


---

INVERSORES DE FREQUÊNCIA DE USO GERAL DA ABB

# Programa de controle padrão do ACS580

## Manual de firmware





Os documentos relacionados estão listados na página [15](#).

# Manual de firmware

## Programa de controle padrão do ACS580

### Índice



1. Introdução ao manual

### 2. Partida, controle com I/O e ID Run



3. Painel controle

4. Ajustes, I/O e diagnósticos no painel de controle

5. Macros de controle

6. Recursos do programa

7. Parâmetros

8. Dados de parâmetros adicionais

9. Rastreamento de falha

10. Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada (EFB)

11. Controle do Fieldbus por meio de um adaptador Fieldbus

12. Diagrama lógico de controle

Informações adicionais

3AXD50000024108 Rev F  
PTBR

Traduzido do manual original  
3AXD50000016097 Rev F  
EM VIGOR: 2020-03-25



# Índice

---

## 1. Introdução ao manual

Conteúdo deste capítulo	13
Aplicabilidade	13
Instruções de segurança	13
Público-alvo	14
Propósito do manual	14
Conteúdo deste manual	14
Documentos relacionados	15
Termo de responsabilidade de segurança cibernética	21



## 2. Partida, controle com I/O e ID Run

Conteúdo deste capítulo	23
Como iniciar o conversor	24
Como iniciar o conversor usando o assistente de primeira partida no painel de controle assistente	24
Como controlar o inversor de frequência pela interface de I/O	35
Como realizar o ID run	37
Procedimento de execução da ID	38

## 3. Painel controle

Conteúdo deste capítulo	43
Remoção e reinstalação do painel de controle	43
Layout do painel de controle	44
Layout do Display do painel de controle	45
Telas da Vista inicial	47
Teclas	48
Atalhos de tecla	50

## 4. Ajustes, I/O e diagnósticos no painel de controle

Conteúdo deste capítulo	51
Menu Ajustes primários	52
Macro	54
Motor	54
Partir, parar, referência	56
Rampas	58
Limites	59
PID	60
Controle de bomba e ventilador	62
Fieldbus	63
Funções avançadas	65
Relógio, região, display	68
Restaurar para padrão	69

---

## 6 Índice

Menu I/O .....	71
Menu Diagnósticos .....	72
Menu Info sistema .....	73
Menu Eficiência energética .....	75
Menu Backups .....	77
Menu Opções .....	77

### 5. Macros de controle

Conteúdo deste capítulo .....	79
Geral .....	79
Macro padrão ABB .....	80
Conexões de controle padrão para a macro padrão ABB .....	80
Macro padrão ABB (vetorial) .....	82
Conexões de controle padrão para a macro padrão ABB (vetorial) .....	82
Macro de 3 fios .....	84
Conexões de controle padrão para macro de 3 fios .....	84
Macro Alternar .....	86
Conexões de controle padrão para a macro Alternar .....	86
Macro do potenciômetro do motor .....	88
Conexões de controle padrão para a macro do potenciômetro do motor .....	88
Macro Manual/Auto .....	90
Conexões de controle padrão para a macro Manual/Auto .....	90
Macro Manual/PID .....	92
Conexões de controle padrão para a macro Manual/PID .....	92
Macro PID .....	94
Conexões de controle padrão para a macro PID .....	94
Macro do painel PID .....	96
Conexões de controle padrão para a macro do painel PID .....	96
Macro PFC .....	98
Conexões de controle padrão para a macro PFC .....	98
Macro de controle de torque .....	100
Conexões de controle padrão para a macro de controle de torque .....	100
Valores padrão dos parâmetros para diferentes macros .....	102

### 6. Recursos do programa

O que este capítulo contém .....	109
Controle local vs. controle remoto .....	109
Controle local .....	110
Controle remoto .....	111
Modos de operação do inversor de frequência .....	114
Modo de controle de velocidade .....	116
Modo de controle de torque .....	116
Modo de controle de frequência .....	116
Modos de controle especiais .....	117
Configuração e programação do inversor de frequência .....	118
Configuração por parâmetros .....	118
Programação adaptativa .....	119
Interfaces de controle .....	123
Entradas analógicas programáveis .....	123

Saídas analógicas programáveis	123
Entradas e saídas digitais programáveis	123
Entrada e saída de frequência programável	124
Saídas de relé programáveis	124
Extensões de I/O programáveis	124
Controle por Fieldbus	125
Controle de aplicação	125
Rampa de referência	125
Velocidades/frequências constantes	127
Velocidades/frequências críticas	127
Regulação automática do controlador de velocidade	128
Curva de carga do utilizador	131
Macros de controle	132
Controle PID de processo	133
Função de corte de PID	137
Controle de bomba e ventilador (PFC)	144
Funções temporizadas	151
Potenciômetro do motor	152
Controle freio mecânico	154
Controle do motor	158
Tipos de motores	158
Identificação do motor	158
Controle escalar do motor	158
Controle de motor vetorial	159
Números de desempenho do controle de velocidade	160
Ilustração da "performance" do controle de torque	161
Funcionamento com queda ou corte da rede de alimentação (power loss ride-through)	161
Razão U/F	161
Frenagem de fluxo	162
Magnetização CC	163
Otimização de energia	166
Frequência de comutação	166
Controle de arrancada	167
Jogging	167
Parada por compensação de velocidade	170
Controle de tensão CC	171
Controle de sobretensão	171
Controle de Subtensão (power loss ride-through)	171
Controle de tensão e limites de desarme	174
Chopper de frenagem	177
Segurança e proteções	178
Proteções fixas/padrão	178
Parada de emergência	178
Proteção térmica do motor	179
Proteção contra sobrecarga do motor	185
Funções de proteção programáveis	186
Rearme de falhas automático	188
Diagnósticos	189
Supervisão de sinal	189
Calculadora de economia de energia	189
Analisador de carga	190



Menu Diagnósticos .....	192
Diversos .....	193
Backup e restauração .....	193
Conjuntos de parâmetros do usuário .....	194
Parâmetros de armazenamento de dados .....	195
Cálculo de soma de controle de parâmetro .....	195
Bloqueio de usuário .....	196
Suporte a filtros senoidais .....	197

## 7. Parâmetros

O que este capítulo contém .....	199
Termos e abreviaturas .....	200
Resumo dos grupos de parâmetros .....	201
Lista de parâmetros .....	203
01 Valores atuais .....	203
03 Referências entrada .....	207
04 Avisos e falhas .....	207
05 Diagnósticos .....	209
06 Palav controle e estado .....	212
07 Info sistema .....	218
10 DI, RO Standard .....	220
11 DIO, FI, FO Standard .....	229
12 AI Standard .....	230
13 AO Standard .....	235
15 Módulo extensão I/O .....	242
19 Modo de operação .....	251
20 Partir/Parar/Sentido .....	253
21 Modo partir/parar .....	263
22 Seleção ref velocidade .....	272
23 Referência rampa de velocidade .....	282
24 Condicion ref velocidade .....	287
25 Controle velocidade .....	288
26 Corrente ref torque .....	293
28 Controle referência de freq .....	298
30 Limites .....	309
31 Funções falha .....	318
32 Supervisão .....	327
34 Funções temporizadas .....	335
35 Proteção térmica do motor .....	343
36 Analisador de carga .....	356
37 Curva de carga do utilizador .....	359
40 Conj1 processo PID .....	363
41 Conj2 processo PID .....	381
43 Chopper de frenagem .....	383
44 Controle freio mecânico .....	385
45 Eficiência energética .....	386
46 Monitoramento/Config escalas .....	391
47 Armazenamento dados .....	395
49 Porta comunicação via painel .....	396
50 Adaptador Fieldbus (FBA) .....	398





51 FBA A ajustes	403
52 FBA A entrada de dados	404
53 FBA A saída de dados	405
58 Fieldbus integrado	405
71 PID1 Externo	413
76 Configuração PFC	416
77 Manutenção e monitoramento do PFC	424
95 Configuração HW	425
96 Sistema	429
97 Controle motor	440
98 Parâm do motor pelo usuário	444
99 Dados motor	446
Diferenças nos valores padrão entre os ajustes de frequência de alimentação de 50 Hz e 60 Hz.	453
Parâmetros suportados pela compatibilidade com versões anteriores Modbus com 550	455



## 8. Dados de parâmetros adicionais

O que este capítulo contém	459
Termos e abreviaturas	459
Endereços de Fieldbus	460
Grupos de parâmetros 1...9	461
Grupos de parâmetros 10...99	464

## 9. Rastreamento de falha

O que este capítulo contém	495
Segurança	495
Indicações	495
Avisos e falhas	495
Eventos puros	496
Mensagens editáveis	496
Histórico de falhas/alarmes	496
Registro de eventos	496
Visualizar informações de falha/alarme	497
Gerar "QR Code" para aplicação de serviço móvel	497
Mensagens de alarmes	498
Mensagens de falha	511

## 10. Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada (EFB)

O que este capítulo contém	527
Visão geral do sistema	527
Conexão do inversor de frequência ao Fieldbus	529
Configuração da interface de Fieldbus integrado	530
Ajustando os parâmetros de controle do inversor de frequência	531
Fundamentos da interface de Fieldbus integrado	533
Palavra de controle e Palavra de estado	534
Referências	534
Valores atuais	534
Entrada/saídas de dados	534

Endereço de registro	534
Sobre os perfis de controle	536
Palavra de controle	537
Palavra de controle para o perfil ABB Drives	537
Palavra de controle para o Perfil DCU	538
Palavra de estado	541
Palavra de estado para o perfil ABB Drives	541
Palavra de estado para Perfil DCU	542
Consulte os diagramas de transição de estado	544
Diagrama de transição de estado do perfil ABB Drives	544
Referências	547
Referências para o perfil ABB Drives e o Perfil DCU	547
Valores atuais	548
Valores atuais para o perfil ABB Drives e para o Perfil DCU	548
Endereços de registro de contenção Modbus	549
Endereços de registro de contenção Modbus para o perfil ABB Drives e o Perfil DCU	549
Códigos de função Modbus	550
Códigos de exceção	551
Bobinas (conjunto de referência 0xxxx)	552
Entradas discretas (conjunto de referência 1xxxx)	554
Registros de código de erro (registros de contenção 400090...400100)	556

## **11. Controle do Fieldbus por meio de um adaptador Fieldbus**

O que este capítulo contém	557
Visão geral do sistema	557
Aspectos básicos da interface de controle por Fieldbus	559
Palavra de controle e Palavra de estado	560
Referências	561
Valores atuais	562
Conteúdo da Palavra de controle do fieldbus (perfil de Inversores de frequência da ABB)	563
Conteúdo da Palavra de estado do fieldbus (perfil de Inversores de frequência da ABB)	565
O diagrama de estado (perfil de Inversores de frequência ABB)	566
Configuração do inversor de frequência para controle do Fieldbus	567
Exemplo de ajuste de parâmetro: FPBA (PROFIBUS DP) com perfil de Inversores de frequência ABB	568
Configuração de inversor de frequência automático para controle de Fieldbus	570

## **12. Diagrama lógico de controle**

Conteúdo deste capítulo	573
Seleção de referência de frequência	574
Modificação de referência de frequência	575
Seleção da fonte de referência de velocidade I	576
Seleção da fonte de referência de velocidade II	577
Rampa e formação de referência de velocidade	578
Cálculo do erro de velocidade	579
Feedback de velocidade	580
Controlador de velocidade	581

Seleção e modificação da fonte de referência de torque .....	582
Seleção de referência para controlador de torque .....	583
Limite de torque .....	584
Ponto de ajuste de PID de processo e seleção de fonte de feedback .....	585
Controlador PID de processo .....	586
Ponto de ajuste do PID externo e seleção de fonte de feedback .....	587
Controlador PID externo .....	588
Bloqueio de sentido .....	589
Conexão automática de corte de PID .....	590

### ***Informações adicionais***





1

# Introdução ao manual

---

## Conteúdo deste capítulo

Este capítulo descreve a aplicabilidade, o público-alvo e o propósito deste manual. Ele também descreve o conteúdo do manual e apresenta uma lista de manuais relacionados para a obtenção de mais informações.

## Aplicabilidade

O manual se aplica ao programa de controle padrão ACS580 ASCKX versão 2.11. O ASCK2 é usado para tamanhos de carcaça R1...R5 e o ASCK4 é usado para tamanhos de carcaça R6...R11.

Para verificar a versão do firmware do programa de controle que está sendo utilizado, consulte as informações do sistema (selecione **Menu – Info sistema – Con- versor**) ou o parâmetro [07.05 Versão firmware](#) (consulte a página [218](#)) no painel de controle.

## Instruções de segurança

Siga todas as instruções de segurança.

- Leia **todas as instruções de segurança** no *Manual de hardware* do inversor de frequência antes de instalar, comissionar ou utilizar o inversor de frequência.
  - Leia os **avisos e notas específicos da função do firmware** antes de modificar os valores de parâmetros. Esses avisos e notas estão incluídos nas descrições do parâmetro apresentadas no capítulo [Parâmetros](#) na página [199](#).
-

## **Público-alvo**

O leitor deste manual deve estar familiarizado com os princípios básicos de eletricidade, fiação, componentes elétricos e símbolos esquemáticos de eletricidade.

Este manual foi redigido para leitores do mundo inteiro. Ambas as unidades SI e imperial são mostradas. Instruções especiais para instalações nos Estados Unidos estão incluídas.

## **Propósito do manual**

O manual apresenta informações necessárias para projetar, comissionar ou operar o sistema do inversor de frequência.

## **Conteúdo deste manual**

O manual é composto pelos seguintes capítulos:

- *Introdução ao manual* (este capítulo, página 13) descreve a aplicabilidade, o público-alvo, o propósito e o conteúdo deste manual. Ao final, apresenta uma lista de termos e abreviaturas.
  - *Partida, controle com I/O e ID Run* (página 23) descreve como iniciar o inversor de frequência, além de como iniciar, parar, alterar o sentido da rotação do motor e ajustar a velocidade do motor por meio da interface de I/O.
  - *Painel controle* (página 43) contém instruções sobre como remover e reinstalar o painel de controle assistente, além de uma breve descrição do visor, das teclas e dos atalhos.
  - *Ajustes, I/O e diagnósticos no painel de controle* (página 51) descreve as configurações simplificadas e as funções de diagnóstico fornecidas no painel de controle assistente.
  - *Macros de controle* (página 79) contém uma breve descrição de cada macro, juntamente com um diagrama de conexão. As macros são aplicativos predefinidos que economizam o tempo do usuário ao configurar o inversor de frequência.
  - *Recursos do programa* (página 109) descreve os recursos do programa com listas de configurações do usuário, sinais reais e mensagens de falha e aviso relacionados.
  - *Parâmetros* (página 199) descreve os parâmetros utilizados para programar o conversor.
  - *Dados de parâmetros adicionais* (página 459) contém mais informações sobre os parâmetros.
  - *Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada (EFB)* (página 527) descreve a comunicação para e de uma rede fieldbus utilizando a interface de fieldbus integrada do inversor de frequência com o protocolo Modbus RTU.
  - *Controle do Fieldbus por meio de um adaptador Fieldbus* (página 557) descreve a comunicação para e de uma rede fieldbus utilizando um módulo adaptador de fieldbus opcional.
-

- [Rastreamento de falha](#) (página 495) lista as mensagens de aviso e falha com as possíveis causas e correções.
- [Diagrama lógico de controle](#) (página 573) descreve a estrutura de parâmetro no conversor.
- [Informações adicionais](#) (na parte interna da contracapa, página 591) descreve como fazer consultas sobre o produto e o serviço, obter informações sobre treinamento para o produto, fornecer feedback sobre manuais de Inversores de frequência ABB e localizar documentos na Internet.

## Documentos relacionados

Os manuais e outros documentos sobre os produtos podem ser baixados da Internet no formato PDF. Consulte a seção "Document library on the Internet" no verso da contracapa. Para obter manuais não disponíveis na biblioteca de documentos, entre em contato com seu representante local da ABB.

