla norma EN61800-5-1, è necessario utilizzare un collegamento di terra rinforzato.

Si veda il Manuale Utente SmartDrive Compact su: www.honeywell.com/support!



Nel caso in cui l'inverter venga utilizzato quale parte di una macchina, spetta al costruttore della macchina dotare la stessa di un interruttore generale (EN 60204-1).



Se SmartDrive Compact viene scollegato dalla rete con il motore in marcia, esso rimane alimentato se il motore viene tenuto energizzato dal processo. In questo caso il motore opera da generatore e restituisce energia all'inverter.



Dopo aver scollegato l'inverter dalla rete di alimentazione, attendere che la ventola si arresti e che i segmenti sul display o i led di stato sul pannello frontale si spengano. Attendere 5 minuti prima di iniziare a lavorare sui collegamenti dell'inverter smartDrive compact.



Il motore può ripartire automaticamente dopo una situazione di guasto se la funzione di riavviamento automatico è stata attivata.

2. INSTALLAZIONE

2.1 INSTALLAZIONE MECCANICA

Productcode	Mechanisch frame	Afmetingen BxHxD [mm]
COMP230-P37-20	MI1	66x157x98
COMP400-P55-20		
COMP400-P75-20		
COMP230-P75-20	MI2	90x195x102
COMP230-1P1-20		
COMP230-1P5-20		
COMP400-1P1-20		
COMP400-1P5-20		
COMP400-2P2-20	MI3	100x251x109
COMP230-2P2-20		
COMP400-3P0-20		
COMP400-4P0-20		
COMP400-5P5-20		

Tabella 1: Categorie meccaniche dell'inverter SmartDrive compatto

E' possibile installare a parete SmartDrive Compact in due modi diversi: o con viti o su guida DIN.

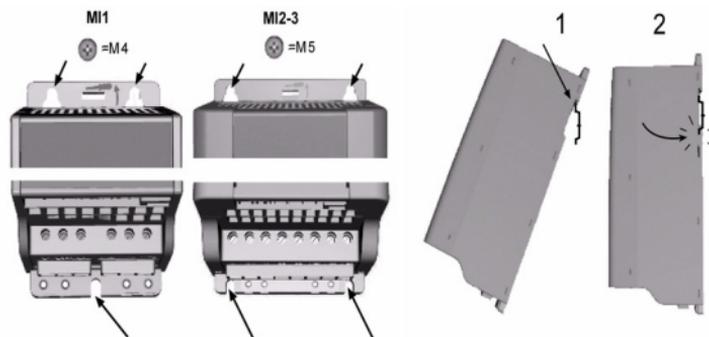


Figura 1: Fissaggio con le viti (sinistra) e montaggio su guida DIN (destra)

NOTA! Si vedano le dimensioni di montaggio sul retro dell'inverter.

Per favorire il raffreddamento, lasciare dello spazio vuoto sopra (100 mm), sotto (50 mm) e ai lati (50 mm) dell'inverter SmartDrive compact! (L'installazione fianco a fianco è consentita solo se la temperatura ambiente è inferiore ai 40 gradi Celsius).

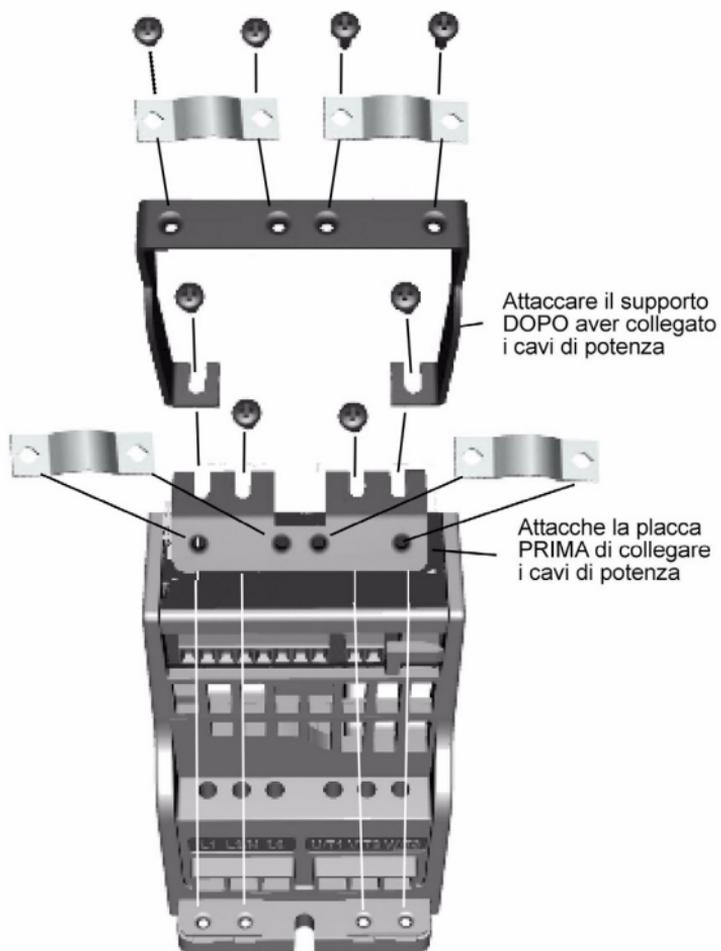


Figura 2: Connessione della placca di messa a terra e del supporto cavi.

2.2 CABLAGGIO E COLLEGAMENTI

2.2.1 Collegamenti di Potenza

Nota! La coppia di serraggio dei cavi di potenza è 0,5 - 0,6 Nm.

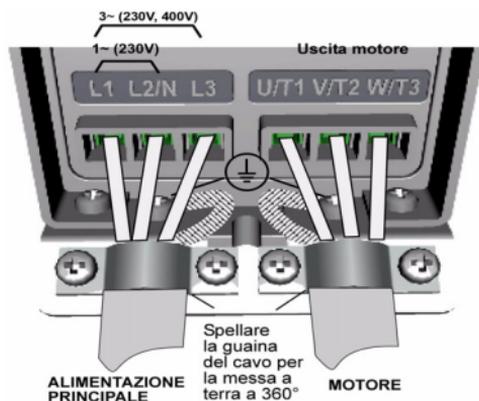


Figura 3: SmartDrive Compact collegamenti di potenza, MI1

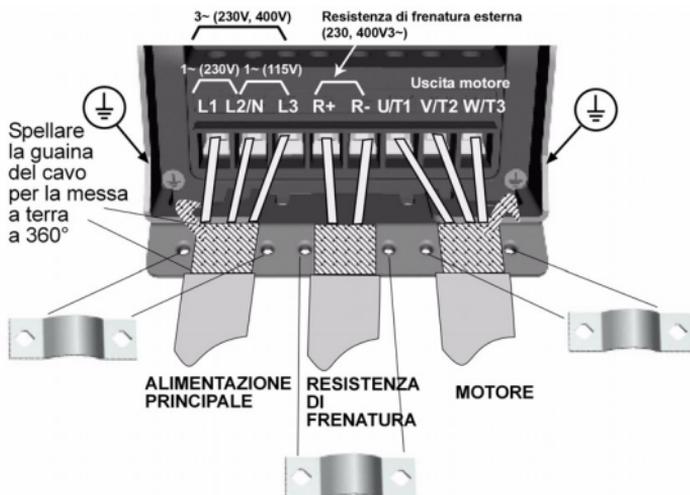


Figura 4: SmartDrive Compact collegamenti di potenza, MI2 - MI3

2.2.2 Collegamenti di Controllo



Figura 5: Aprire il coperchio

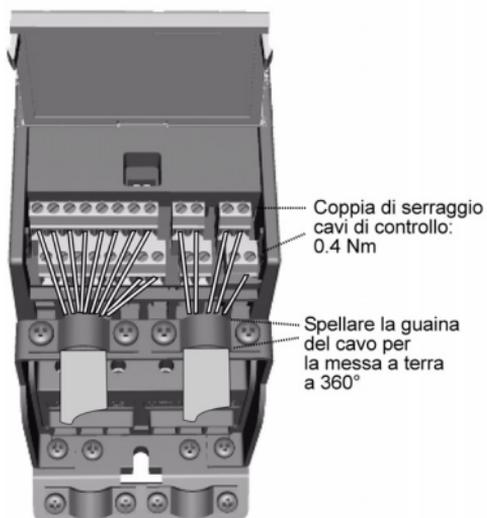
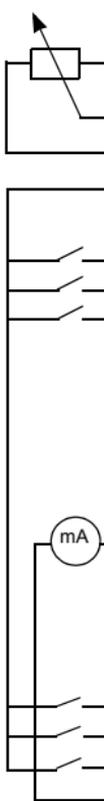