<b>Guias e manuais do inversor de frequência</b>	<b>Código (inglês)</b>	<b>Código (português)</b>
<i>Drive/converter/inverter safety instructions</i>	<a href="#">3AXD50000037978</a>	
<i>ACS580-01 (0.75 to 250 kW, 1.0 to 350 hp) hardware manual</i>	<a href="#">3AXD50000044794</a>	3AXD50000044833
<i>ACS580-01 frames R1 to R5 quick installation and start-up guide</i>	<a href="#">3AXD50000044838</a>	
<i>ACS580-01 frames R6 to R9 quick installation and start-up guide</i>	<a href="#">3AXD50000009286</a>	
<i>ACS580-04 drive modules (250 to 500 kW) hardware manual</i>	<a href="#">3AXD50000015497</a>	
<i>ACS580-04 modules (250 to 500 kW) quick installation guide</i>	<a href="#">3AXD50000015469</a>	
<i>ACS580-07 drives (75 to 500 kW) hardware manual</i>	<a href="#">3AXD50000045815</a>	3AXD50000145621
<i>ACx-AP-x assistant control panels user's manual</i>	<a href="#">3AUA0000085685</a>	
<i>ACS-BP-S basic control panels user's manual</i>	<a href="#">3AXD50000032527</a>	

### Guias e manuais opcionais

<i>ACS580, ACH580 and ACQ580 drive module frames R3 and R5 to R9 for cabinet installation (options +P940 and +P944) supplement</i>	<a href="#">3AXD50000210305</a>	
<i>ACS580-01, ACH580-01 and ACQ580-01 installation guide for UK gland plate (option +H358)</i>	<a href="#">3AXD50000034735</a>	
<i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i>	<a href="#">3AXD50000030058</a>	
<i>CDPI-01 communication adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AXD50000009929</a>	
<i>DPMP-01 mounting platform for control panels</i>	<a href="#">3AUA0000100140</a>	
<i>DPMP-02/03 mounting platform for control panels</i>	<a href="#">3AUA0000136205</a>	
<i>DPMP-04 and DPMP-05 mounting platform for control panels</i>	<a href="#">3AXD50000308484</a>	
<i>FCAN-01 CANopen adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AFE68615500</a>	
<i>FCNA-01 ControlNet adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AUA0000141650</a>	
<i>FDNA-01 DeviceNet™ adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AFE68573360</a>	

<i>FECA-01 EtherCAT adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AJA0000068940</a>
<i>FEIP-21 Ethernet/IP adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AXD50000158621</a>
<i>FENA-01/-11/-21 Ethernet adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AJA0000093568</a>
<i>FEPL-02 Ethernet POWERLINK adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AJA0000123527</a>
<i>FMBT-21 Modbus/TCP adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AXD50000158607</a>
<i>FPBA-01 PROFIBUS DP adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AFE68573271</a>
<i>FPNO-21 PROFINET adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AXD50000158614</a>
<i>FSCA-01 RS-485 adapter module user's manual</i>	<a href="#">3AJA0000109533</a>
<i>FSPS-21 Safety functions fieldbus module user's manual</i>	<a href="#">3AXD50000158638</a>
<i>ACS580-01..., ACH580-01... and ACQ580-01...+C135 drives with flange mounting kit supplement</i>	<a href="#">3AXD50000019100</a>
<i>ACS580-01..., ACH580-01... and ACQ580-01...+C135 frames R1 to R3 flange mounting kit quick installation guide</i>	<a href="#">3AXD50000119172</a>
<i>ACS580-01..., ACH580-01... and ACQ580-01...+C135 frames R4 to R5 flange mounting kit quick installation guide</i>	<a href="#">3AXD50000287093</a>
<i>ACS880-01..., ACS580-01..., ACH580-01... and ACQ580-01...+C135 frames R6 to R9 flange mounting kit quick installation guide</i>	<a href="#">3AXD50000019099</a>
<i>Main switch and EMC C1 filter options (+F278, +F316, +E223) installation supplement for ACS580-01, ACH580-01 and ACQ580-01 frames R1 to R5</i>	<a href="#">3AXD50000155132</a>
<i>UL Type 12 hood quick installation guide for ACS580-01, ACH580-01 and ACQ580-01 frames R1 to R9</i>	<a href="#">3AXD50000196067</a>

### **Manuais e guias de ferramentas e manutenção**

---

<i>Drive composer PC tool user's manual</i>	<a href="#">3AJA0000094606</a>
<i>Converter module capacitor reforming instructions</i>	<a href="#">3BFE64059629</a>
<i>NETA-21 remote monitoring tool user's manual</i>	<a href="#">3AJA00000969391</a>
<i>NETA-21 remote monitoring tool installation and start-up guide</i>	<a href="#">3AJA0000096881</a>



O(s) código(s) abaixo abre(m) listas online dos manuais aplicáveis aos produtos.



*Manuais do ACS580-01*



*Manuais do ACS580-04*



*Manuais do ACS580-07*

---

## Termos e abreviaturas

Termo/abreviatura	Explicação
ACS-BP-S	Painel de controle básico, teclado de operador básico para comunicação com o conversor.
ACX-AP-x	Painel de controle assistente, painel de controle avançado para comunicação com o inversor de frequência. O ACS580 suporta os tipos ACS-AP-I, ACS-AP-S e ACS-AP-W (com interface Bluetooth).
AI	Entrada analógica; interface para sinais de entrada analógicos
AO	Saída analógica; interface para sinais de saída analógica
Barramento CC	Barramento CC entre o retificador e o inversor
Capacitores do barramento CC	Armazenamento de energia que estabiliza a tensão CC do circuito intermediário
Carcaça/Tamanho (Frame)	Faz referência à dimensão física do inversor de frequência, por exemplo, R1 e R2. A etiqueta de designação de tipo localizada no inversor de frequência informa qual é a carcaça do equipamento. Consulte o capítulo <i>Princípio de funcionamento e descrição de hardware</i> , seção <i>Etiqueta de designação de tipo</i> no Manual de hardware do inversor de frequência.
Chopper de frenagem	Conduz a energia excedente do circuito intermediário do inversor de frequência para o resistor de frenagem quando necessário. O chopper opera quando a tensão do barramento CC ultrapassa o limite máximo definido. O aumento da tensão é geralmente causado pela desaceleração (frenagem) de um motor de alta inércia.
Circuito intermediário	Consulte <a href="#">Barramento CC</a> .
Controlador PID	Controlador proporcional-integral-derivativo. O controle de velocidade do inversor de frequência é baseado no algoritmo PID.
Controle rede	Com protocolos de Fieldbus baseados no Common Industrial Protocol (CIP™), como DeviceNet e Ethernet/IP, denota o controle do inversor de frequência usando os objetos Net Ctrl e Net Ref do perfil de inversor de frequência ODVA CA/CC. Para obter mais informações, consulte <a href="http://www.odva.org">www.odva.org</a> e os seguintes manuais: <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>FDNA-01 DeviceNet adapter module user's manual</i> (3AFE68573360 [inglês]) e</li> <li>• <i>FENA-01/-11/-21 Ethernet adapter module user's manual</i> (3AUA0000093568 [inglês]).</li> </ul>
CBAI-01	Módulo opcional de conversor de tensão de bipolar para unipolar
CDPI-01	Módulo adaptador de comunicação
CCA-01	Adaptador de configuração
CHDI-01	Módulo de extensão de entrada digital 115/230 V opcional
CMOD-01	Módulo opcional de extensão multifuncional (externo 24 V CA/CC e extensão de I/O digital)

Termo/abreviatura	Explicação
CMOD-02	Módulo opcional de extensão multifuncional (externo 24 V CA/CC e interface PTC isolada)
CPTC-02	Módulo de extensão multifuncional opcional (externo de 24 V e interface PTC com certificação ATEX)
DI	Entrada digital; interface para sinais de entrada digital
DO	Saída digital; interface para sinais de saída digital
DPMP-01	Plataforma de montagem para painel de controle ACX-AP (montagem em flange)
DPMP-02/03	Plataforma de montagem para painel de controle ACX-AP (montagem em superfície)
EFB	Fieldbus integrado
FBA	Adaptador Fieldbus
FCAN-01	Módulo opcional do adaptador CANopen
FCNA-01	Módulo do adaptador ControlNet
FDNA-01	Módulo opcional do adaptador DeviceNet
FECA-01	Módulo opcional do adaptador EtherCAT
FENA-21	Módulo opcional do adaptador Ethernet para protocolos Ethernet/IP, Modbus/TCP e PROFINET IO
FEIP-21	Módulo do adaptador Ethernet/IP opcional
FEPL-02	Módulo do adaptador Ethernet POWERLINK
FMBT-21	Módulo adaptador Modbus/TCP opcional
FPBA-01	Módulo opcional do adaptador PROFIBUS DP
FPNO-21	Módulo adaptador de PROFINET IO opcional
FSCA-01	Módulo opcional do adaptador RSA-485 (Modbus/RTU)
ID Run	Processo de identificação do motor. Durante o processo de identificação, o inversor de frequência identifica as características do motor para melhor controlá-lo.
IGBT	Transistor bipolar de porta isolada
Inversor	Converte corrente e tensão contínua para corrente e tensão alternada.
Inversor de frequência	Conversor de frequência para controlar motores de CA
I/O	Entrada/saída
LSW	Palavra menos significativa
Macro	Valores padrão predefinidos de parâmetros no programa de controle do inversor de frequência. Cada macro destina-se a uma aplicação específica. Consulte o capítulo <a href="#">Macros de controle</a> na página 79.
NETA-21	Ferramenta de monitoramento remoto
Parâmetro	Instrução de operação para o inversor de frequência ajustada pelo usuário ou sinal medido ou calculado pelo inversor de frequência
Placa de controle	Placa de circuito na qual o programa de controle é executado.

<b>Termo/abreviatura</b>	<b>Explicação</b>
PLC	Controlador lógico programável
PROFIBUS, PROFIBUS DP, PROFINET IO	Marcas registradas do PI - PROFIBUS & PROFINET International
PTC	Coefficiente de temperatura positivo, termistor cuja resistência depende da temperatura,
Resistor de frenagem	Dissipa o excesso de energia de frenagem do inversor de frequência gerado pelo chopper de frenagem em calor. Parte essencial do circuito de freio. Consulte o capítulo <i>Chopper de frenagem</i> no <i>Manual de hardware</i> do inversor de frequência.
Retificador	Converte corrente alternada e tensão em corrente contínua e tensão.
R1, R2, ...	<a href="#">Carcaça/Tamanho (Frame)</a>
RO	Saída de relé; interface para sinal de saída digital. Implementado com um relé.
STO	Safe torque off. Consulte o capítulo <i>Função Safe torque off</i> no <i>Manual de Hardware</i> do inversor de frequência.
Unidade de controle	Placa de controle construída em um alojamento

## **Termo de responsabilidade de segurança cibernética**

Esse produto foi projetado para ser conectado e comunicar informações e dados por interface de rede. É responsabilidade exclusiva do Cliente fornecer e garantir continuamente uma conexão segura entre o produto e a rede do Cliente ou qualquer outra rede (conforme o caso). O Cliente deve estabelecer e manter quaisquer medidas adequadas (como, entre outras, a instalação de firewalls, aplicação de medidas de autenticação, criptografia de dados, instalação de programas antivírus, etc.) para proteger o produto, a rede, o sistema e a interface contra qualquer tipo de violação de segurança, acesso não autorizado, interferência, invasão, vazamento e/ou roubo de dados ou informações. A ABB e suas afiliadas não são responsáveis por danos e/ou perdas relacionados a tais violações de segurança, qualquer acesso não autorizado, interferência, invasão, vazamento e/ou roubo de dados ou informações.

Consulte também a seção [Bloqueio de usuário](#) na página 196.

---



# 2

## Partida, controle com I/O e ID Run

---

### Conteúdo deste capítulo











O capítulo descreve como:

- realizar a partida
- iniciar, parar, alterar a direção da rotação do motor e ajustar a velocidade do motor por meio da interface de I/O.
- realizar identificação do motor (ID run) para o inversor de frequência.




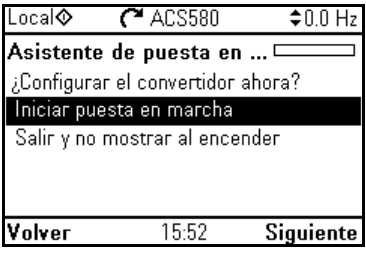

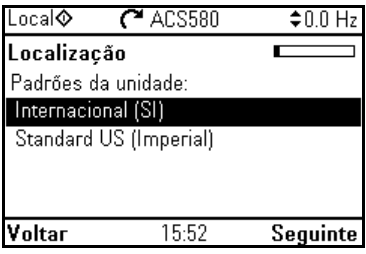




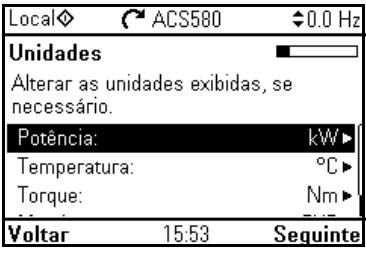




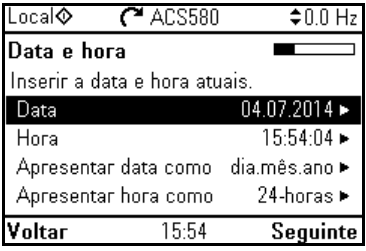


## Como iniciar o conversor

- Como iniciar o conversor usando o assistente de primeira partida no painel de controle assistente

Segurança	
	<p>Apenas dê partida no inversor de frequência se você for um electricista qualificado.</p> <p>Leia e obedeça as instruções no capítulo <i>Instruções de segurança</i> no início do <i>Manual de Hardware</i> do inversor de frequência. Ignorar as instruções pode causar danos físicos, morte ou danos ao equipamento.</p>
<input type="checkbox"/>	<p>Verifique a instalação. Consulte o capítulo <i>Lista de verificação de instalação</i> no <i>Manual de Hardware</i> do inversor de frequência.</p>
<input type="checkbox"/>	<p> Certifique-se de que não há partida ativa (DI1 nos ajustes de fábrica, ou seja, macro ABB standard). O conversor será iniciado automaticamente durante o acionamento se o comando de funcionamento externo estiver ligado e o conversor estiver no modo de controle remoto.</p> <p>Verifique se a partida do motor não provoca nenhum perigo.</p> <p><b>Desacople a máquina que será acionada se</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• houver risco de danos no caso de um sentido de rotação incorreto, ou</li> <li>• for necessário um ID run <b>normal</b> durante a partida do inversor de frequência, quando o torque de carga for superior a 20% ou o maquinário não suportar o transiente de torque nominal durante o ID run.</li> </ul>
Dicas para usar o painel de controle assistente	
<p>Os dois comandos na parte inferior do visor (<b>Opções</b> e <b>Menu</b> na figura à direita) exibem as funções das duas teclas programáveis  e , localizadas abaixo do visor. Os comandos atribuídos às teclas dependem do contexto.</p> <p>Use as teclas , ,  e  para mover o cursor e/ou alterar valores, dependendo da visualização ativa.</p> <p>A tecla  exibe uma página de ajuda sensível ao contexto.</p> <p>Para obter mais informações, consulte <i>ACx-AP-x assistant control panels user's manual</i> (3AUA0000085685 [inglês]).</p>	
1 – Configurações iniciais com orientação do assistente de partida idioma, data e hora e valores nominais do motor	
<input type="checkbox"/>	<p>Tenha em mãos os detalhes da placa de identificação do motor.</p> <p>Dê partida no inversor de frequência.</p>



<input type="checkbox"/> O assistente de partida fornece orientações para configurações iniciais. O assistente é iniciado automaticamente. Aguarde até que o painel de controle entre na visualização exibida à direita. Selecione o idioma que deseja utilizar, destacando-o (caso ele ainda não esteja destacado) e pressionando  (OK). <b>Observação:</b> Depois de selecionar o idioma, demora alguns minutos para fazer o download do arquivo de idioma para o painel de controle.	 <p>English  Deutsch  Suomi  Français  Italiano  Nederlands  Svenska</p> <p>OK ▶</p>
<input type="checkbox"/> Selecione <b>Iniciar ajuste</b> e pressione  ( <b>Seguinte</b> ).	 <p>Local ◊ ACS580 0.0 Hz</p> <p>Assistente de puesta en ...</p> <p>¿Configurar el convertidor ahora?</p> <p>Iniciar puesta en marcha</p> <p>Salir y no mostrar al encender</p> <p>Volver 15:52 Seguinte</p>
<input type="checkbox"/> Selecione a localização que deseja utilizar e pressione  ( <b>Seguinte</b> ).	 <p>Local ◊ ACS580 0.0 Hz</p> <p>Localização</p> <p>Padrões da unidade:</p> <p>Internacional (SI)</p> <p>Standard US (Imperial)</p> <p>Voltar 15:52 Seguinte</p>
<input type="checkbox"/> Altere as unidades mostradas no painel, se necessário. <ul style="list-style-type: none"> <li>Vá para a visualização de edição de uma linha selecionada pressionando .</li> <li>Navegue na visualização com  e .</li> </ul> Vá para a visualização seguinte pressionando  ( <b>Seguinte</b> ).	 <p>Local ◊ ACS580 0.0 Hz</p> <p>Unidades</p> <p>Alterar as unidades exibidas, se necessário.</p> <p>Potência: kW ▶</p> <p>Temperatura: °C ▶</p> <p>Torque: Nm ▶</p> <p>Voltar 15:53 Seguinte</p>
<input type="checkbox"/> Defina a data, a hora e os seus formatos de exibição. <ul style="list-style-type: none"> <li>Vá para a visualização de edição de uma linha selecionada pressionando .</li> <li>Navegue na visualização com  e .</li> </ul> Vá para a visualização seguinte pressionando  ( <b>Seguinte</b> ).	 <p>Local ◊ ACS580 0.0 Hz</p> <p>Data e hora</p> <p>Inserir a data e hora atuais.</p> <p>Data 04.07.2014 ▶</p> <p>Hora 15:54:04 ▶</p> <p>Apresentar data como dia.mês.ano ▶</p> <p>Apresentar hora como 24-horas ▶</p> <p>Voltar 15:54 Seguinte</p>



<input type="checkbox"/> Em uma visualização de edição: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Use  e  para mover o cursor para a esquerda e direita.</li> <li>• Use  e  para alterar o valor.</li> <li>• Pressione  (<b>Guardar</b>) para aceitar a nova configuração ou pressione  (<b>Cancelar</b>) para voltar para a visualização anterior sem fazer alterações.</li> </ul>	
<input type="checkbox"/> Para dar um nome ao inversor de frequência que será exibido na parte superior, pressione . Caso não queira alterar o nome padrão (ACS580), prossiga diretamente para a configuração dos valores nominais do motor pressionando  ( <b>Seguinte</b> ).	
<input type="checkbox"/> Insira o nome: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Para selecionar o modo de caractere (minúsculas/maiúsculas/números/caracteres especiais), pressione  até que o símbolo  esteja destacado e, então, selecione o modo com  e . Depois disso, é possível começar a adicionar caracteres. O modo permanece selecionado até você selecionar outro.</li> <li>• Para adicionar um caractere, destaque-o com  e , e pressione .</li> <li>• Para remover uma letra, pressione .</li> <li>• Pressione  (<b>Guardar</b>) para aceitar a nova configuração ou pressione  (<b>Cancelar</b>) para voltar para a visualização anterior sem fazer alterações.</li> </ul>	



Consulte a placa de identificação do motor para obter os seguintes ajustes de valor nominal. Insira os valores exatamente como aparecem na placa de identificação do motor.

Exemplo de placa de identificação de um motor de indução (assíncrono):

V		Hz	kW	r/min	A	cos $\phi$	IA/IN	T/E/s
690 Y	50	30	1475	32.5	0.83			
400 D	50	30	1475	56	0.83			
660 Y	50	30	1470	34	0.83			
380 D	50	30	1470	59	0.83			
415 D	50	30	1475	54	0.83			
440 D	60	35	1770	59	0.83			

Selecione o tipo de motor.  
Verifique se os dados do motor estão corretos. Os valores são predefinidos com base no tamanho do inversor de frequência, mas você deve verificar se eles correspondem ao motor. Comece com a corrente nominal do motor. Se você precisar alterar o valor, vá para a visualização de edição da linha selecionada pressionando (quando esse símbolo for mostrado no fim da linha).