Figura 6: Installare i cavi di controllo. Si veda Tabella 1

3. I/O DI CONTROLLO



Morsetto		Segnale	Default	Descrizione
1	+10Vref	Uscita di tensione per il riferimento		Carico max 10 mA
2	AI1	Ingresso analogico 1	Riferimento di frequenza ^{P)}	0 - +10 V Ri = 200 k Ω (min.)
3	GND	Massa I/O		Terra per riferimento e controlli
6	24Vout	Uscita 24V per gli ingressi digitali		±20 %, max. load 50 mA
7	GND	Massa I/O		Terra per riferimento e controlli
8	DI1	Ingresso digitale 1	Marcia Avanti ^{P)}	0 - +30 V Ri = 12 k Ω min.
9	DI2	Ingresso digitale 2	Marcia Indietro ^{P)}	
10	DI3	Ingresso digitale 3	Vel. preimp. B0 ^{P)}	
A	A	RS485 segnale A	Com. Bus di Campo	Modbus
B	B	RS485 segnale B	Com. Bus di Campo	Modbus
4	AI2	Ingresso analogico 2	Retroazione PI ^{P)}	0(4) - 20 mA, Ri = 200 Ω
5	GND	Massa I/O		Terra per riferimento e controlli
13	GND	Massa I/O		Terra per riferimento e controlli
14	DI4	Ingresso digitale 4	Vel. Preimp. B1 ^{P)}	0 - +30V Ri = 12 k Ω min B1 attivo = Velocità preimpostata 2 (predefinita 15 Hz) B0 e B1 = Velocità preimpostata 3 (predefinita 20 Hz)
15	DI5	Ingresso digitale 5	Rest guasti ^{P)}	0 - +30 V Ri = 12 k Ω min.
16	DI6	Ingresso digitale 6	Disabilita reg. PI ^{P)}	
18	AO	Uscita analogica	Frequenza d'uscita ^{P)}	0(4) - 20 mA, RL = 500 Ω
20	DO	Uscita digitale	Attivo = PRONTO ^{P)}	Open collector, carico max. 48V/50 mA
22	RO 13	Uscita relè 1	Attivo = MARCIA ^{P)}	Capacità max. di commutazione: 250 Vac/2A o 250 Vdc/0,4A
23	RO 14			
24	RO 22	Uscita relè 2	Attivo = GUASTO ^{P)}	Capacità max. di commutazione: 250 Vac/2A o 250 Vdc/0,4A
25	RO 21			
26	RO 24			

Tabella 1: Configurazione e connessioni I/O predefinite

P) = Funzione programmabile, Si veda il Manuale Utente, Parametri

4. NAVIGAZIONE & AVVIO

4.1 IL MENU PRINCIPALE DI SMARTDRIVE COMPACT

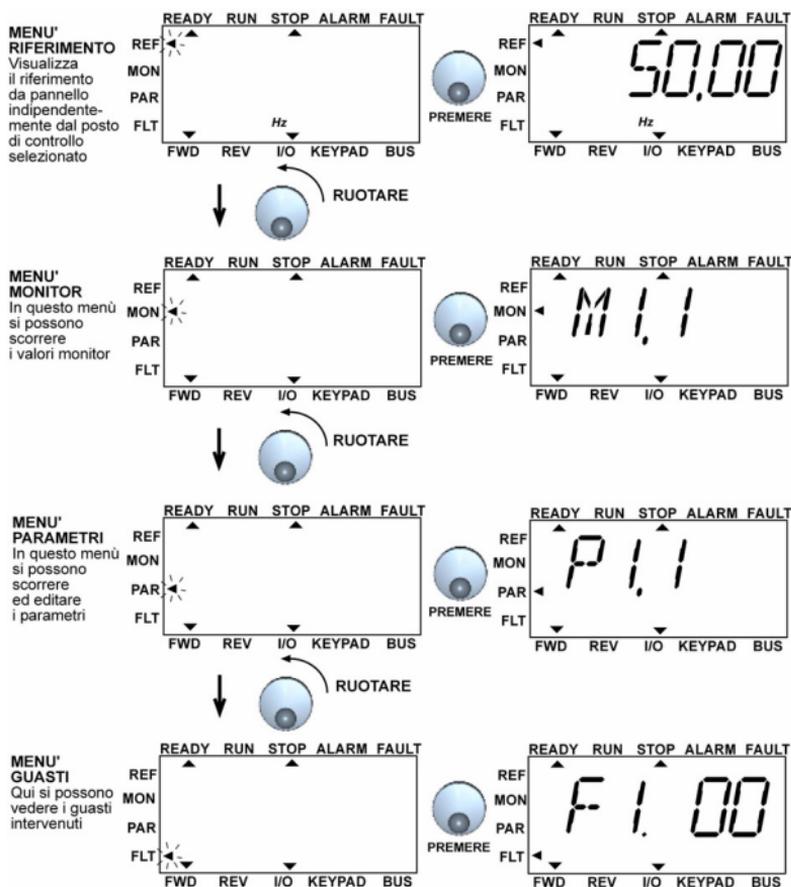


Figura 1: Il menu principale di SmartDrive Compact

Nota! Si può cambiare rapidamente la postazione di controllo attiva da remota a locale e viceversa tenendo premuto il selettore rotante per qualche secondo!

4.2 MESSA IN SERVIZIO E GUIDA ALL'AVVIAMENTO

4.2.1 Istruzioni per la messa in servizio

1. Leggere le istruzioni sulla sicurezza a pagina 2.	6. Attivare la Guida all'Avviamento e impostare i parametri necessari.
2. Verificare la messa a terra e la conformità dei cavi.	7. Eseguire il test di avvio senza motore, si veda il Manuale Utente : http://inverter.ecc.emea.honeywell.com .
3. Verificare la qualità e la quantità dell'aria di raffreddamento.	8. Eseguire i test di avvio senza che il motore sia collegato alla macchina
4. Verificare che tutti gli interruttori di start/stop siano su STOP.	9. Collegare il motore alla macchina e ripetere il test.
5. Connettere l'inverter alla rete elettrica.	10. SmartDrive Compact è adesso pronto per l'uso.

Tabella 1: Istruzioni per la messa in servizio

4.2.2 Guida all'avviamento

La guida all'avviamento di SmartDrive Compact viene attivata alla prima accensione. La guida può essere attivata successivamente premendo il pulsante di STOP per 5 secondi. Le figure che seguono illustrano la procedura.

NOTA! Attivando la guida all'avviamento le impostazioni di tutti i parametri ritorneranno ai valori di fabbrica!

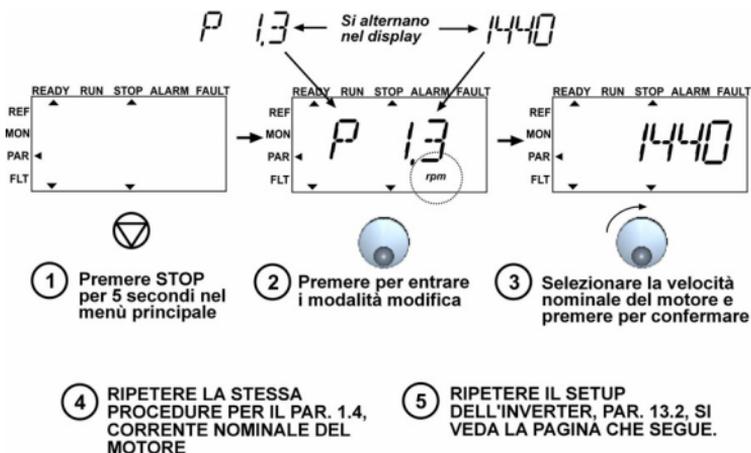


Figura 2: Guida all'avviamento di SmartDrive Compact



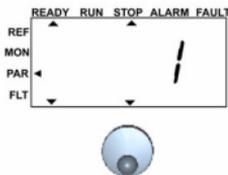
Selezioni:

	P1.1	P1.2	P1.7	P1.15	P2.1	P2.2	P2.3	P3.1	P3.2	P3.3	P4.2	P4.3
0 = Base	V*	Hz	1,1 * I _{NMOT}	0= Non usato	I/O	0= Rampa	0= Agg. vel.	0 Hz	Hz	0= Ai1 0-10V	3 s	3 s
1 = Drive pompa	V*	Hz	1,1 * I _{NMOT}	0= Non usato	I/O	0= Rampa	1= Rampa	20 Hz	Hz	0= Ai1 0-10V	5 s	5 s
2 = Ventilatore	V*	Hz	1,1 * I _{NMOT}	0= Non usato	I/O	0= Rampa	0= Agg. vel.	20 Hz	Hz	0= Ai1 0-10V	20 s	20 s
3 = Convogliatore	V*	Hz	1,5 * I _{NMOT}	1= Usato	I/O	0= Rampa	0= Agg. vel.	0 Hz	Hz	0= Ai1 0-10V	1 s	1 s

*Per i drive da 115V e 230V questo valore è 230V

Parametri interessanti:

P1.1 Tensione nominale motore (V)	P2.3 Funzione di arresto
P1.2 Frequenza nominale motore (Hz)	P3.1 Frequenza min.
P1.7 Limite di corrente (A)	P3.2 Frequenza max.
P1.15 Boost coppia	P3.3 Riferimento I/O
P2.1 Postazione di controllo	P4.2 Tempo acc. (s)
P2.2 Funzione di marcia	P4.3 Tempo dec. (s)



- 4 Premere per confermare la configurazione del drive

Figura 3: Setup dell'inverter

4.2.3 Test manuale

1. **Tenere premuto il selettore rotante per 5 secondi.**
 - La postazione di controllo passa automaticamente al controllo manuale.
2. **Utilizzare i pulsanti per controllare la velocità.**
 - Pulsante di Arresto e pulsante di Marcia per il controllo.
 - Andare al menu di riferimento REF.
 - Selettore rotante per la regolazione della velocità.
3. **Tenere premuto il selettore rotante per 5 secondi per ritornare al controllo remoto (I/O o bus di campo).**

5. MONITOR & PARAMETRI

Nota! L'elenco completo dei parametri e relative descrizioni si trova nel manuale d'uso dell'inverter SmartDrive compatto disponibile sul CD fornito con il prodotto o che può essere scaricato dal sito: <http://inverter.ecc.emea.honeywell.com>

5.1 VALORI MONITOR

Codice	Segnale Monitor	Unità	ID	Descrizione
M1.1	Frequenza d'uscita	Hz	1	Frequenza di uscita al motore
M1.2	Riferimento di frequenza	Hz	25	
M1.3	Velocità motore	RPM	2	Velocità motore calcolata
M1.4	Corrente motore	A	3	Corrente misurata sul motore
M1.5	Coppia motore	%	4	Coppia motore calcolata in rapporto alla Coppia nominale
M1.6	Potenza motore	%	5	Potenza motore calcolata in rapporto alla Potenza nominale
M1.7	Tensione Motore	V	6	Tensione motore
M1.8	Tensione DC bus	V	7	Tensione misurata sul DC bus
M1.9	Temperatura unità	°C	8	Temperatura del dissipatore di calore
M1.10	Temperatura motore	°C		Temperatura calcolata del motore
M1.11	Ingresso analogico 1	%	13	Valore ingresso analogico AI1
M1.12	Ingresso analogico 2	%	14	Valore ingresso analogico AI2
M1.13	Uscita analogica	%	26	AO1
M1.14	DI1, DI2, DI3		15	Stato degli ingressi digitali
M1.15	DI4, DI5, DI6		16	Stato degli ingressi digitali
M1.16	RO1, RO2, DO		17	Stato delle uscite digitali/relè
M1.17	Riferimento PI	%	20	In % del valore massimo del riferimento
M1.18	Retroazione PI	%	21	In % del valore massimo del valore misurato
M1.19	Errore PI	%	22	In % del valore massimo dell'errore
M1.20	Uscita PI	%	23	In % del valore massimo del segnale di uscita

Tabella 1: Valori Monitor SmartDrive Compact (L'elenco completo dei parametri e relative descrizioni si trova nel manuale d'uso dell'inverter SmartDrive compatto disponibile sul CD del prodotto o sul sito: <http://inverter.ecc.emea.honeywell.com>)

5.2 PARAMETRI AVVIO RAPIDO

Codice	Parametro	Min	Max	Unità	Default	ID	Descrizione
P1.1	Tensione nominale del motore	180	690	V	230 400 575	110	Controllare la targa del motore
P1.2	Frequenza nominale del motore	30	320	Hz	50,00	111	Controllare la targa del motore
P1.3	Velocità nominale del motore	300	20000	RPM	1440	112	Il default vale per un motore a 4 poli
P1.4	Corrente nominale del motore	0,2 x I _{Nunid}	2,0 x I _{Nunid}	A	I _{Nunid}	113	Controllare la targa del motore
P1.5	Cos (φ) motore	0,30	1,00		0,85	120	Controllare la targa del motore
P1.7	Limite di corrente	0,2 x I _{Nunid}	2 x I _{Nunid}	A	1,5 x I _{Nunid}	107	
P1.15	Boost di coppia	0	1		0	109	0 = Non usato 1 = Usato
P2.1	Posto di controllo	1	3		1	125	1 = Morsetti I/O 2 = Pannello 3 = Bus di Campo
P2.2	Funzione di Marcia	0	1		0	505	0 = Rampa 1 = Aggancio in velocità
P2.3	Funzione d'arresto	0	1		0	506	0 = Inerzia 1 = Rampa
P3.1	Frequenza minima	0,00	P3.2	Hz	0,00	101	
P3.2	Frequenza massima	P3.1	320	Hz	50,00	102	
P3.3	Riferimento da I/O	0	4		3	117	0 = Velocità Preimpostate (0-7) 1 = Riferimento da Pannello 2 = Riferimento da Bus di campo
							3 = AI1
							4 = AI2
P3.4	Velocità preimpostata 0	0,00	P3.2	Hz	5,00	124	Impostazione predefinita: DI3 e DI4 non attivi e P3.3 = 0