Local ACS580  $\updownarrow$  0.0 Hz

**Valores nominais do m...**

Retirar os valores na chapa de identificação do motor, e inserir aqui:

Tipo: Motor assíncrono

Corrente: 1.8 A

Tensão: 400.0 V

**Voltar** 15:58 **Seguinte**

Configure o valor correto:

- Use e para mover o cursor para a esquerda e direita.
- Use e para alterar o valor.

Pressione (**Guardar**) para aceitar a nova configuração ou pressione (**Cancelar**) para voltar para a visualização anterior sem fazer alterações.

Local ACS580  $\updownarrow$  0.0 Hz

**Corrente:**

1.8 A

0.0 5.2

**Cancelar** 15:58 **Guardar**

Continue a verificar/editar os valores nominais e selecione o modo de controle escalar ou vetorial. Cos  $\phi$  nominal motor e torque nominal são opcionais. Role para baixo com para ver a última linha na visualização. Depois de editar a última linha, o painel de controle vai para a visualização seguinte. Para ir diretamente para a visualização seguinte, pressione (**Seguinte**).

Local ACS580  $\updownarrow$  0.0 Hz

**Valores nominais do m...**

Retirar os valores na chapa de identificação do motor, e inserir aqui:


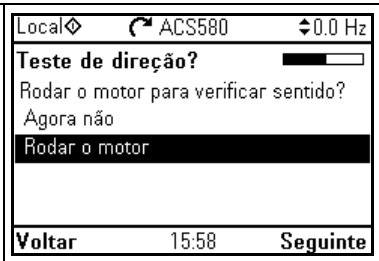

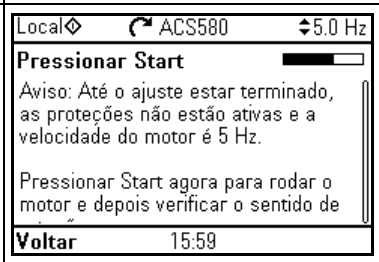



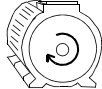
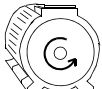
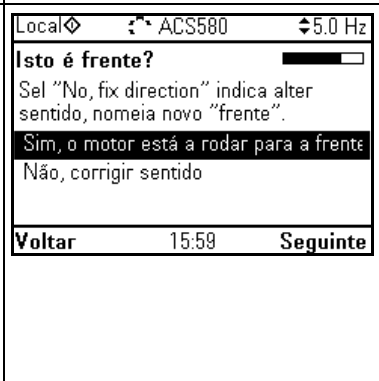



Cos  $\phi$  (opcional): 0.00





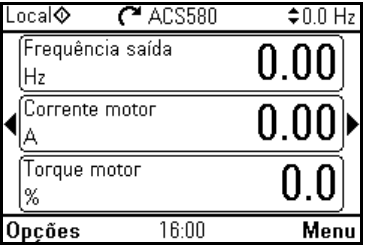





Torque (opcional): 0.000 Nm

Modo controle: Escalar

**Voltar** 15:58 **Seguinte**



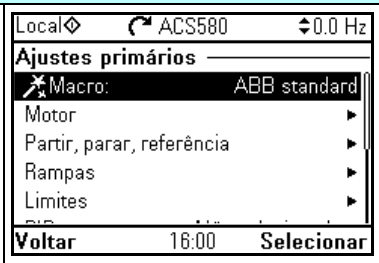







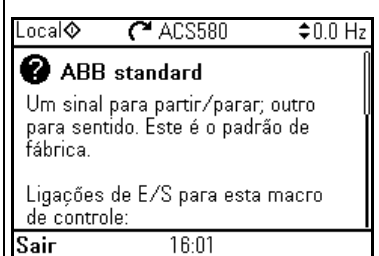
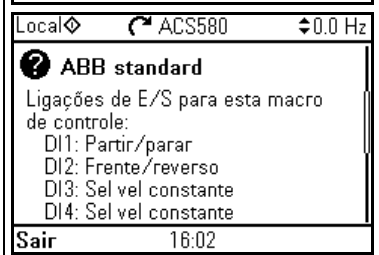




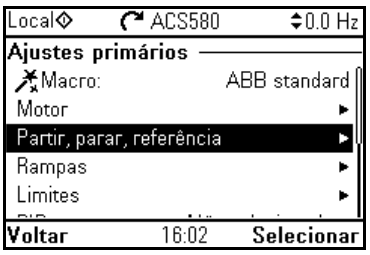


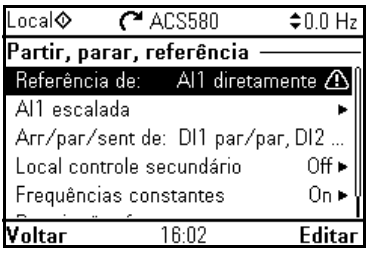


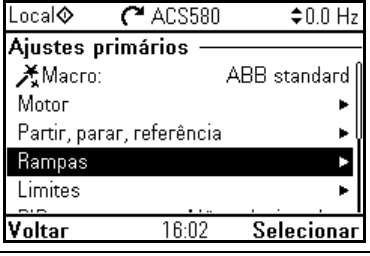


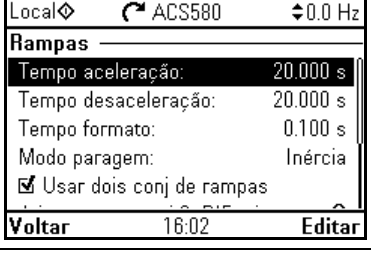
<input type="checkbox"/> O teste de sentido é opcional e exige que o motor esteja em rotação. Não faça isso se ele apresentar algum risco ou se a partida mecânica não permitir. Para fazer o teste de sentido, selecione ( <b>Rodar o motor</b> ) e pressione  ( <b>Seguinte</b> ).	
<input type="checkbox"/> Pressione a tecla Iniciar  no painel de controle para iniciar o inversor de frequência.	
<div style="background-color: cyan; border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin-bottom: 10px;">  </div> <input type="checkbox"/> Verifique a direção do motor. Se ela estiver para a frente, selecione <b>Sim, o motor está rodando para a frente</b> e pressione  ( <b>Seguinte</b> ) para continuar. Se a direção não for para a frente, selecione <b>Não, corrigir sentido</b> e pressione  ( <b>Seguinte</b> ) para continuar.  <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">                       Sentido para a frente                 </div> <div style="text-align: center;">                       Sentido reverso                 </div> </div>	
<input type="checkbox"/> Para fazer um backup dos ajustes feitos até agora, selecione <b>Backup</b> e pressione  ( <b>Seguinte</b> ). Caso não queira fazer um backup, selecione <b>Agora não</b> e pressione  ( <b>Seguinte</b> ).	

<input type="checkbox"/> A primeira partida foi concluída e o inversor de frequência está pronto para uso. Pressione  ( <b>Concluído</b> ) para ir à Vista inicial.	
<input type="checkbox"/> A Vista inicial que monitora os valores dos sinais selecionados aparece no painel de controle . Há diversas telas diferentes da Vista inicial (consulte a página 47). É possível navegar nelas com as teclas de seta (  e  ).	
<b>2 – Ajustes adicionais no menu de Ajustes iniciais</b>	
<input type="checkbox"/> Faça outros ajustes, como macro, rampas e limites, começando no menu <b>Principal</b> – pressione  ( <b>Menu</b> ) para entrar no menu <b>Principal</b> . Selecione <b>Ajustes primários</b> e pressione  ( <b>Selecionar</b> ) (ou  ). A ABB recomenda que você faça ao menos estas configurações adicionais: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Escolha uma macro ou defina valores de início, parada e referência individualmente</li> <li>• Rampas</li> <li>• Limites</li> </ul> Com o menu de <b>Ajustes iniciais</b> , também é possível fazer ajustes do motor, de PID, de Fieldbus, de funções avançadas, de relógio, de região e de tela. Além disso, o menu contém um item para redefinir a Vista inicial do painel de controle . Para obter mais informações sobre os itens do menu <b>Ajustes primários</b> , pressione  para abrir a página de ajuda.	





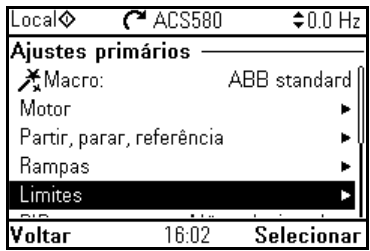


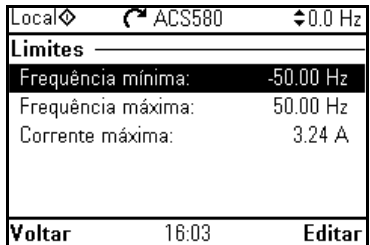
## 2 – Ajustes adicionais: Macro

<input type="checkbox"/> <p>Selecione <b>Macro</b>: e pressione  (<b>Selecionar</b>) (ou ).</p>	
<input type="checkbox"/> <p>Para alterar a macro utilizada, selecione a nova macro e pressione  (<b>Selecionar</b>). Para voltar sem fazer nenhuma alteração, pressione  (<b>Voltar</b>).</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A alteração da macro redefine todos os ajustes, exceto os dados do motor, para os valores padrão da macro selecionada.</li> <li>• Ao alterar a macro, você também altera o uso dos sinais de I/O no inversor de frequência. Certifique-se de que a fiação de I/O real e o uso de I/O no programa de controle sejam correspondentes. É possível verificar o uso atual de I/O no menu <b>I/O</b> no menu <b>Principal</b> (consulte a página 32).</li> </ul> <p>Para obter informações sobre uma macro selecionada, pressione . A página de ajuda mostra o uso de sinais e conexões de I/O. Para obter diagramas detalhados de conexão de I/O, consulte o capítulo <i>Macros de controle</i> (página 79).</p> <p>Navegue na página com  e .</p> <p>Para voltar ao submenu <b>Macro de controle</b>, pressione  (<b>Sair</b>).</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Todas as macros, exceto a macro ABB standard (vetor), usam controle de motor escalar por padrão. Na primeira inicialização, você pode escolher entre o controle de motor escalar ou vetorial. Se quiser alterar a seleção depois, selecione <b>Menu - Ajustes iniciais - Motor - Modo controle</b> e siga as instruções.</li> </ul>	  


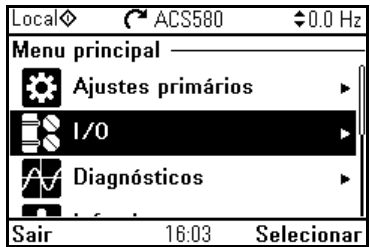


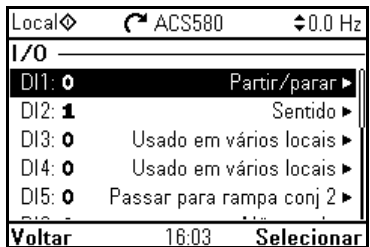
2 – Ajustes adicionais: Valores de partida, parada e referência	
<input type="checkbox"/> Se não deseja usar uma macro, defina os ajustes de partida, parada e referência: Selecione <b>Partir, parar, referência</b> e pressione  ( <b>Selecionar</b> ) (ou  ).	
<input type="checkbox"/> Ajuste os parâmetros de acordo com suas necessidades. Selecione o parâmetro e pressione  ( <b>Selecionar</b> ). Ao alterar os ajustes, você também altera o uso dos sinais de I/O no inversor de frequência. Certifique-se de que a fiação de I/O real e o uso de I/O no programa de controle sejam correspondentes. É possível verificar o uso atual de I/O no menu <b>I/O</b> no menu <b>Principal</b> (consulte a página 32). Após fazer os ajustes, volte para o menu <b>Ajustes primários</b> pressionando  ( <b>Voltar</b> ).	
2 – Ajustes adicionais: Rampas (tempos de aceleração e desaceleração do motor)	
<input type="checkbox"/> Selecione <b>Rampas</b> e pressione  ( <b>Selecionar</b> ) (ou  ).	
<input type="checkbox"/> Ajuste os parâmetros de acordo com suas necessidades. Selecione um parâmetro e pressione  ( <b>Editar</b> ). Após fazer os ajustes, retorne ao menu <b>Ajustes primários</b> pressionando  ( <b>Voltar</b> ).	




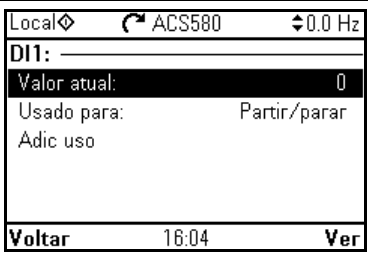







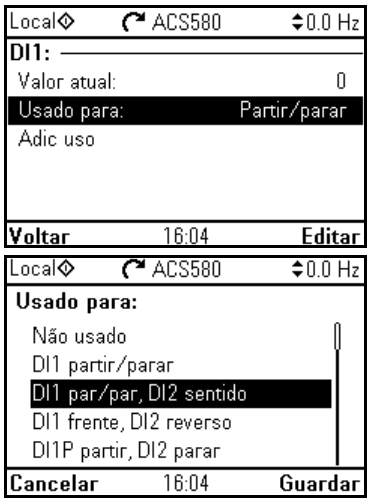


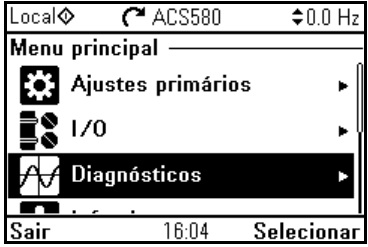


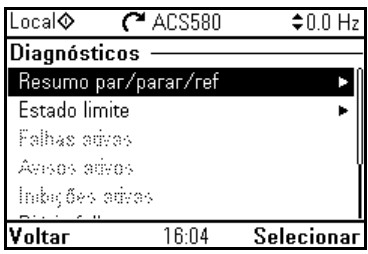
## 2 – Ajustes adicionais: Limites

<input type="checkbox"/> <p>Selecione <b>Limites</b> e pressione  (<b>Selecionar</b>) (ou )</p>	
<input type="checkbox"/> <p>Ajuste os parâmetros de acordo com suas necessidades. Selecione um parâmetro e pressione  (<b>Selecionar</b>). Após fazer os ajustes, retorne ao menu <b>Ajustes primários</b> pressionando  (<b>Voltar</b>).</p>	

## 3 – Menu I/O



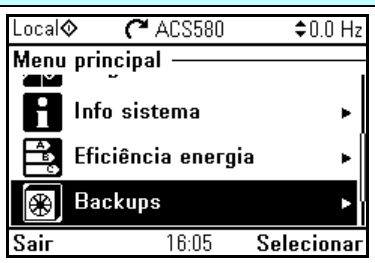

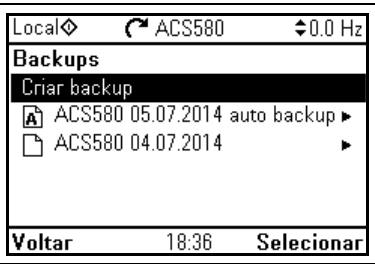
<input type="checkbox"/> <p>Após os ajustes iniciais, verifique se a fiação de I/O real corresponde ao uso de I/O no programa de controle. No menu <b>Principal</b>, selecione uma I/O e pressione  (<b>Selecionar</b>) para entrar no menu <b>I/O</b>.</p>	
<input type="checkbox"/> <p>Selecione a conexão que deseja verificar e pressione  (<b>Selecionar</b>) (ou )</p>	



<input type="checkbox"/> Para visualizar os detalhes de um parâmetro que não pode ser ajustado por meio do menu I/O, pressione  ( <b>Ver</b> ).	
<input type="checkbox"/> Para ajustar o valor de um parâmetro, pressione  ( <b>Editar</b> ), ajuste o valor usando as teclas  ,  ,  e  e pressione  ( <b>Guardar</b> ). Observe que a fiação real deve corresponder ao valor novo.  Volte ao menu <b>Principal</b> pressionando  ( <b>Voltar</b> ) várias vezes.	
<b>4 – Menu Diagnósticos</b>	
<input type="checkbox"/> Após fazer os ajustes adicionais e verificar as conexões de I/O, use o menu <b>Diagnósticos</b> para verificar se a configuração está funcionando corretamente.  No menu <b>Principal</b> , selecione <b>Diagnósticos</b> e pressione  ( <b>Selecionar</b> ) (ou  ).	
<input type="checkbox"/> Selecione o item de diagnóstico que deseja visualizar e pressione  ( <b>Selecionar</b> ).  Volte ao menu <b>Diagnósticos</b> pressionando  ( <b>Voltar</b> ).	



### 5 – Backup

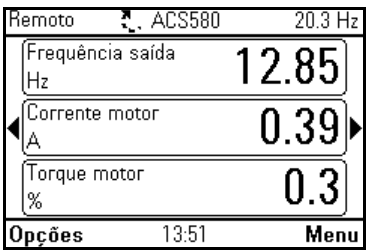
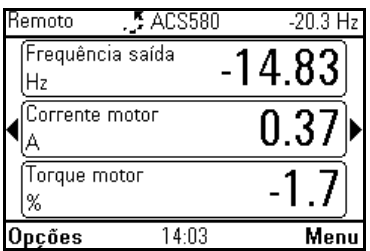
<input type="checkbox"/> Após concluir a partida, a ABB recomenda que você faça um backup. No menu <b>Principal</b> , selecione <b>Backups</b> e pressione  ( <b>Selecionar</b> ) (ou  ).	
<input type="checkbox"/> Pressione  ( <b>Selecionar</b> ) para iniciar o backup.	




## Como controlar o inversor de frequência pela interface de I/O

A tabela abaixo orienta como operar o inversor de frequência por meio de entradas digitais e analógicas, quando:

- a partida do motor for realizada, e
- as configurações do parâmetro padrão da macro padrão ABB estiverem sendo utilizadas.

Ajustes preliminares	
<p>Se for preciso alterar a direção da rotação, verifique se os limites permitem a direção reversa: Acesse <b>Menu - Ajustes primários - Limites</b> e certifique-se de que o limite mínimo tenha um valor negativo e o limite máximo, um valor positivo.</p> <p>Certifique-se de que as conexões de controle sejam ligadas de acordo com o diagrama de conexão apresentado para a macro padrão ABB.</p> <p>Certifique-se de que o conversor esteja em controle remoto. Pressione a tecla <b>Loc/Rem</b> para alternar entre controle remoto e local.</p>	<p>Consulte a seção <i>Macro padrão ABB</i> na página 80.</p> <p>No controle remoto, a tela do painel de controle mostra o texto <b>Remoto</b> no canto superior esquerdo.</p>
Partida e controle da velocidade do motor	
<p>Inicie ligando a entrada digital DI1.</p> <p>A seta começa a girar. Ela é pontilhada até alcançar o ponto de ajuste.</p> <p>Regule a frequência de saída do inversor de frequência (velocidade do motor) ajustando a tensão da entrada analógica AI1.</p>	
Alterar o sentido de rotação do motor	
<p>Sentido reverso: Ligue a entrada digital DI2.</p> <p>Sentido para a frente: Desligue a entrada digital DI2.</p>	



Parada do motor	
Desligue a entrada digital DI1. A seta para de girar.	Remoto  ACS580 -20.3 Hz
	Frequência saída Hz 0.00
	Corrente motor A 0.00
	Torque motor % 0.0
	<b>Opções</b> 13:52 <b>Menu</b>



## Como realizar o ID run

O inversor de frequência estima automaticamente as características do motor usando o ID run *Imobilizado* quando é iniciado pela primeira vez em controle vetorial e após a alteração de qualquer parâmetro do motor (grupo *99 Dados motor*). Isso é válido quando

- a seleção do parâmetro *99.13 Pedido ID Run* for *Imobilizado* e
- a seleção do parâmetro *99.04 Modo controle motor* for *Vetor*.

Na maioria das aplicações, não é necessário realizar um ID run separado. Selecione o ID run manualmente sempre que:

- o modo de controle vetorial for usado (parâmetro *99.04 Modo controle motor* configurado em *Vetor*), e
- o motor de ímã permanente (PM) é usado (parâmetro *99.03 Tipo de motor* configurado em *Motor ímã permanente*), ou
- o motor de relutância síncrona (SynRM) é usado (parâmetro *99.03 Tipo de motor* configurado como *SynRM*), ou
- o inversor de frequência opera próximo das referências de velocidade zero ou
- for necessário operar em um intervalo de torque acima do torque nominal do motor em um amplo intervalo de velocidade.

Execute o ID run com o assistente de ID run ao selecionar **Menu - Ajustes primários - Motor - ID run** (consulte a página *38*) ou com o parâmetro *99.13 Pedido ID Run* (consulte a página *40*).

**Observação:** Se os parâmetros do motor (grupo *99 Dados motor*) forem alterados após o ID run, será necessário repetir o processo.

**Observação:** Se você já parametrizou sua aplicação usando o modo de controle de motor escalar (*99.04 Modo controle motor* definido em *Escalar*) e precisa mudar o modo controle motor para *Vetor*,

- altere o modo de controle para vetorial com o assistente **Modo controle** (acesse **Menu - Ajustes iniciais - Motor - Modo controle**) e siga as instruções. O assistente de ID run auxiliará no ID run.





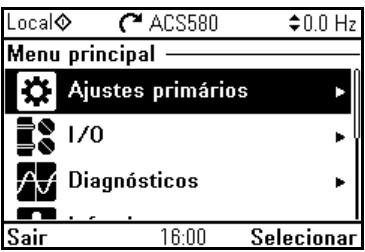


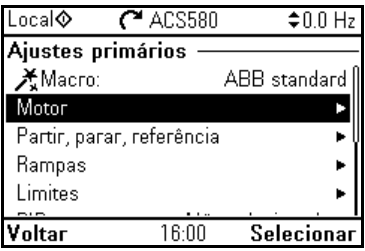
ou



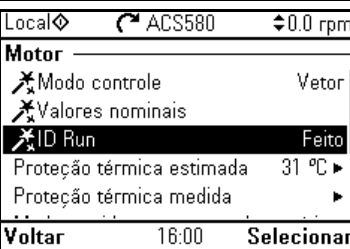



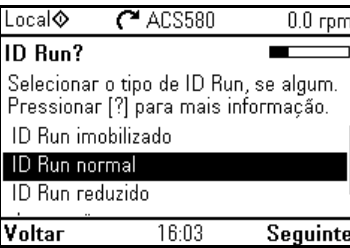


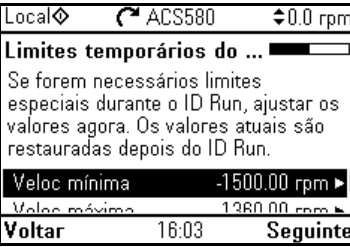



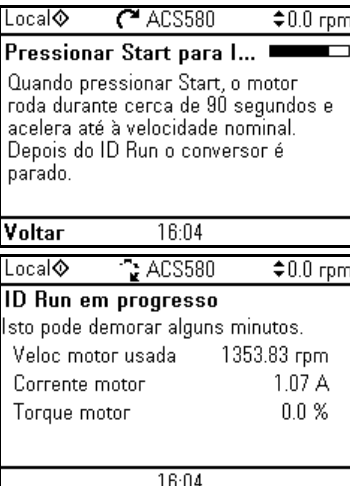


- defina o parâmetro *99.04 Modo controle motor* como *Vetor*, e
  - no caso de inversor de frequência controlado por I/O, verifique os parâmetros nos grupos *22 Seleção ref velocidade*, *23 Referência rampa de velocidade*, *12 AI Standard*, *30 Limites* e *46 Monitoramento/Config escalas*.
  - para o inversor de frequência controlado por torque, verifique também os parâmetros no grupo *26 Corrente ref torque*.



## ■ Procedimento de execução da ID




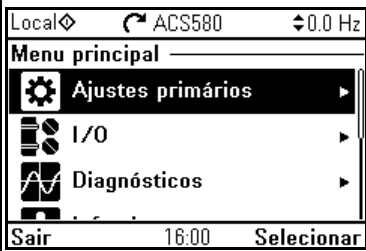
### Com o assistente de ID run

Pré-verificação	
	<p><b>AVISO!</b> O motor funcionará a cerca de 50 a 80% da velocidade nominal durante o ID run. O motor girará na direção de avanço. <b>Verifique se é seguro operar o motor antes de realizar o ID run.</b></p> <p><b>Não faça o ID run em um motor em operação. Certifique-se de que o motor está parado antes de iniciar o ID run.</b></p>
<input type="checkbox"/> Desconecte o motor do equipamento acionado. <input type="checkbox"/> Verifique se os valores dos parâmetros dos dados do motor são equivalentes aos da placa de identificação do motor. <input type="checkbox"/> Verifique se o circuito STO está fechado. <p>O assistente perguntará se você deseja usar limites temporários do motor. Eles devem atender às seguintes condições:</p> <input type="checkbox"/> Velocidade mínima $\leq 0$ rpm <input type="checkbox"/> Velocidade máxima = velocidade nominal do motor (para o procedimento de ID run normal, é necessário que o motor esteja a 100% da velocidade) <input type="checkbox"/> Corrente máxima $> I_{HD}$ <input type="checkbox"/> Torque máximo $> 50\%$ <input type="checkbox"/> Certifique-se de que o painel de controle esteja no controle local (texto Local exibido no canto superior esquerdo). Pressione a tecla <b>[Loc/Rem]</b> para alternar entre controle local e remoto.	
ID Run	
<input type="checkbox"/> Vá até o menu <b>Principal</b> pressionando  ( <b>Menu</b> ) na Vista inicial. Selecione <b>Ajustes primários</b> e pressione  ( <b>Selecionar</b> ) (ou  ).	
<input type="checkbox"/> Selecione <b>Motor</b> e pressione  ( <b>Selecionar</b> ) (ou  ).	



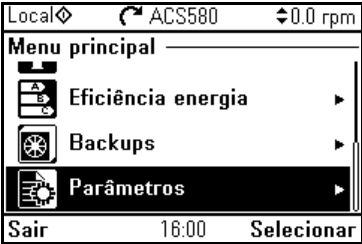












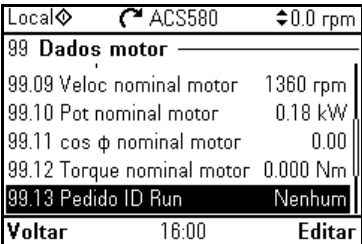


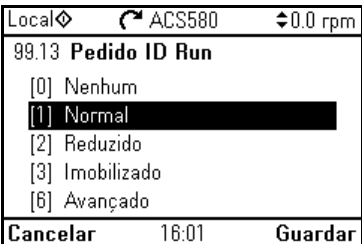
<input type="checkbox"/>	<p>Selecione <b>Execução da ID</b> (mostrada somente quando o conversor está no modo de controle vetorial) e pressione  (<b>Selecionar</b>) (ou ).</p>	 <p>Local  ACS580 0.0 rpm</p> <p><b>Motor</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>✖ Modo controle Vetor</li> <li>✖ Valores nominais</li> <li>✖ ID Run Feito</li> <li>Proteção térmica estimada 31 °C ▶</li> <li>Proteção térmica medida ▶</li> </ul> <p><b>Voltar</b> 16:00 <b>Selecionar</b></p>
<input type="checkbox"/>	<p>Selecione o tipo de ID run que deseja executar e pressione  (<b>Selecionar</b>) (ou ).</p>	 <p>Local  ACS580 0.0 rpm</p> <p><b>ID Run?</b></p> <p>Selecione o tipo de ID Run, se algum. Pressionar [?] para mais informação.</p> <p>ID Run imobilizado</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>ID Run normal</li> <li>ID Run reduzido</li> </ul> <p><b>Voltar</b> 16:03 <b>Seguinte</b></p>
<input type="checkbox"/>	<p>A mensagem de aviso <b>Volta Identificação</b> é mostrada no topo por alguns segundos. O LED do painel de controle começa a piscar em verde para indicar um aviso ativo.</p> <p>Verifique os limites do motor mostrados no painel de controle. Se você precisa de outros limites durante o ID run, insira-os aqui. Os limites originais serão restaurados após a execução da ID. Pressione  (<b>Seguinte</b>).</p>	 <p>Local  ACS580 0.0 rpm</p> <p><b>Limites temporários do ...</b></p> <p>Se forem necessários limites especiais durante o ID Run, ajustar os valores agora. Os valores atuais são restauradas depois do ID Run.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Veloc mínima -1500.00 rpm ▶</li> <li>Veloc máxima 1380.00 rpm ▶</li> </ul> <p><b>Voltar</b> 16:03 <b>Seguinte</b></p>
<input type="checkbox"/>	<p>Pressione a tecla Iniciar () para iniciar a execução da ID.</p> <p>Em geral, a ABB não recomenda pressionar qualquer tecla do painel de controle durante o ID run. Contudo, é possível interromper o ID run a qualquer momento pressionando a tecla Parar ().</p> <p>Durante o ID run, uma visualização do progresso será exibida.</p> <p>Após a conclusão do ID run, a mensagem <b>ID run efetuado</b> será exibida. O LED para de piscar.</p> <p>Se o ID run falhar, a falha <b>FF61 ID Run</b> será exibida. Consulte o capítulo <i>Rastreamento de falha</i> na página 495 para obter mais informações.</p>	 <p>Local  ACS580 0.0 rpm</p> <p><b>Pressionar Start para I...</b></p> <p>Quando pressionar Start, o motor roda durante cerca de 90 segundos e acelera até à velocidade nominal. Depois do ID Run o conversor é parado.</p> <p><b>Voltar</b> 16:04</p> <p>Local  ACS580 0.0 rpm</p> <p><b>ID Run em progresso</b></p> <p>isto pode demorar alguns minutos.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Veloc motor usada 1353.83 rpm</li> <li>Corrente motor 1.07 A</li> <li>Torque motor 0.0 %</li> </ul> <p>16:04</p>



Com o parâmetro **99.13 Pedido ID Run**

Pré-verificação	
	<p><b>AVISO!</b> O motor funcionará a cerca de 50 a 80% da velocidade nominal durante o ID run. O motor girará na direção de avanço. <b>Certifique-se de que é seguro acionar o motor antes de fazer o ID run.</b></p> <p><b>Não faça o ID run em um motor em operação. Certifique-se de que o motor está parado antes de iniciar o ID run.</b></p>
<input type="checkbox"/>	<p>Desconecte o motor do equipamento acionado.</p>
<input type="checkbox"/>	<p>Verifique se os valores dos parâmetros dos dados do motor são equivalentes aos da placa de identificação do motor.</p>
<input type="checkbox"/>	<p>Verifique se o circuito STO está fechado.</p> <p>Se os valores de parâmetro (do grupo <b>10 DI, RO Standard</b> ao grupo <b>99 Dados motor</b>) forem alterados antes do ID run, verifique se os novos ajustes atendem às seguintes condições:</p>
<input type="checkbox"/>	<p><b>30.11 Veloc mínima</b> <math>\leq 0</math> rpm</p>
<input type="checkbox"/>	<p><b>30.12 Veloc máxima</b> = velocidade nominal do motor (para o procedimento de ID run normal, é necessário que o motor esteja a 100% da velocidade)</p>
<input type="checkbox"/>	<p><b>30.17 Corrente máxima</b> <math>&gt; I_{HD}</math></p>
<input type="checkbox"/>	<p><b>30.20 Torque máximo 1</b> <math>&gt; 50\%</math> ou <b>30.24 Torque máximo 2</b> <math>&gt; 50\%</math>, dependendo do limite de torque definido de acordo com o parâmetro <b>30.18 Sel lim torque</b>.</p> <p>Verifique se os sinais</p>
<input type="checkbox"/>	<p>permissão func (parâmetro <b>20.12 Permissão Func 1</b>) está ativo</p>
<input type="checkbox"/>	<p>ativar partida (parâmetro <b>20.19 Hab comand partida</b>) está ativo</p>
<input type="checkbox"/>	<p>ativar para rodar (parâmetro <b>20.22 Ativar para rodar</b>) está ativo.</p>
<input type="checkbox"/>	<p>Certifique-se de que o painel de controle esteja no controle local (texto Local exibido no canto superior esquerdo). Pressione a tecla <b>Loc/Rem</b> para alternar entre controle local e remoto.</p>
ID Run	
<input type="checkbox"/>	<p>Vá até o menu <b>Principal</b> pressionando  (Menu) na Vista inicial. Pressione .</p>
	






<input type="checkbox"/>	Selecione <b>Parâmetros</b> e pressione  ( <b>Selecionar</b> ) (ou  ).	
<input type="checkbox"/>	Selecione <b>Lista completa</b> e pressione  ( <b>Selecionar</b> ) (ou  ).	
<input type="checkbox"/>	Navegue pela página com  e  , selecione o grupo de parâmetro <b>Dados motor 99</b> e pressione  ( <b>Selecionar</b> ) (ou  ).	
<input type="checkbox"/>	Navegue pela página com  e  , selecione o parâmetro <b>Execução da ID solicitada 99.13</b> ( <a href="#">99.13 Pedido ID Run</a> ) e pressione  ( <b>Selecionar</b> ) (ou  ).	
<input type="checkbox"/>	Selecione o tipo de execução da ID e pressione  ( <b>Guardar</b> ) (ou  ).	




- O painel de controle retorna à visualização anterior e a mensagem de aviso **Ciclo de identificação** é mostrada no topo por alguns segundos.

O LED do painel de controle começa a piscar em verde para indicar um aviso ativo (**AFF6**).

A visualização de aviso **AFF6** será exibida quando nenhuma tecla é pressionada por um minuto. Pressionar  (**Como corr**) informa que a execução da ID será concluída na inicialização seguinte. Você pode ocultar o aviso pressionando  (**Ocultar**).

Pressione a tecla Iniciar () para iniciar a execução da ID.

Em geral, a ABB recomenda não pressionar nenhuma tecla do painel de controle durante o ID run. Contudo, é possível interromper o ID run a qualquer momento pressionando a tecla Parar ()

 Volta Identificaç		
99 <b>Dados motor</b>		
99.09 Veloc nominal motor	1430 rpm	
99.10 Pot nominal motor	0.75 kW	
99.11 cos φ nominal motor	0.00	
99.12 Torque nominal motor	0.000 Nm	
99.13 Pedido ID Run	Normal	
<b>Voltar</b>	16:02	<b>Editar</b>
Local 	 ACS580	 0.0 rpm
 Aviso AFF6		
Cod aux: 0000 0000		
<b>Volta Identificação</b>	16:14:34	
ID Run do motor a ser executado		
<b>Ocultar</b>	16:02	<b>Como corr</b>
Local 		
 ACS580		
 0.0 rpm		
99 <b>Dados motor</b>		
99.09 Veloc nominal motor	1360 rpm	
99.10 Pot nominal motor	0.18 kW	
99.11 cos φ nominal motor	0.00	
99.12 Torque nominal motor	0.000 Nm	
99.13 Pedido ID Run	Normal	
<b>Voltar</b>	16:03	<b>Editar</b>

- Durante o ID run, a seta gira na parte superior. Após a conclusão do ID run, a mensagem **ID run efetuado** será exibida. O LED para de piscar. Se o ID run falhar, a falha **FF61 ID Run** será exibida. Consulte o capítulo **Rastreamento de falha** na página 495 para obter mais informações.



## 3

# Painel controle

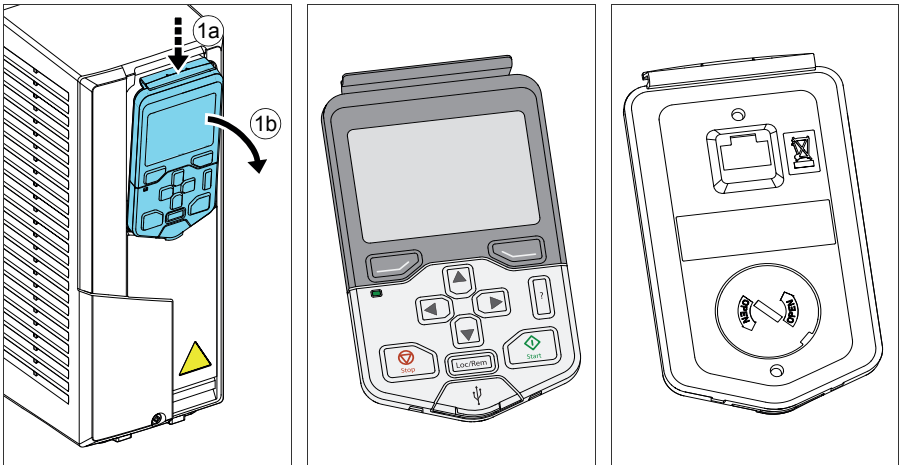
---

## Conteúdo deste capítulo

Este capítulo contém instruções para remover e reinstalar o painel de controle assistente e descreve brevemente sua tela, teclas e atalhos. Para obter mais informações, consulte *ACx-AP-x assistant control panels user's manual* (3AUA0000085685 [inglês]).