Tabella 2: Parametri Avvio Rapido (L'elenco completo dei parametri e relative descrizioni si trova nel manuale d'uso dell'inverter SmartDrive compatto disponibile sul CD del prodotto o sul sito: <http://inverter.ecc.emea.honeywell.com>)

Codice	Parametro	Min	Max	Unità	Default	ID	Descrizione
P3.5	Velocità preimpostata 1	0,00	P3.2	Hz	10,00	105	Impostazione predefinita: DI3 attivo
P3.6	Velocità preimpostata 2	0,00	P3.2	Hz	15,00	106	Impostazione predefinita: DI4 attivo
P3.7	Velocità preimpostata 3	0,00	P3.2	Hz	20,00	126	Impostazione predefinita: DI3 e DI4 attivi
P4.2	Tempo di accelerazione	0,1	3000	s	1,0	103	
P4.3	Tempo di decelerazione	0,1	3000	s	1,0	104	
P6.1	Escursione segnale AI1	0	3		0	379	0 = Tensione 0...10 V 1 = Tensione 2...10 V
P6.5	Escursione segnale AI2	2	3		3	390	2 = Corrente 0...20 mA 3 = Corrente 4...20 mA
P10.4	Riavvio automatico	0	1		0	731	0 = Non usato 1 = Usato
P13.1	Visibilità parametri	0	1		1	115	0 = Tutti i parametri sono visibili 1 = Visibili solo i parametri di configurazione rapida

Tabella 2: Parametri Avvio Rapido (L'elenco completo dei parametri e relative descrizioni si trova nel manuale d'uso dell'inverter SmartDrive compatto disponibile sul CD del prodotto o sul sito: <http://inverter.ecc.emea.honeywell.com>)

5.3 MENU PARAMETRI DI SISTEMA

Codice	Parametro	Min	Max	Default	ID	Descrizione
Informazioni RS485 (MENU PAR -> S2)						
S1.1	SW sistema				2314	
S1.2	Versione del SW sistema				835	
S1.3	ID SW di alimentazione				2315	
S1.4	Versione SW alimentazione				834	
S1.5	ID SW applicazione				837	
S1.6	Revisione SW applicazione				838	
S1.7	Carico sistema				839	
Informazioni RS485 (MENU PAR -> S2)						

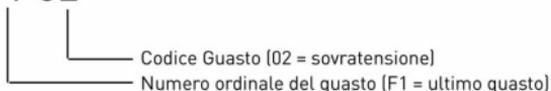
Tabella 3: Parametri del menu di Sistema

Codice	Parametro	Min	Max	Default	ID	Descrizione
S2.1	Stato comunicazione				808	Formato: xx.yyy xx = 0 - 64 (Numero di messaggi d'errore) yyy = 0 - 999 (Numero di messaggi corretti)
S2.2	Protocollo Bus di campo	0	1	0	809	0 = FB disabilitato 1 = Modbus
S2.3	Indirizzo Slave	1	255	1	810	
S2.4	Baud rate	0	5	5	811	0 = 300, 1 = 600, 2 = 1200, 3 = 2400, 4 = 4800, 5 = 9600,
S2.5	Numero di bit di stop	0	1	1	812	0 = 1, 1 = 2
S2.6	Tipo parità	0	0	0	813	0 = Nessuna (bloccato)
S2.7	Time-out comunicazione	0	255	0	814	0 = Non usato, 1 = 1 secondo, 2 = 2 secondi, ecc.
S2.8	Reset stato comunicazione				815	1 = Resetta il par. S2.1
Contatori (MENU PAR -> S3)						
S3.1	Contatore MWh	0	1	0	827	
S3.2	Giorni di funzionamento	0	1	0	828	
S3.3	Ore di funzionamento	0	1	0	829	
Impostazioni Utente (MENU PAR -> S4)						
S4.1	Contrasto Display	0	15	7	830	Regola il contrasto del display
S4.2	Pagina di default	0	20	0	2318	Definisce la pagina di monitoraggio (1.1. - 1.20) da visualizzare dopo l'avvio. 0 = Non in uso
S4.3	Ripristino dei valori di fabbrica	0	1	0	831	1 = Ripristina i valori di default di tutti i parametri