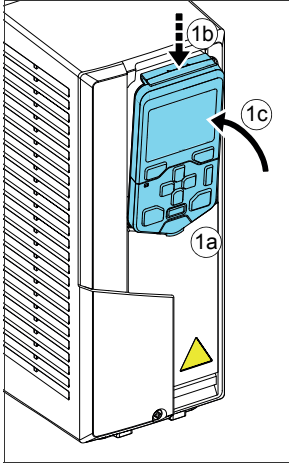
## Remoção e reinstalação do painel de controle

Para remover o painel de controle, pressione o clipe de fixação na parte superior (1a) e puxe-o para a frente pela borda superior (1b).

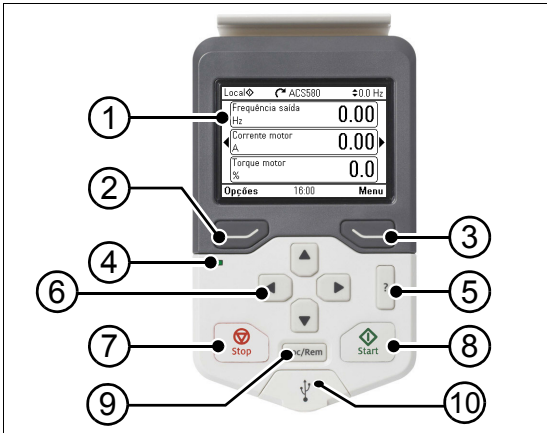


## 44 Painel controle

Para reinstalar o painel de controle, coloque a parte inferior do contêiner na posição (1a), pressione o clipe de fixação na parte superior (1b) e empurre o painel de controle para dentro na borda superior (1c).



## Layout do painel de controle

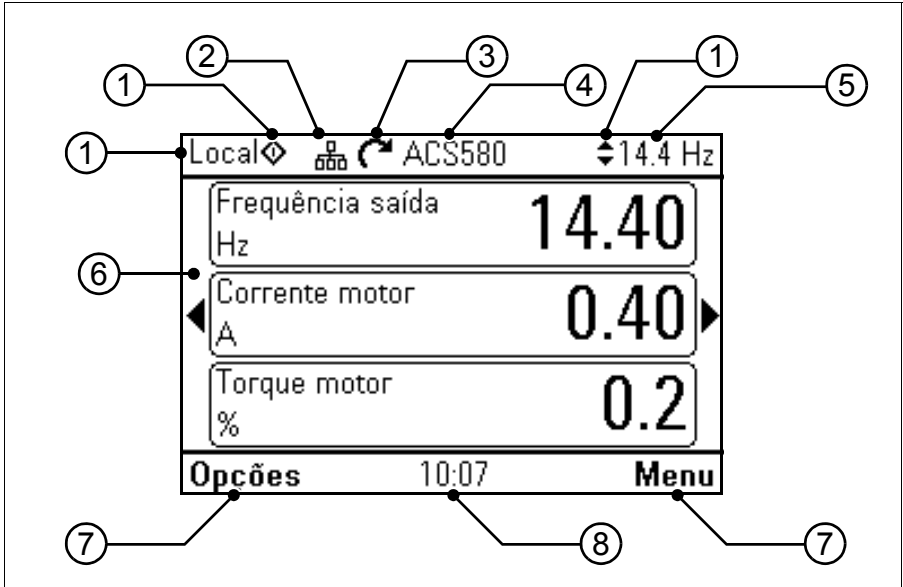


1	<a href="#">Layout do Display do painel de controle</a>
2	<a href="#">Tecla programável esquerda</a>
3	<a href="#">Tecla programável direita</a>
4	LED de estado, consulte o capítulo <i>Manutenção e diagnóstico de hardware</i> , seção <i>LEDs</i> no <i>Manual de hardware do inversor de frequência</i> .
5	<a href="#">Ajuda</a>

6	<a href="#">Teclas de seta</a>
7	Parar (consulte <a href="#">Iniciar e parar</a> )
8	Iniciar (consulte <a href="#">Iniciar e parar</a> )
9	Local/remoto (consulte <a href="#">Loc/Rem</a> )
10	Conector USB

## Layout do Display do painel de controle

Na maioria das visualizações, os elementos a seguir são exibidos no visor:



1. **Local de controle e ícones relacionados:** Indica como o inversor de frequência é controlado:





- **Sem texto:** O inversor de frequência está em controle local, mas é controlado por outro dispositivo. Os ícones no painel superior indicam quais ações são permitidas:

Texto/ícones	Partida utilizando este painel de controle	Parada utilizando este painel de controle	Dar referências deste painel
	Não permitido	Não permitido	Não permitido










- **Local:** O inversor de frequência está em controle local e é controlado neste painel de controle. Os ícones no painel superior indicam quais ações são permitidas:



Texto/ícones	Partida utilizando este painel de controle	Parada utilizando este painel de controle	Dar referências deste painel
Local	Permitido	Permitido	Permitido

- **Remoto:** O inversor de frequência está em controle remoto, ou seja, é controlado por meio da E/S ou do fieldbus. Os ícones no painel superior indicam quais ações são permitidas com o painel de controle:

Texto/ícones	Partida utilizando este painel de controle	Parada utilizando este painel de controle	Dar referências deste painel
Remoto	Não permitido	Não permitido	Não permitido
Remoto 	Permitido	Permitido	Não permitido
Remoto 	Não permitido	Permitido	Permitido
Remoto  	Permitido	Permitido	Permitido

2. **Painel de barramento:** Indica que há mais de um inversor de frequência conectado a esse painel. Para alternar para outro inversor de frequência, acesse **Opções - Selecionar inversor de frequência**.
3. **Ícone de estado:** Indica o estado do inversor de frequência e do motor. A direção da seta indica rotação para a frente (sentido horário) ou inversa (sentido anti-horário).

Ícone de estado	Animação	Estado do inversor de frequência
	-	Parado
	-	Parado, arranque inibido
	Piscando	Parado, comando para partida dado, mas está inibido Consulte o <b>Menu - Diagnósticos</b> no painel de controle
	Piscando	Em falha
	Piscando	Em operação, na referência, mas o valor de referência é 0
	Girando	Em operação, não está na referência
	Girando	Em operação, na referência
	-	Pré-aquecimento (aquecimento do motor) ativo
	-	Modo de hibernação do PID ativo

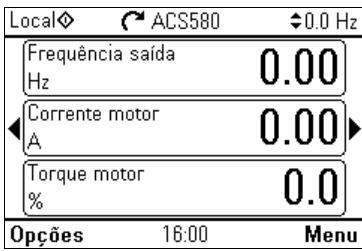
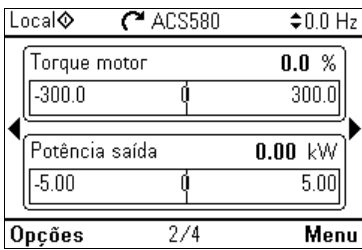
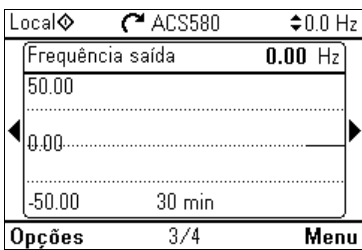
4. **Nome inversor de frequência:** Se um nome tiver sido atribuído, ele será exibido no painel superior. Por padrão, será "ACS580". Para alterar o nome no painel de controle, selecione **Menu - Ajustes primários - Relógio, região, display** (consulte a página 68).
5. **Valor de referência:** Velocidade, frequência etc. são mostrados com sua unidade. Para saber como alterar o valor de referência no menu **Ajustes primários** (consulte a página 52) ou no menu **Opções** (consulte a página 77).
6. **Área de conteúdo:** O conteúdo real da visualização é exibido nessa área. O conteúdo varia de acordo com a visualização. A visualização de exemplo na página 45 é a visualização principal do painel de controle, chamada de Vista inicial.
7. **Seleções das teclas programáveis:** Exibe as funções das teclas programáveis ( e ) em determinado contexto.

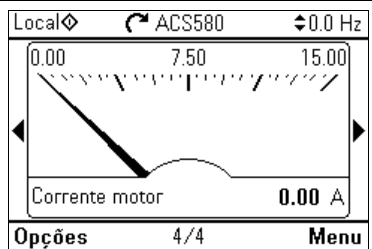
8. **Relógio:** O relógio exibe a hora atual. Para alterar a hora e seu formato no painel de controle, selecione **Menu - Ajustes iniciais - Relógio, região, display** (consulte a página 68).

Para ajustar o contraste do display e a funcionalidade da luz de fundo do painel de controle, selecione **Menu - Ajustes iniciais - Relógio, região, display** (consulte a página 68).

## Telas da Vista inicial

Há quatro telas básicas configuráveis diferentes pré-configuradas de Vista inicial para o painel de controle. A Vista inicial 1 é a visualização padrão. É possível navegar nelas com as teclas de seta (◀) e (▶). Primeiramente, a linha inferior mostra o número da tela da Vista inicial e, após algum tempo, ele é substituído pela hora.

<p>Vista inicial 1 (Vista inicial padrão):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Frequência de saída (Hz): Parâmetro <a href="#">01.06 Frequência de saída</a></li> <li>• Corrente motor (A): Parâmetro <a href="#">01.07 Corrente do motor</a></li> <li>• AI1 valor atual (V ou mA): Parâmetro <a href="#">12.11 Valor atual AI1</a></li> </ul>	
<p>Vista inicial 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Corrente motor (A): Parâmetro <a href="#">01.07 Corrente do motor</a></li> <li>• Potência de saída (kW): Parâmetro <a href="#">01.14 Potência saída</a></li> </ul>	
<p>Vista inicial 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Frequência de saída mostrada como uma representação gráfica durante os últimos 60 minutos: Parâmetro <a href="#">01.06 Frequência de saída</a></li> </ul>	

<p>Vista inicial 4:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Corrente do motor mostrada como uma representação gráfica durante os últimos 60 minutos: Parâmetro <i>01.07 Corrente do motor</i></li> </ul>	
---	---

É possível substituir parâmetros na tela da Vista inicial por outros parâmetros ou criar novas telas da Vista inicial mostrando os parâmetros selecionados.

- Acesse a Vista inicial que você deseja editar e pressione a tecla programável **Opções** (☞) e selecione **Editar Vista inicial** (consulte a página 77) ou
- Acesse o menu **Principal** e selecione **Parâmetros**. Abra o parâmetro e pressione a tecla programável **Adicionar à vista** e selecione uma tela da Vista inicial ou crie uma nova.

## Teclas

As teclas do painel de controle estão descritas abaixo.



### Tecla programável esquerda

A tecla programável esquerda (☞) geralmente é utilizada para sair e cancelar. Sua função em uma situação específica pode ser vista na seleção de tecla programável no canto inferior esquerdo do display.



Manter ☞ pressionado sai de cada visualização até que você volte para a Vista inicial. Essa função não funciona em telas especiais.







### Tecla programável direita

A tecla programável direita (☞) geralmente é utilizada para selecionar, aceitar e confirmar. A função da tecla programável direita em uma determinada situação pode ser vista na seleção de tecla programável no canto inferior direito da tela.




**Teclas de seta**



As teclas de seta para cima e para baixo ( e ) são utilizadas para destacar as seleções nos menus e listas de seleção, rolar para cima e para baixo nas páginas de texto e ajustar os valores ao, por exemplo, configurar o horário, inserir uma password ou alterar um valor de parâmetro.

As teclas de seta para a esquerda e para a direita ( e ) são utilizadas para mover o cursor para a esquerda e para a direita na edição do parâmetro e para avançar e voltar nos assistentes. Nos menus,  e  funcionam da mesma forma que  e , respectivamente.


**Ajuda**

A tecla de ajuda () abre uma página de ajuda. A página de ajuda se adapta ao contexto, ou seja, o seu conteúdo é relevante para o menu ou a visualização em questão.

**Iniciar e parar**



















No controle local, a tecla Iniciar () e a tecla Parar (), respectivamente, inicia e para o inversor de frequência.

**Loc/Rem**

A tecla de local () é utilizada para alternar o controle entre o painel de controle (Local) e as conexões remotas (Rem). Ao alternar de Remoto para Local enquanto o conversor está em execução, o conversor continua funcionando na mesma velocidade. Ao alternar de Local para Remoto, o estado do local remoto é adotado.

## Atalhos de tecla

A tabela abaixo mostra atalhos de tecla e suas combinações. Pressionamentos de tecla simultâneos são indicados pelo sinal de mais (+).

Atalho	Disponível em	Efeito
 +  + 	qualquer visualização	Guardar uma captura de tela. É possível armazenar até 15 imagens na memória do painel de controle. Para transferir imagens ao PC, conecte o painel de controle assistente ao PC com um cabo USB e o painel será montado como um dispositivo MTP (protocolo de transferência de mídia). As imagens são armazenadas na pasta de capturas de tela.  Para obter mais instruções, consulte <i>ACx-AP-x assistant control panels user's manual</i> (3AUA0000085685 [Inglês]).
 +  ,  + 	qualquer visualização	Ajustar o brilho da luz de fundo.
 +  ,  + 	qualquer visualização	Ajustar o contraste do display.
 ou 	Vista inicial	Ajustar referência.
 + 	visualizações de edição de parâmetro	Reverter um parâmetro editável a seu valor padrão.
 + 	visualização que mostra uma lista de seleções para um parâmetro	Mostrar/ocultar números de índice de seleção.
 (mantenha pressionado)	qualquer visualização	Retorne à Vista inicial pressionando a tecla até que a Vista inicial seja exibida.

## 4




# Ajustes, I/O e diagnósticos no painel de controle

## Conteúdo deste capítulo

Este capítulo apresenta informações detalhadas sobre os menus **Ajustes primários**, **I/O**, **Diagnósticos**, **Info sistema**, **Eficiência energética** e **Backups** no painel de controle.

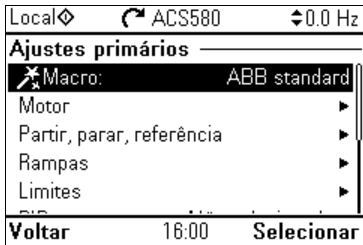
Para chegar ao menu **Ajustes primários**, **I/O**, **Diagnósticos**, **Info sistema**, **Eficiência energética** ou **Backups** da Vista inicial (consulte a seção [Telas da Vista inicial](#) na página 47), primeiro, selecione **Menu** para acessar o menu **Principal** e, no menu **Principal**, selecione o menu desejado.

Local	ACS580	0.0 Hz
Frequência saída		0.00
Hz		
Corrente motor		0.00
A		
Torque motor		0.0
%		
Opções	16:00	Menu

Local	ACS580	0.0 Hz
Menu principal		
	Ajustes primários	▶
	I/O	▶
	Diagnósticos	▶
Sair	16:00	Selecionar

Para ler sobre a abertura do menu **Opções** a partir da tecla programável **Opções** () , consulte a página 77.

## Menu Ajustes primários



Para acessar o menu de **Ajustes iniciais** na Vista inicial, selecione **Menu - Ajustes iniciais**.



O menu **Ajustes primários** permite ajustar e definir configurações adicionais usadas no inversor de frequência.


Após fazer as configurações guiadas usando o assistente de primeira partida, a ABB recomenda fazer pelo menos estes ajustes adicionais:

- Selecione uma **Macro** ou defina valores de **Partir, parar, referência**
- **Rampas**
- **Limites**

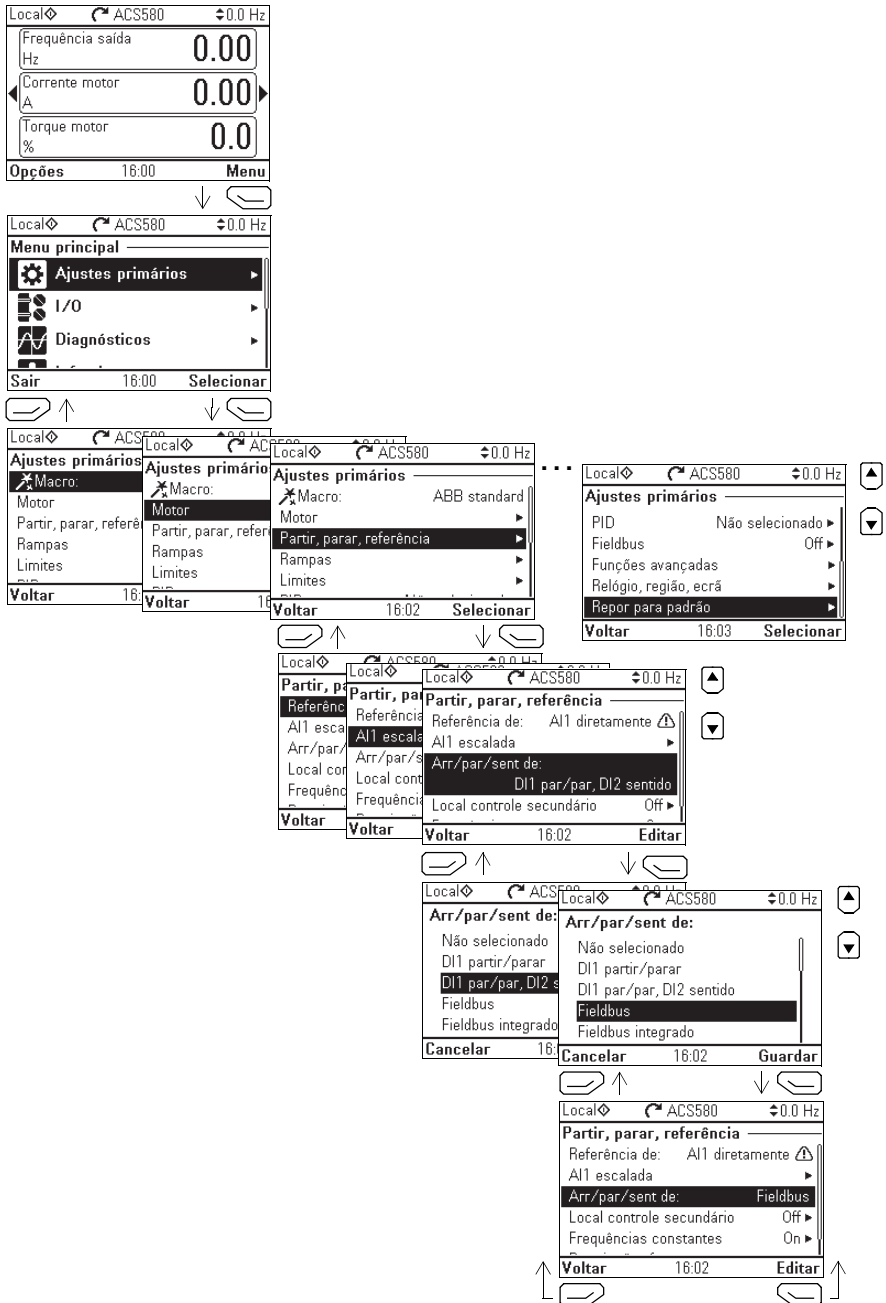
Com o menu de **Ajustes iniciais**, também é possível fazer ajustes do motor, de PID, de Fieldbus, de funções avançadas, de relógio, de região e de tela. Além disso, é possível redefinir os registros de falha e eventos, o painel de controle Vista inicial, os parâmetros não relacionados a hardware, os ajustes do Fieldbus, os dados do motor e os resultados da Execução da ID, todos os parâmetros, os textos do usuário final e redefinir tudo para os valores de fábrica.

Note que o menu **Ajustes primários** permite apenas que você modifique algumas configurações. A configuração mais avançada é feita por meio dos parâmetros: Selecione **Menu - Parâmetros**. Para obter mais informações sobre os diferentes parâmetros, consulte o capítulo [Parâmetros](#) na página 199.

No menu **Ajustes**, o símbolo  indica vários sinais/parâmetros conectados. O símbolo  indica que o ajuste possui um assistente para modificar os parâmetros.

Para obter mais informações sobre os itens do menu de **Ajustes iniciais**, pressione a tecla  para abrir a página de ajuda.

A figura abaixo mostra como navegar no menu de **Ajustes iniciais**.



As seções abaixo contêm detalhes sobre o conteúdo dos diferentes submenus disponíveis no menu de **Ajustes iniciais**.

### Macro

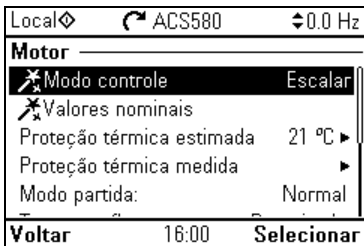


Use o submenu **Macro** para configurar rapidamente o controle do inversor de frequência e a origem da referência selecionando um conjunto de configurações de fiação predefinidas.

**Observação:** Para obter informações detalhadas sobre as macros disponíveis, consulte [Macros de controle](#) (página 79).

Se não deseja usar uma macro, defina os ajustes de **Partir, parar, referência** manualmente. Observe que, mesmo que opte por usar uma macro, você ainda pode modificar os outros ajustes de acordo com suas necessidades.

### Motor



Use o submenu **Motor** para configurar os ajustes relacionados ao motor, como valores nominais, modo controle ou proteção térmica.

Observe que os ajustes que estão visíveis dependem de outras seleções como, por exemplo, modo controle vetorial ou escalar, tipo de motor usado ou modo partida selecionado.

Há três assistentes disponíveis: Modo controle, Valor nominal e ID run (apenas para o modo controle vetorial).

A tabela a seguir apresenta informações detalhadas sobre os itens de ajustes disponíveis no menu **Motor**.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Modo controle	Seleciona entre usar o modo de controle escalar ou vetorial. Para obter mais informações sobre o modo de controle escalar, consulte <i>Controle escalar do motor na página 158</i> . Para obter informações sobre o modo de controle vetorial, consulte <i>Controle de motor vetorial na página 159</i> .	<i>99.04 Modo controle motor</i>
Valores nominais	Insere os valores nominais do motor presentes na placa de identificação do motor.	<i>99.06 Corrente nominal motor ... 99.12 Torque nominal motor</i>
Proteção térmica estimada	Os ajustes neste submenu servem para proteger o motor contra superaquecimento acionando automaticamente uma falha ou um aviso quando uma temperatura definida for ultrapassada. Por padrão, a proteção térmica estimada do motor está ligada. A ABB recomenda verificar os valores para que a proteção funcione corretamente. Para obter mais informações, consulte <i>Proteção térmica do motor na página 179</i> .	<i>35 Proteção térmica do motor</i>
Proteção térmica medida	Os ajustes neste submenu servem para proteger o motor com uma medição térmica contra superaquecimento ao acionar automaticamente uma falha ou um aviso ao ultrapassar uma temperatura definida. Para obter mais informações, consulte <i>Proteção térmica do motor na página 179</i> .	<i>35 Proteção térmica do motor</i>
Modo de partida:	Configura como o inversor de frequência inicia o motor (por exemplo, pré-magnetizado ou não).	<i>21 Modo partir/parar</i>
Frenagem do fluxo:	Define a quantidade de corrente a ser usada para frenagem, ou seja, como o motor é magnetizado antes de iniciar. Para obter mais informações, consulte <i>Frenagem de fluxo na página 162</i> .	<i>97.05 Frenagem de fluxo</i>
Razão U/F:	A forma da razão entre tensão e frequência abaixo do ponto de enfraquecimento de campo.	<i>97.20 Razão U/F</i>
Compensação de IR:	Define o impulso de tensão em velocidade zero. Aumente para ter maior torque de partida. Para obter mais informações, consulte <i>Compensação de IR para controle escalar de motor na página 159</i> .	<i>97.13 Compensação IR</i>
Pré-aquecimento	Liga ou desliga o pré-aquecimento. O inversor de frequência pode impedir a formação de condensação em um motor parado passando a ele uma corrente fixa (% da corrente nominal do motor). Use em condições úmidas ou frias para evitar a formação de condensação.	<i>21.14 Pré-aquecim fte entr 21.16 Corrente pré-aquec</i>

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Ordem de fase:	Se o motor girar no sentido errado, altere esta configuração para corrigir o sentido em vez de alterar a ordem da fase no cabo do motor.	<a href="#">99.16 Ordem fase</a>

### ■ Partir, parar, referência

Local	ACS580	0.0 Hz
<b>Partir, parar, referência</b>		
Referência de:	AI1 diretamente	
AI1 escalada		
Arr/par/sent de:	DI1 par/par, DI2 ...	
Local controle secundário	Off	
Frequências constantes	On	
<b>Voltar</b>	18:02	<b>Editar</b>

Use o submenu **Partir, parar, referência** para definir os comandos de partida/paragem e características relacionadas como as velocidades constantes ou permissões de funcionamento.

A tabela a seguir apresenta informações detalhadas sobre os itens de ajustes disponíveis no menu **Partir, parar, referência**.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Referência de	Define onde o inversor de frequência obtém a sua referência quando o controle remoto (EXT1) está ativo.	<a href="#">28.11 Ext1 frequência ref1</a> ou <a href="#">22.11 Ext1 veloc ref1</a> <a href="#">12.19 AI1 escal a AI1 min</a>
Ajustes relacionados a referência (ex.: Escala AI, AI2 escala, Ajustes de potenciômetro do motor) dependendo da referência selecionada	A tensão ou a corrente repassada à entrada é convertida em um valor que o inversor de frequência pode usar (por exemplo, referência).	<a href="#">12.20 AI1 escal a AI1 max</a>
Start/stop/dir from:	Define onde o inversor de frequência obtém os comandos de partida, parada e (opcionalmente) sentido quando o controle remoto (EXT1) está ativo.	<a href="#">20.01 Comandos Ext1</a>



Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Local de controle secundário	Ajustes do local de controle remoto secundário, EXT2. Esses ajustes incluem fonte de referência, partida, parada, sentido e fontes de comando para EXT2.  Por padrão, EXT2 é definido como <b>Desligado</b> .	19.11 <i>Seleção Ext1/Ext2</i> 28.15 <i>Ext2 frequência ref1</i> ou 22.18 <i>Ext2 veloc ref1</i> 12.17 <i>AI1 min</i> 12.18 <i>AI1 max</i> 12.27 <i>AI2 min</i> 12.28 <i>AI2 max</i> 20.06 <i>Comandos Ext2</i> 20.08 <i>Ext2 ent1</i> 20.09 <i>Ext2 ent2</i> 20.10 <i>Ext2 ent3</i>
Velocidades constantes / Frequências constantes	Estas configurações devem ser definidas quando um valor constante for usado como referência. Por padrão, é definido em <b>Ligado</b> . Para obter mais informações, consulte <i>Velocidades/frequências constantes</i> na página 127.	28.21 <i>Função freq const</i> ou 22.21 <i>Função veloc const</i> 28.26 <i>Freq constante 1</i> 28.27 <i>Freq constante 2</i> 28.28 <i>Freq constante 3</i> 22.26 <i>Veloc constante 1</i> 22.27 <i>Veloc constante 2</i> 22.28 <i>Veloc constante 3</i>
Jogging	Estas configurações permitem usar uma entrada digital para operar brevemente o motor usando a velocidade predefinida e as rampas de aceleração/desaceleração. Por padrão, o jogging está desativado e apenas pode ser usado no modo controle vetorial. Para obter mais informações, consulte <i>Jogging</i> na página 167.	20.25 <i>Ativar jogging</i> 22.42 <i>Ref jogging 1</i> 22.43 <i>Ref jogging 2</i> 23.20 <i>Acel tempo jogging</i> 23.21 <i>Temp desacel jogging</i>
Permissões func	Configurações para impedir o inversor de frequência de funcionar ou de dar partida quando uma entrada digital específica estiver baixa.	20.12 <i>Permissão Func 1</i> 20.11 <i>Modo parar perm func</i> 20.19 <i>Hab comand partida</i> 20.22 <i>Ativar para rodar</i> 21.05 <i>Fonte parada emerg</i> 21.04 <i>Modo parada emerg</i> 23.23 <i>Tempo parad emerg</i>

## Rampas

Local	ACS580	0.0 Hz
<b>Rampas</b>		
Tempo aceleração:	20.000 s	
Tempo desaceleração:	20.000 s	
Tempo formato:	0.100 s	
Modo paragem:	Inércia	
<input checked="" type="checkbox"/> Usar dois conj de rampas		
<b>Voltar</b>	16:02	<b>Editar</b>

Use o submenu **Rampas** para configurar os ajustes de aceleração e desaceleração.

**Observação:** Para configurar rampas, também é necessário especificar o parâmetro [46.01 Escala velocidade](#) (em modo de controle de velocidade) ou [46.02 Escala frequência](#) (em modo de controle de frequência).

A tabela a seguir apresenta informações detalhadas sobre os itens de ajustes disponíveis no menu **Rampas**.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Tempo aceleração:	É o tempo entre a imobilização e a "velocidade de escala" ao usar as rampas padrão (conjunto 1).	<a href="#">23.12 Tempo aceleração 1</a> <a href="#">28.72 Tempo aceleração 1</a>
Tempo desaceleração:	É o tempo entre a imobilização e a "velocidade de escala" ao usar as rampas padrão (conjunto 1).	<a href="#">23.13 Tempo desaccel 1</a> <a href="#">28.73 Tempo desaccel 1</a>
A escala de frequência para rampas:	Esse é o valor máximo de velocidade/frequência da taxa de rampa de aceleração e o valor inicial da taxa de rampa de desaceleração. Aplica-se a ambos os conjuntos de rampa.	<a href="#">46.02 Escala frequência</a>
Tempo de formato:	Define o formato das rampas padrão (conjunto 1).	<a href="#">23.32 Tempo formato 1</a> <a href="#">28.82 Tempo formato 1</a>
Modo parar:	Define como o inversor de frequência para o motor.	<a href="#">21.03 Modo paragem</a>
Usar dois conjuntos de rampas	Configura o uso de um segundo conjunto de rampa de aceleração/desaceleração. Se não for selecionado, apenas um conjunto de rampas será usado. Observe que, se essa seleção não for habilitada, as seleções abaixo não estarão disponíveis.	
Ativar rampa conj 2:	Para alternar os conjuntos de rampas, é possível: <ul style="list-style-type: none"> <li>usar uma entrada digital (baixo = conjunto 1; alto = conjunto 2), ou</li> <li>alternar automaticamente para o conjunto 2 acima de uma frequência/velocidade definida.</li> </ul>	<a href="#">23.11 Seleção ajuste rampa</a> <a href="#">28.71 Seleção ajuste rampa</a>
Tempo aceleração 2:	Define o tempo entre a imobilização e a "velocidade de escala" as rampas do conjunto 2.	<a href="#">23.14 Tempo aceleração 2</a> <a href="#">28.74 Tempo aceleração 2</a>
Tempo desaceleração 2:	Define o tempo entre a imobilização e a "velocidade de escala" as rampas do conjunto 2.	<a href="#">23.15 Tempo desaccel 2</a> <a href="#">28.75 Tempo desaccel 2</a>

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Tempo formato 2:	Define o formato das rampas no conjunto 2.	<a href="#">23.33 Tempo formato 2</a> <a href="#">28.83 Tempo formato 2</a>

## ■ Limites

Local	ACS580	0.0 Hz
<b>Limites</b>		
Frequência mínima:	-50.00 Hz	
Frequência máxima:	50.00 Hz	
Corrente máxima:	3.24 A	
<b>Voltar</b>	16:03	<b>Editar</b>

Use o submenu **Limites** para definir a gama operacional permitida. Essa função destina-se a proteger o motor, o hardware conectado e as partes mecânicas. O inversor de frequência permanece dentro desses limites, independente do valor de referência recebido.

**Observação:** Para configurar rampas, também é necessário especificar o parâmetro [46.01 Escala velocidade](#) (em modo de controle de velocidade) ou [46.02 Escala frequência](#) (em modo de controle de frequência). Esses parâmetros de limite não têm efeito sobre rampas.

A tabela a seguir apresenta informações detalhadas sobre os itens de ajustes disponíveis no menu **Limites**.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Freq mínima	Define a frequência operacional mínima. Afeta apenas o controle escalar.	<a href="#">30.13 Freq mínima</a>
Freq máxima	Define a frequência operacional máxima. Afeta apenas o controle escalar.	<a href="#">30.14 Freq máxima</a>
Veloc mínima	Define a velocidade operacional mínima. Afeta apenas o controle vetorial.	<a href="#">30.11 Veloc mínima</a>
Veloc máxima	Define a velocidade operacional máxima. Afeta apenas o controle vetorial.	<a href="#">30.12 Veloc máxima</a>
Torque mínimo	Define o torque operacional mínimo. Afeta apenas o controle vetorial.	<a href="#">30.19 Torque mínimo 1</a>
Torque máximo	Define o torque operacional máximo. Afeta apenas o controle vetorial.	<a href="#">30.20 Torque máximo 1</a>
Corrente máxima	Define a corrente de saída máxima.	<a href="#">30.17 Corrente máxima</a>

## PID

Local	ACS580	0.0 Hz
<b>PID</b>		
Controles PID:	Não selecionado	
Saída PID:	0.00 ▶	
Unidade:	°C	
Desvio:	0.00 °C ▶	
Pto ajuste:	0.00 °C ▶	
<b>Voltar</b>	12:30	<b>Editar</b>

O submenu **PID** contém ajustes e valores reais do controlador PID de processo para controlar várias bombas ou ventiladores por meio das saídas de relé do inversor de frequência.

A tabela a seguir apresenta informações detalhadas sobre os itens de ajustes disponíveis no menu **PID**.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
PID está controlando:	Define como a saída PID será usada: <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>Não selecionada:</b> PID não é usado.</li> <li>• <b>Ref frequência (ou Ref velocidade,</b> dependendo do modo controle motor): Usa a saída PID como uma referência de frequência (velocidade) quando controle remoto (EXT1) está ativo.</li> </ul>	<a href="#">40.07 Modo oper proc PID</a>
Saída PID:	Exibe a saída do processo PID ou define sua gama.	<a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a> <a href="#">40.36 Conj 1 saída min</a> <a href="#">40.37 Conj 1 saída max</a>
Unidade:	Unidade do controle PID, selecionada pelo cliente. Define o texto exibido na unidade referente a ponto de ajuste, feedback e desvio.	
Desvio:	Exibe ou inverte o desvio do processo PID.	<a href="#">40.04 Desvio valor atual</a> <a href="#">40.31 Conj 1 desv invers</a>
Pto ajuste:	Exiba ou configure o ponto de ajuste de PID do processo, ou seja, o valor alvo do processo. Também é possível usar um valor de ponto de ajuste constante em vez de (ou além de) uma fonte de ponto de ajuste externa. Quando um ponto de ajuste constante estiver ativo, ele substitui o ponto de ajuste normal.	<a href="#">40.03 Setpoint valor atual</a> <a href="#">40.16 Conj 1 fte setpoint 1</a>
Feedback:	Exiba ou configure o feedback de PID do processo, ou seja, o valor medido.	<a href="#">40.02 Feedback valor atual</a> <a href="#">40.08 Conj 1 fte feedback 1</a> <a href="#">40.11 Conj 1 temp filt fdbk</a>

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Sintonizar	<p>O submenu <b>Sintonizar (Tuning)</b> contém as configurações de ganho, tempo de integração e tempo de derivação.</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Certifique-se de que é seguro dar partida no motor e executar o processo real.</li> <li>2. Inicie o motor por controle remoto.</li> <li>3. Altere o ponto de ajuste para um valor pequeno.</li> <li>4. Veja como o feedback reage.</li> <li>5. Ajuste o ganho/integração/derivação.</li> <li>6. Repita as etapas 3-5 até o feedback reagir como o desejado.</li> </ol>	<p><a href="#">40.32 Conj 1 ganho</a>  <a href="#">40.33 Conj 1 tempo integ</a>  <a href="#">40.34 Conj 1 tempo deriv</a>  <a href="#">40.35 Conj 1 deriv tempo filt</a></p>
Função dormir	<p>A função dormir pode ser usada para poupar energia ao parar o motor quando houver pouca demanda. Por padrão, a função dormir está desativada. Se ativada, o motor para automaticamente quando a demanda é baixa e recomeça quando o desvio cresce muito. Isso poupa energia quando girar o motor a baixas velocidades for inútil.</p> <p>Consulte a seção <a href="#">Funções de dormir e impulso para o controle PID de processo</a> na página 134.</p>	<p><a href="#">40.43 Conj 1 nível dormir</a>  <a href="#">40.44 Conj 1 atraso dormir</a>  <a href="#">40.45 Conj 1 imp temp dorm</a>  <a href="#">40.46 Conj 1 passo imp dor</a>  <a href="#">40.47 Conj 1 desvio acordar</a>  <a href="#">40.48 Conj 1 atraso acordar</a></p>

## ■ Controle de bomba e ventilador

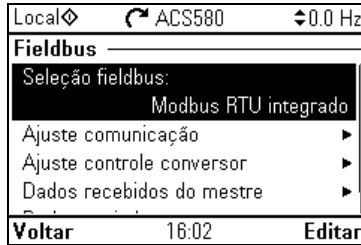
Local	ACS580	0.0 Hz
<b>Controle de bomba e ventilador { ...</b>		
Modo PFC:	PFC	
Configurar E/S do PFC	▶	
Configurar controle PFC	▶	
Configurar Comutação Auto	Não ...	▶
<b>Voltar</b>	12:29	<b>Editar</b>

O submenu **Controle de bomba e ventilador** contém configurações para a lógica de controle de bomba e ventilador. O controle de bomba e ventilador é suportado somente no local de controle externo EXT2.