Tabella 3: Parametri del menu di Sistema

6. CODICI GUASTO

F1 02



Codice	Guasto	Rimedi
1	Sovracorrente	- Controllare il carico. - Controllare il motore. - Controllare i cavi.
2	Sovratensione	Aumentare il tempo di decelerazione(P.4.3).
3	Guasto di terra	Controllare i cavi del motore e il motore.
8	Guasto di Sistema	Resettare il guasto e riavviare. Se il guasto si ripresenta, contattare assistenza tecnica.
9	Sottotensione	In caso di interruzione momentanea dell'alimentazione, resettare il guasto e riavviare l'inverter. Controllare la tensione di alimentazione.
11	Supervisione fase di uscita	Controllare il motore e i relativi cavi.
13	Sottotemperatura inverter	Controllare la temperatura dell'ambiente.
14	Sovratemperatura inverter	- Controllare che la quantità e il flusso dell'aria di raffreddamento siano regolari. - Controllare la temperatura ambiente. - Assicurarsi che la frequenza di commutazione non sia troppo alta rispetto alla temperatura ambiente e al carico del motore (P1.16).
15	Stallo motore	- Controllare il motore. - Controllare pompe e ventilatori.
16	Sovratemperatura motore	- controllare i parametri del motore (P1.1-P1.5). - Ridurre il carico del motore.

Tabella 1: Codici di guasto. Si veda il Manuale Utente per la descrizione dettagliata dei guasti

Codice	Guasto	Rimedi
17	Sottocarico motore	VENTOLA: verificare che la cinghia non sia rotta. POMPA: verificare che la pompa non sia asciutta.
22	Errore checksum EEPROM	Resettare il guasto e riavviare. Se il guasto si ripresenta, contattare assistenza tecnica.
25	Guasto watchdog Microprocessore	Resettare il guasto e riavviare. Se il guasto si ripresenta, contattare assistenza tecnica.
27	Protezione contro back EMF	
34	Errore di Comunicazione bus interno	Resettare il guasto e riavviare. Se il guasto si ripresenta, contattare assistenza tecnica.
35	Guasto applicazione	Resettare il guasto e riavviare. Se il guasto si ripresenta, contattare assistenza tecnica.
50	Ingresso analogico lin < 4mA (gamma segnale selezionata da 4 a 20 mA)	Controllare i collegamenti di controllo.
53	Guasto bus di campo	Controllare l'installazione. Se l'installazione è corretta, contattare assistenza tecnica.
57	Errore di identificazione	

Tabella 1: Codici di guasto. Si veda il Manuale Utente per la descrizione dettagliata dei guasti

Nota! Il guasto può essere ripristinato premendo il pulsante di Stop sul pannello di controllo oppure attraverso i morsetti I/O o via bus di campo.

7. DATI GENERALI

Dimensioni e peso	Taglia	Altezza Larghezza Profondità (mm) Peso (kg)
	MI1	156,5 65,5 98,5 0,55
	MI2	195 90 101,5 0,70
	MI3	262,5 100 108,5 0,99
Rete di distribuzione	Reti	SmartDrive Compact, 400V, non può essere utilizzato con le reti di distribuzione "corner grounded".
	Corrente di corto circuito	La corrente di corto circuito massima deve essere < 50kA.
Collegamento al motore	Tensione d'uscita	0 - U _{in} .
	Corrente d'uscita	Corrente continuativa I _N alla temperatura ambiente massima +50° C, sovraccarico 1,5 x I _N max. 1min/10 min.
Condizioni ambientali	Temperatura ambiente di esercizio	-10° C (senza congelamento)...+50° C: capacità nominale I _N .
	Temperatura di stoccaggio	-40° C...+70° C.
	Classe di protezione	IP20.
	Umidità relativa	0...95% RH, non condensante, non-corrosiva, senza gocciolamento d'acqua.
	Altitudine	100% capacità di carico (senza declassamento) fino a 1000 m. 1% di declassamento ogni 100 m sopra i 1000 m; max. 2000 m.
EMC	Immunità	Conforme alle normative EN50082-1, -2, EN61800-3
	Emissioni	È conforme allo standard EN61800-3 categoria C2 (Honeywell livello H: requisiti della normale rete elettrica pubblica). Categoria C1 con filtro EMC esterno (Honeywell livello C): requisiti speciali per installazioni in aree particolarmente sensibili).
Normative		Per EMC: EN61800-3, Per la Sicurezza: UL508C, EN61800-5.
Certificazioni e dichiarazioni di conformità del costruttore		Per la Sicurezza: CB, CE, UL, cUL, Per EMC: CE, CB, c-tick (si veda la targa dell'inverter per ulteriori informazioni sulle certificazioni).