A tabela a seguir apresenta informações detalhadas sobre os itens de ajustes disponíveis no menu **Controle de bomba e ventilador**.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Modo PFC:	Consulte a seção <i>Controle de bomba e ventilador (PFC)</i> na página 144. Seleciona o controle PFC ou SPFC.	76.21 Configuração PFC
Configurar E/S do PFC	Configura a I/O de PFC/SPFC. <ul style="list-style-type: none"> <li>Número de motores</li> <li>ROs</li> <li>Intertravamentos</li> <li>Verifique a configuração de I/O (veja <i>Menu I/O</i> na página 71.)</li> </ul>	76.25 Número de motores 76.27 Número máx de motores permitidos 76.59 Atraso contactor PFC 10.24 Fonte RO1 10.27 Fonte RO2 10.30 Fonte RO3 76.81 Intertravamento do PFC 1 76.82 Intertravamento do PFC 2 76.83 Intertravamento do PFC 3 76.84 Intertravamento do PFC 4 76.85 Intertravamento do PFC 5 76.86 Intertravamento do PFC 6
Configurar controle PFC	Configura o controle de PFC/SPFC	76.30 Iniciar veloc. 1 76.31 Iniciar veloc. 2 76.32 Iniciar veloc. 3 76.33 Iniciar veloc 4 76.34 Iniciar veloc 5 76.41 Parar veloc. 1 76.42 Parar veloc. 2 76.43 Parar veloc. 3 76.44 Parar veloc 4 76.45 Parar veloc 5 76.55 Atraso partida 76.56 Atraso paragem
Configurar comutação auto	Configura a comutação automática	76.70 Comutação auto 76.71 Intervalo comutação auto 76.72 Desequilíbrio desgaste máximo 76.73 Nível comutação automática

## Fieldbus



Use os ajustes no submenu **Fieldbus** para usar o inversor de frequência com um fieldbus:

- CANopen
- ControlNet
- DeviceNet™
- Ethernet POWERLINK
- EtherCAT
- Ethernet/IP™
- RS-485
- Modbus (RTU ou TCP)
- PROFIBUS DP
- PROFINET IO

Também é possível definir todas as configurações relacionadas ao fieldbus usando os parâmetros (grupos de parâmetros [50 Adaptador Fieldbus \(FBA\)](#), [51 FBA A ajustes](#), [52 FBA A entrada de dados](#), [53 FBA A saída de dados](#), [58 Fieldbus integrado](#)), mas o propósito do menu **Fieldbus** é facilitar as configurações de protocolos.

Observe que apenas o Modbus RTU é integrado e outros módulos de fieldbus são adaptadores opcionais. Para os módulos opcionais, os seguintes adaptadores são exigidos para os protocolos necessários:

- CANopen: FCAN-01
- ControlNet: FCNA-01
- DeviceNet™: FDNA-01
- Ethernet POWERLINK: FEPL-02
- EtherCAT: FECA-01
- Ethernet/IP™: FENA-21
- Modbus/TCP: FMBT-21, FENA-21
- RS-485: FSCA-01
- PROFIBUS DP: FPBA-01
- PROFINET IO: FENA-21

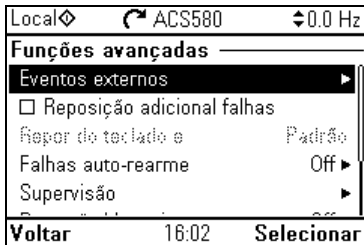
A tabela a seguir apresenta informações detalhadas sobre os itens de ajustes disponíveis no menu **Fieldbus**. Observe que alguns itens ficam ativos somente depois de você ter habilitado o Fieldbus.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Seleção Fieldbus	Ative caso queira usar o inversor de frequência em uma rede Fieldbus.	51.01 FBA A tipo 58.01 Ativar protocolo
Ajuste de comunicação	Para configurar a comunicação entre o inversor de frequência e o Fieldbus mestre, defina estas configurações e, em seguida, selecione <b>Aplicar ao módulo Fieldbus</b> .	51 FBA A ajustes 51.01 FBA A tipo 51.02 FBA A Par2 51.27 FBA A atualizar par 51.31 D2FBA est comun 50.13 FBA A palav controle 50.16 FBA A palavra estado 58 Fieldbus integrado 58.01 Ativar protocolo 58.03 Endereço nó 58.04 Taxa transmissão 58.05 Paridade 58.25 Perfil controle
Ajuste controle inversor de frequência	Define como Fieldbus mestre pode controlar este inversor de frequência e como o inversor de frequência reage a falhas de comunicação do Fieldbus.	20.01 Comandos Ext1 19.11 Seleção Ext1/Ext2 22.11 Ext1 veloc ref1 28.11 Ext1 frequência ref1 22.41 Ref veloc seg 28.41 Ref freq segura 50.03 FBA A sai t perd comun 46.01 Escala velocidade 46.02 Escala frequência 23.12 Tempo aceleração 1 23.13 Tempo desacel 1 28.72 Tempo aceleração 1 28.73 Tempo desacel 1 51.27 FBA A atualizar par 58.14 Ação perda comun 58.15 Modo perda comun 58.16 Tempo perda comun
Dados recebidos do mestre	Define o que o módulo Fieldbus do inversor de frequência deve receber do Fieldbus mestre (PLC). Após alterar essas configurações, selecione <b>Aplicar aj módulo fieldbus</b> .	50.13 FBA A palav controle 53 FBA A saída de dados 51.27 FBA A atualizar par 58.18 Palavra controle EFB 03.09 EFB referência 1



Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Dados enviados para mestre	Define o que o módulo Fieldbus do inversor de frequência envia para Fieldbus mestre (PLC). Após alterar essas configurações, selecione <b>Aplicar aj módulo fieldbus</b> .	<a href="#">50.16 FBA A palavra estado</a> <a href="#">52 FBA A entrada de dados</a> <a href="#">51.27 FBA A atualizar par</a> <a href="#">58.19 Palavra estado EFB</a>
Aplicar aj módulo fieldbus	Aplica as configurações modificadas ao módulo Fieldbus.	<a href="#">51.27 FBA A atualizar par</a> <a href="#">58.06 Controle comunic</a>

## ■ Funções avançadas



O submenu **Funções avançadas** contém as configurações para funções avançadas, como acionamento ou redefinição de falhas via I/O, supervisão de sinal, uso do inversor de frequência com funções temporizadas ou alternância entre vários conjuntos inteiros de configurações.

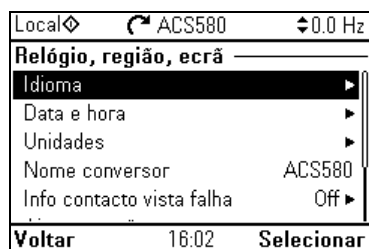
A tabela a seguir apresenta informações detalhadas sobre os itens de ajuste disponíveis no menu **Funções avançadas**.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Eventos externos	Permite definir falhas ou avisos personalizados que você pode acionar por entrada digital. Os textos dessas mensagens são personalizáveis.	<a href="#">31.01 Fonte evento ext 1</a> <a href="#">31.02 Tipo evento ext 1</a> <a href="#">31.03 Fte evento ext 2</a> <a href="#">31.04 Tipo 2 evento ext</a> <a href="#">31.05 Fte evento ext 3</a> <a href="#">31.06 Tipo 3 evento ext</a>
Reposição adicional falhas	É possível redefinir uma falha ativa por I/O: um pulso em elevação na entrada selecionada significa redefinir. É possível repor uma falha a partir do fieldbus mesmo que <b>Repor falhas manualmente</b> não esteja selecionado.	<a href="#">31.11 Seleção rearme falha</a>
Reset do teclado e...	Define onde você deseja redefinir as falhas manualmente. Observe que este submenu está ativo apenas se você optou por redefinir as falhas manualmente.	<a href="#">31.11 Seleção rearme falha</a>

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Falhas autorrearme	Redefine as falhas automaticamente. Para obter mais informações, consulte <a href="#">Rearme de falhas automático</a> na página 188.	<a href="#">31.12 Seleção autorearme</a> <a href="#">31.14 Número de tentativas</a> <a href="#">31.15 Tempo tentativa</a> <a href="#">31.16 Tempo de atraso</a>
Supervisão	É possível selecionar três sinais para supervisão. Se um sinal estiver fora dos limites predefinidos, o sistema gerará uma falha ou um aviso. Para ver todos os ajustes, consulte o grupo <a href="#">32 Supervisão</a> na página 327.	<a href="#">32.01 Estado supervisão</a> <a href="#">32.05 Função supervisão 1</a> <a href="#">32.06 Ação supervisão 1</a> <a href="#">32.07 Sinal supervisão 1</a> <a href="#">32.09 Supervisão 1 baixo</a> <a href="#">32.10 Supervisão 1 alto</a> <a href="#">32.11 Superv 1 histere</a> ... <a href="#">32.25 Função supervisão 3</a> <a href="#">32.26 Ação supervisão 3</a> <a href="#">32.27 Sinal supervisão 3</a> <a href="#">32.29 Supervisão 3 baixo</a> <a href="#">32.30 Supervisão 3 alto</a> <a href="#">32.31 Superv 3 histere</a>
Proteção de bloqueio	<p>O inversor de frequência pode detectar um bloqueio do motor e gerar uma falha ou mostrar uma mensagem de aviso automaticamente.</p> <p>A condição de bloqueio é detectada quando:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• a corrente estiver alta (acima de uma determinada % da corrente nominal do motor) e</li> <li>• a frequência de saída (controle escalar) ou a velocidade do motor (controle vetorial) estiverem abaixo de um limite definido e</li> <li>• as condições acima forem verdadeiras por uma duração mínima definida.</li> </ul>	<a href="#">31.24 Função bloqueio</a> <a href="#">31.25 Limite corrente bloqueio</a> <a href="#">31.26 Veloc bloqueio alta</a> <a href="#">31.27 Limit freq Stall</a> <a href="#">31.28 Tempo bloqueio</a>

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Funções temporizadas	Permite o uso do inversor de frequência com funções temporizadas. Para ver todos os ajustes, consulte o grupo <a href="#">34 Funções temporizadas</a> na página <a href="#">335</a> .	<a href="#">34.100 Função temp 1</a> <a href="#">34.101 Função temp 2</a> <a href="#">34.102 Função temp 3</a> <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> ... <a href="#">34.44 Temp 12 configuração</a> <a href="#">34.45 Temp 12 hora início</a> <a href="#">34.46 Temp 12 duração</a> <a href="#">34.111 Intensificar fonte de ativação de tempo</a> <a href="#">34.112 Duração de tempo do impulso</a>
Ajustes utilizador	Esse submenu permite guardar vários conjuntos de ajustes para facilitar a comutação. Para mais informações sobre ajustes de utilizador, consulte <a href="#">Conjuntos de parâmetros do usuário</a> na página <a href="#">194</a> .	<a href="#">96.11 Salva/carreg conf usar</a> <a href="#">96.10 Estado def utiliz</a> <a href="#">96.12 Conj I/O utiliz sel in1</a> <a href="#">96.13 Conj I/O utiliz sel in2</a>

## ■ Relógio, região, display

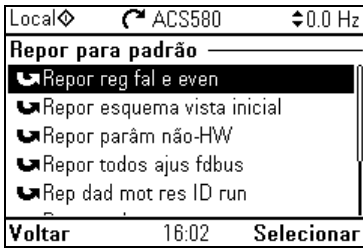


O submenu **Relógio, região, display** contém as configurações de idioma, data e hora, tela (como brilho) e para alterar a maneira como as informações são exibidas na tela.

A tabela a seguir apresenta informações detalhadas sobre os itens de ajustes disponíveis no menu **Relógio, região, display**.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Idioma	Altera o idioma usado no display do painel de controle. Observe que o idioma é carregado desde o inversor de frequência, por isso, essa ação demora algum tempo.	96.01 Idioma
Data e hora	Define a hora, a data e seus formatos.	
Unidades	Selecione as unidades usadas para potência, temperatura e torque.	
Nome inversor de frequência:	O nome inversor de frequência definido neste ajuste é mostrado na barra de status na parte superior da tela ao usar o inversor de frequência. Quando mais de um inversor de frequência estiver conectado ao painel de controle, os nomes do inversor de frequência facilitam sua identificação. Também identifica eventuais backups criados para este inversor de frequência.	
Info contacto vista falha	Define um texto fixo que é mostrado durante qualquer falha (por exemplo, quem contatar em caso de falha). Se ocorrer uma falha, essas informações aparecerão no display do painel de controle (além de informações específicas da falha).	
Ajustes display	Ajustar o brilho, o contraste e o atraso de economia de energia do display do painel de controle ou inverter preto e branco.	
Apresentar em listas	Exibe ou oculta os IDs numéricos de: <ul style="list-style-type: none"> <li>• parâmetros e grupos</li> <li>• itens de lista de opções</li> <li>• bits</li> <li>• dispositivos em <b>Opções &gt; Selecionar conversor</b></li> </ul>	
Apresentar pop-up inibição	Ativa ou desativa visualizações pop-up que mostram informações sobre inibições, por exemplo, ao ser impedido de iniciar o inversor de frequência.	

## Restaurar para padrão



O submenu **Reset para padrão** permite que você restaure os parâmetros e outras configurações.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Restaura falhas e "log" de eventos	Limpa todos os eventos dos registros de falha e eventos do inversor de frequência.	<a href="#">96.51 Limp reg falh e event</a>
Restaura "layout" de vista inicial	Restaura o layout da vista inicial para mostrar os parâmetros definidos por padrão pela macro de controle em uso.	<a href="#">96.06 Restaurar parâmetro</a> , seleção <a href="#">Reset vista inicial</a>
Reseta parâm. não-HW	Restaura todos os parâmetros editáveis para os valores padrão, exceto <ul style="list-style-type: none"> <li>• dados motor e resultados da Execução da ID</li> <li>• Ajustes de módulo extensão I/O</li> <li>• textos do usuário final, como avisos e falhas personalizados, e o nome do inversor de frequência</li> <li>• ajustes de comunicação painel de controle/PC</li> <li>• ajustes do adaptador Fieldbus</li> <li>• seleção de macro de controle e padrões de parâmetros</li> <li>• parâmetro <a href="#">95.01 Tensão alimentação</a></li> <li>• padrões diferenciados implementados pelos parâmetros <a href="#">95.20 Opções HW palavra 1</a> e <a href="#">95.21 Opções HW palavra 2</a></li> <li>• parâmetros de configuração de bloqueio de usuário <a href="#">96.100...96.102</a>.</li> </ul>	<a href="#">96.06 Restaurar parâmetro</a> , seleção <a href="#">Restaurar padrão fábrica</a>
Reset tds ajustes Fieldbus	Restaura todos os ajustes relacionados a Fieldbus e comunicação para os valores padrão. <b>Observação:</b> As comunicações de Fieldbus, de painel de controle e da ferramenta de PC são interrompidas durante a restauração.	<a href="#">96.06 Restaurar parâmetro</a> , seleção <a href="#">Reset tds ajustes fieldbus</a>
Restaura dados do motor e valores do ID Run	Restaura todos os valores nominais do motor e resultados da Execução da ID para os valores padrão.	<a href="#">96.06 Restaurar parâmetro</a> , seleção <a href="#">Reset dados motor</a>

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Restaura todos os parâmetros	Restaura todos os parâmetros editáveis para os valores padrão, exceto <ul style="list-style-type: none"> <li>• textos do usuário final, como avisos e falhas personalizadas, e o nome do inversor de frequência</li> <li>• comunicação do painel de controle/PC</li> <li>• seleção de macro de controle de ajustes e padrões de parâmetros</li> <li>• <a href="#">parâmetro 95.01 Tensão alimentação</a></li> <li>• padrões diferenciados implementados pelos parâmetros <a href="#">95.20 Opções HW palavra 1</a> e <a href="#">95.21 Opções HW palavra 2</a></li> <li>• parâmetros de configuração de bloqueio de usuário <a href="#">96.100...96.102</a></li> <li>• parâmetros <a href="#">49 Porta comunicação via painel</a> de grupo.</li> </ul>	<a href="#">96.06 Restaurar parâmetro</a> , seleção <a href="#">Limpar todos</a>
Restaura textos do usuário	Restaura todos os textos do usuário final para os valores padrão, incluindo nome do inversor de frequência, informações de contato, textos personalizados de falha e aviso, unidade PID e unidade de moeda.	<a href="#">96.06 Restaurar parâmetro</a> , seleção <a href="#">Restaura textos do usuário</a>
Restaura tudo para o padrão de fábrica	Restaura ajustes e todos os parâmetros editáveis para os valores iniciais de fábrica, exceto <ul style="list-style-type: none"> <li>• padrões diferenciados implementados pelos parâmetros <a href="#">95.20 Opções HW palavra 1</a> e <a href="#">95.21 Opções HW palavra 2</a>.</li> </ul>	<a href="#">96.06 Restaurar parâmetro</a> , seleção <a href="#">Tudo p/ padrão fábrica</a>

## Menu I/O

Local	ACS580	0.0 Hz
<b>I/O</b>		
DI1: 0	Partir/parar ▶	
DI2: 1	Sentido ▶	
DI3: 0	Usado em vários locais ▶	
DI4: 0	Usado em vários locais ▶	
DI5: 0	Passar para rampa conj 2 ▶	
<b>Voltar</b>	16:03	<b>Selecionar</b>

Para acessar o menu **I/O** na Vista inicial, selecione **Menu - I/O**.