Requisiti dei cavi e dei fusibili	Taglia	Fusibile (A)	Cavo di rete Cu [mm ²]	Cavo morsetto min-max (mm ²)	
				Principale & terra	Controllo & relè
380-500 V	MI1	6	3*1,5+1,5	1,5-4	0,5-1,5
	MI2	10			
	MI3	20	3*2,5+2,5	1,5-6	
208-240 V	MI1	10	2*1,5+1,5	1,5-4	
	MI2	20	2*2,5+2,5		
	MI3	32	2*6+6	1,5-6	

- Usare cavi con resistenza al calore pari ad almeno +70° C.
- Lo scopo dei fusibili è anche quello di proteggere dal sovraccarico dei cavi.
- Queste istruzioni si riferiscono unicamente ai casi in cui vi sia un solo motore e un solo cavo di collegamento dall'inverter al motore.
- Per soddisfare la norma EN61800-5-1, il conduttore protettivo deve essere almeno **10 mm² Cu o 16 mm² AL**. Un'altra possibilità è quella di usare un conduttore di protezione aggiuntiva della stessa dimensione del cavo originale.

Valori nominali di Potenza SmartDrive Compact

Tensione di alimentazione 208-240 V, 50/60 Hz, serie 1~					
Codice prodotto	Capacità di carico		Potenza motore	Corrente nominale d'ingresso	Taglia
	corrente continuativa 100% I _N [A]	Sovraccarico 150% I _N [A]	P [kW]	[A]	
COMP230-P25-20	1,7	2,6	0,25	4,2	MI1
COMP230-P37-20	2,4	3,6	0,37	5,7	MI1
COMP230-P55-20	2,8	4,2	0,55	6,6	MI1
COMP230-P75-20	3,7	5,6	0,75	8,3	MI2
COMP230-1P1-20	4,8	7,2	1,1	11,2	MI2
COMP230-1P5-20	7,0	10,5	1,5	14,1	MI2
COMP230-2P2-20*	9,6	14,4	2,2	15,8	MI3

* La temperatura ambiente massima di funzionamento per l'unità COMP230-2P2-20 è **+40°C!**

Tensione di alimentazione 380-480 V, 50/60 Hz, serie 3~					
Codice prodotto	Capacità di carico		Potenza motore	Corrente nominale d'ingresso	Taglia
	corrente continuativa 100% I _N [A]	Sovraccarico 150% I _N [A]	Alim. 380-480V P [kW]	[A]	
COMP400-P37-20	1,3	2,0	0,37	2,2	MI1
COMP400-P55-20	1,9	2,9	0,55	2,8	MI1
COMP400-P75-20	2,4	3,6	0,75	3,2	MI1
COMP400-1P1-20	3,3	5,0	1,1	4,0	MI2
COMP400-1P5-20	4,3	6,5	1,5	5,6	MI2
COMP400-2P2-20	5,6	8,4	2,2	7,3	MI2
COMP400-3P0-20	7,6	11,4	3,0	9,6	MI3
COMP400-4P0-20	9,0	13,5	4,0	11,5	MI3
COMP400-5P5-20*	12,0	18,0	5,5	14,9	MI3

* La temperatura ambiente massima di funzionamento per l'unità COMP400-5P5-20 è **+40°C!**

Nota: Le correnti di ingresso sono state calcolate facendo riferimento ad un trasformatore di linea di 100 kVA.

Find out more

For more information on
Honeywell's frequency converters and other
Honeywell products, visit us online at
<http://inverter.ecc.emea.honeywell.com>

Automation and Control Solutions
Honeywell GmbH
Böblinger Str. 17
71101 Schönaich, Germany
Telephone (49) 7031 637 01
Telefax (49) 7073 637 493
<http://inverter.ecc.emea.honeywell.com>

IT1B-0431GE51 R0711

July 2011

© 2011 Honeywell International Inc.

Honeywell