Use o menu **I/O** para verificar se a fiação de I/O existente corresponde ao uso de I/O no programa de controle. Ele responde às perguntas:

- Como cada entrada está sendo utilizada?
- Qual é o significado de cada saída?

No menu **I/O**, cada linha fornece as seguintes informações:

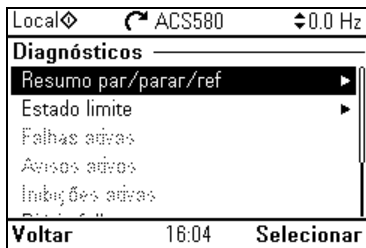
- Nome e número de terminal
- Estado elétrico
- Significado lógico do inversor de frequência

Cada linha contém um submenu que fornece mais informações sobre o item de menu e permite fazer alterações nas conexões de I/O.

As seções abaixo contém detalhes sobre o conteúdo dos diferentes submenus disponíveis no menu **I/O**.

Item do menu	Descrição
DI1	Este submenu lista as funções que usam DI1 como entrada.
DI2	Este submenu lista as funções que usam DI2 como entrada.
DI3	Este submenu lista as funções que usam DI3 como entrada.
DI4	Este submenu lista as funções que usam DI4 como entrada.
DI5	Este submenu lista as funções que usam DI5 ou FI como entrada. O conector pode ser usado como entrada digital ou entrada de frequência.
DI6	Este submenu lista as funções que usam DI6 como entrada. O conector pode ser usado como entrada digital ou entrada de termistor.
AI1	Este submenu lista as funções que usam AI1 como entrada.
AI2	Este submenu lista as funções que usam AI2 como entrada.
RO1	Este submenu lista que informação vai para a saída a relé 1.
RO2	Este submenu lista que informação vai para a saída a relé 2.
RO3	Este submenu lista que informação vai para a saída a relé 3.
AO1	Este submenu lista que informação vai para AO1.
AO2	Este submenu lista que informação vai para AO2.

## Menu Diagnósticos



Para acessar o menu **Diagnósticos** na Vista inicial, selecione **Menu - Diagnósticos**.

O menu **Diagnósticos** fornece informações sobre diagnósticos, tais como falhas e avisos, e ajuda a solucionar possíveis problemas. Use este menu para verificar se a configuração do inversor de frequência está funcionando corretamente.

A tabela a seguir apresenta informações detalhadas sobre o conteúdo das diferentes visualizações disponíveis no menu **Diagnósticos**.

Item do menu	Descrição
Resumo de Partir, parar, referência	Esta visualização mostra de onde o inversor de frequência está obtendo seus comandos de partida, parada e referência. A visualização é atualizada em tempo real.  Se o inversor de frequência não está iniciando ou parando conforme o esperado ou estiver funcionando em uma velocidade indesejada, use esta visualização para descobrir de onde vem o controle.
Estado limite	Esta visualização descreve os limites que estão afetando a operação no momento.  Se o inversor de frequência estiver funcionando a uma velocidade indesejada, use esta visualização para descobrir quais limitações estão ativas.
Falhas ativas	Esta visualização mostra as falhas ativas no momento e explica como corrigi-las e redefini-las.
Avisos ativos	Esta visualização mostra os avisos ativos no momento e explica como corrigi-los.
Inibições ativas	Essa visualização exibe até cinco inibições de início ativas simultâneas e como corrigi-las.
Registro de falhas e eventos	Essa visualização lista as falhas, avisos e outros eventos que ocorreram no inversor de frequência.  Pressione <b>Detalhes</b> para ver, para cada falha armazenada, o código, a hora e os valores dos parâmetros (sinais e palavras de status em si) <b>05.80</b> ...armazenados no momento da falha.
Fieldbus	Essa visualização fornece informações sobre o estado e envio e recepção de dados para resolução de problemas do Fieldbus.
Perfil de carga	Esta visualização fornece informações sobre o estado da distribuição de carga (ou seja, o tempo necessário pelo inversor de frequência para cada nível de carga) e sobre os níveis de carga de pico.



## Menu Info sistema



Local	ACS580	0.0 Hz
<b>Info sistema</b>		
Conversar	▶	
Painel de controle	▶	
QR code	▶	
Nome ranhura opc. 1 FENA-21	▶	
<b>Voltar</b>	12:30	<b>Selecionar</b>

Para acessar o menu **Info sistema** na Vista inicial, selecione **Menu - Info sistema**.

O menu **Info sistema** mostra as informações sobre o inversor de frequência e o painel de controle. Em situações de problema, você também pode solicitar que o inversor de frequência gere um código QR para que a assistência da ABB lhe auxilie melhor.

A tabela abaixo mostra as diferentes vistas no menu **Info sistema**.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente																											
Inversor de frequência	<p>Mostra as seguintes informações sobre o inversor de frequência:</p> <table border="1"> <tr> <td>Local</td> <td>ACS580</td> <td>0.0 Hz</td> </tr> <tr> <td colspan="3"><b>Conversar</b></td> </tr> <tr> <td>ID painel bus:</td> <td colspan="2">1</td> </tr> <tr> <td>Nome produto:</td> <td colspan="2">ACS580</td> </tr> <tr> <td>Tipo produto:</td> <td colspan="2">ACS580</td> </tr> <tr> <td>Versão FW:</td> <td colspan="2">ASCK2 v2.04.0.0</td> </tr> <tr> <td>Versão LP:</td> <td colspan="2">ASCD2 v2.04.0.0</td> </tr> <tr> <td>Versão backup:</td> <td colspan="2">00.01.00.00</td> </tr> <tr> <td><b>Voltar</b></td> <td>17:36</td> <td></td> </tr> </table>	Local	ACS580	0.0 Hz	<b>Conversar</b>			ID painel bus:	1		Nome produto:	ACS580		Tipo produto:	ACS580		Versão FW:	ASCK2 v2.04.0.0		Versão LP:	ASCD2 v2.04.0.0		Versão backup:	00.01.00.00		<b>Voltar</b>	17:36		<a href="#">07.05 Versão firmware</a> <a href="#">07.07 Vers pacot carreg</a>
Local	ACS580	0.0 Hz																											
<b>Conversar</b>																													
ID painel bus:	1																												
Nome produto:	ACS580																												
Tipo produto:	ACS580																												
Versão FW:	ASCK2 v2.04.0.0																												
Versão LP:	ASCD2 v2.04.0.0																												
Versão backup:	00.01.00.00																												
<b>Voltar</b>	17:36																												
Painel de controle	<p>Mostra as seguintes informações sobre o painel de controle:</p> <table border="1"> <tr> <td>Local</td> <td>ACS580</td> <td>0.0 Hz</td> </tr> <tr> <td colspan="3"><b>Painel de controle</b></td> </tr> <tr> <td>Tipo produto:</td> <td colspan="2">ACS-AP-S</td> </tr> <tr> <td>Versão HW:</td> <td colspan="2">D</td> </tr> <tr> <td></td> <td colspan="2">Flash AT32</td> </tr> <tr> <td>Versão FW:</td> <td colspan="2">GPAPS v5.80</td> </tr> <tr> <td>Número de série:</td> <td colspan="2">D3381633SB</td> </tr> <tr> <td>Dados fabrico:</td> <td colspan="2">11.10.2013</td> </tr> <tr> <td><b>Voltar</b></td> <td>17:36</td> <td></td> </tr> </table>	Local	ACS580	0.0 Hz	<b>Painel de controle</b>			Tipo produto:	ACS-AP-S		Versão HW:	D			Flash AT32		Versão FW:	GPAPS v5.80		Número de série:	D3381633SB		Dados fabrico:	11.10.2013		<b>Voltar</b>	17:36		
Local	ACS580	0.0 Hz																											
<b>Painel de controle</b>																													
Tipo produto:	ACS-AP-S																												
Versão HW:	D																												
	Flash AT32																												
Versão FW:	GPAPS v5.80																												
Número de série:	D3381633SB																												
Dados fabrico:	11.10.2013																												
<b>Voltar</b>	17:36																												

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Código QR	<p>O inversor de frequência gera um código QR (ou uma série de códigos QR) que contém dados de identificação do inversor de frequência, informações sobre os eventos mais recentes e valores de estado e parâmetros de contador. Você pode ler o código QR com um dispositivo móvel com o aplicativo de serviço da ABB, que, em seguida, envia o código QR à ABB para análise.</p> 	
Slot opcional x nome	<p>Mostra as informações a seguir sobre a opção no slot:</p> 	

## Menu Eficiência energética

Local	ACS580	0.0 Hz
<b>Eficiência energética</b>		
45.04 Poupança energia	1.8 kWh	
45.07 Montante poupado	0.18 €	
45.10 Total CO2 poupado	0.0 ton met	
01.50 kWh hora atual	0.00 kWh	
01.51 kWh hora anterior	0.00 kWh	
<b>Voltar</b>	17:36	<b>Ver</b>

Para acessar o menu **Eficiência energética** na Vista inicial, selecione **Menu - Eficiência energética**.

O menu **Eficiência energética** fornece informações sobre a eficiência de energia, como economia e consumo de energia. Você também pode configurar os ajustes de cálculo de energia.

A tabela abaixo lista os valores de eficiência energética exibidos no menu **Eficiência energética**, assim como os ajustes de cálculo de energia configuráveis.

Item do menu	Descrição	Parâmetro correspondente
Poupança energia	Energia poupada em kWh comparada à conexão de motor direto em linha.	<a href="#">45.04 Poupança energia</a>
Montante poupado	O dinheiro economizado em comparação à conexão do motor direta na linha. Você pode definir a unidade de moeda que deseja usar no submenu <b>Configuração</b> .	<a href="#">45.07 Montante poupado</a>
Total CO2 poupado	Redução nas emissões de CO2 em toneladas métricas em comparação à conexão do motor direto na linha.	<a href="#">45.10 Total CO2 poupado</a>
kWh hora atual	Consumo de energia da hora atual. Essa é a energia dos últimos 60 minutos (não necessariamente contínuos) em que o inversor de frequência esteve em operação e não a energia de uma hora corrida.	<a href="#">01.50 kWh hora atual</a>
kWh hora anterior	Consumo de energia da hora anterior. O valor de <a href="#">01.51 kWh hora anterior</a> é armazenado aqui quando seus valores tiverem sido acumulados por 60 minutos.	<a href="#">01.51 kWh hora anterior</a>
Dia kWh atual	Consumo de energia do dia atual. Essa é a energia das últimas 24 horas (não necessariamente contínuas) em que o inversor de frequência esteve em operação e não a energia de um dia corrido.	<a href="#">01.52 Dia kWh atual</a>
Dia kWh anterior	Consumo de energia do dia anterior. O valor de <a href="#">01.53 Dia kWh anterior</a> é armazenado aqui quando seu valor tiver sido acumulado por 24 horas.	<a href="#">01.53 Dia kWh anterior</a>
<b>Configuração</b>	Neste submenu, é possível configurar os ajustes de cálculo de energia.	

<b>Item do menu</b>	<b>Descrição</b>	<b>Parâmetro correspondente</b>
Otimizador de energia	Habilita/desabilita a função de otimização de energia. A função otimiza o fluxo do motor de modo que o consumo total de energia e o nível de ruído do motor sejam reduzidos quando o inversor de frequência operar abaixo da carga nominal. O desempenho total (motor e inversor de frequência) pode ser melhorado de 1% a 20%, dependendo do torque e da velocidade da carga.	<a href="#">45.11 Otimizador energia</a>
Tarifa energética 1	Define a tarifa de energia 1 (preço da energia por kWh). Dependendo do ajuste do parâmetro <a href="#">45.14 Seleção tarifa</a> , esse valor ou <a href="#">45.13 Tarifa energética 2</a> é usado para referência ao calcular a economia em dinheiro.	<a href="#">45.12 Tarifa energética 1</a>
Tarifa energética 1	Define a tarifa de energia 2 (preço da energia por kWh).	<a href="#">45.13 Tarifa energética 2</a>
Seleção tarifa	Seleciona (ou define uma fonte que seleciona) qual tarifa de energia predefinida será usada.	<a href="#">45.14 Seleção tarifa</a>
Fator conversão CO2	Define um fator para conversão de energia economizada em emissões de CO2 (kg/kWh ou tn/MWh).	<a href="#">45.18 Fator conversão CO2</a>
Potência comparação	Potência real que o motor absorve quando está conectado diretamente em linha e operando a aplicação. O valor é usado para referência quando a economia de energia é calculada.	<a href="#">45.19 Potência comparação</a>
Rep cálculos energ	Restaura os parâmetros do contador de economia, por exemplo, <a href="#">45.04 Poupança energia...45.10 Total CO2 poupado</a> .	<a href="#">45.21 Rep cálculos energ</a>
Moeda	Define a unidade monetária que você deseja usar em cálculos de energia.	

## Menu Backups

Local	ACS580	0.0 Hz
<b>Backups</b>		
Criar backup ▶		
ACS580 18.02.2020 auto backup ▶		
ACS580 06.04.2020 ▶		
ACS580 28.11.2019 ▶		
<b>Voltar</b>	12:28	<b>Selecionar</b>

Local	ACS580	0.0 Hz
<b>ACS580 18.02.2020 auto backup —</b>		
Ver conteúdos do backup ▶		
Restaurar todos param		
Selec grup restaura par ▶		
Selecione conjts utilizador ▶		
Selec itens dados prod. ▶		
<b>Voltar</b>	12:28	<b>Selecionar</b>


Para acessar o menu **Backups** na Vista inicial, selecione **Menu - Backups**.

Para backups e restaurações, consulte a seção [Backup e restauração](#) na página 193.


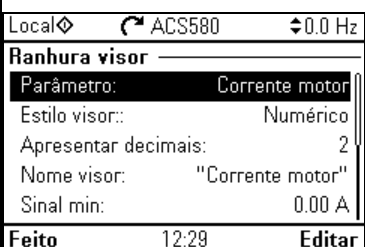
## Menu Opções

Local	ACS580	0.0 Hz
Frequência saída	<b>0.00</b>	Hz
Corrente motor	<b>0.00</b>	A
Torque motor	<b>0.0</b>	%
<b>Opções</b>	16:00	<b>Menu</b>

Local	ACS580	0.0 Hz
<b>Opções</b>		
Referência ▶		
Alteração sentido		
Selecionar conversor ▶		
Editar Vista inicial ▶		
Falhas ativas		
<b>Sair</b>	12:29	<b>Selecionar</b>

Para acessar o menu **Opções**, pressione a tecla programável **Opções** () em qualquer uma das telas da Vista inicial. A tabela a seguir apresenta informações sobre as diferentes opções disponíveis no menu **Opções**.

Item do menu	Descrição
Referência	É possível alterar a referência, que está visível no canto superior direito das telas do painel.
Alteração sentido	Altera o sinal de referência ativa entre positivo e negativo. O valor absoluto de referência não é alterado.
Selecionar conversor	É possível selecionar um inversor de frequência que você deseja monitorar ou controlar na lista de inversores de frequência que mostra os inversores de frequência conectados no barramento do painel. Você também pode limpar a lista de inversores de frequência.

Item do menu	Descrição
Edit Home view	<p>É possível editar as telas da Vista inicial. Role com as teclas de seta (◀) e (▶) até a Vista inicial que você deseja editar. Selecione o slot da tela, ou seja, quais dos parâmetros atuais você deseja editar (as Vistas iniciais mostram de um a três parâmetros). Edite o parâmetro e como deseja exibi-lo.</p>  <p>Local ◊ ↻ ACS580 ⚡ 0.0 Hz</p> <p>Frequência saída 0.00 Hz</p> <p>◀ Corrente motor 0.00 ▶ A</p> <p>Torque motor 0.0 %</p> <p><b>Feito</b> 12:29 <b>Editar</b></p>  <p>Local ◊ ↻ ACS580 ⚡ 0.0 Hz</p> <p><b>Ranhura visor</b> —</p> <p>Parâmetro: Corrente motor</p> <p>Estilo visor:: Numérico</p> <p>Apresentar decimais: 2</p> <p>Nome visor: "Corrente motor"</p> <p>Sinal min: 0.00 A</p> <p><b>Feito</b> 12:29 <b>Editar</b></p>
Falhas ativas	Mostra as falhas ativas.
Avisos ativos	Mostra os avisos ativos.
Inibições ativas	Mostra as inibições ativas.



# Macros de controle

---

## Conteúdo deste capítulo

Este capítulo descreve o uso pretendido, a operação e as conexões de controle padrão da aplicação. No fim do capítulo há tabelas que mostram os valores padrão desses parâmetros, que não são os mesmos para todas as macros.

## Geral

As macros de controle são conjuntos de valores de parâmetros padrão adequados para determinada configuração de controle. Ao iniciar o conversor, o usuário normalmente seleciona a macro de controle mais adequada como ponto de partida e, depois, faz as alterações necessárias para personalizar as configurações às suas finalidades. Isso geralmente resulta em um número muito menor de edições do usuário em comparação com a forma tradicional de programar um conversor.

As macros de controle podem ser selecionadas no menu Ajustes primários:

**Menu - Ajustes primários - Macro** ou com o parâmetro [96.04 Selec macro](#) (página [431](#)).

**Observação:** Todas as macros são feitas para controle escalar, exceto o padrão ABB que existe em duas versões. Se quiser usar controle vetorial, faça o seguinte:

- Selecione a macro padrão ABB (vetorial).
- Verifique os valores nominais do motor:  
**Menu - Ajustes primários - Motor - Valores nominais.**

- Altere o modo de controle do motor para vetorial: **Menu - Ajustes primários - Motor - Modo controle** e siga as instruções (veja a figura à direita).



## Macro padrão ABB

Essa é a macro padrão. Ela fornece uma configuração de I/O de uso geral, com 2 fios e três velocidades constantes. Um sinal é usado para iniciar ou parar o motor e outro, para selecionar o sentido. A macro padrão ABB usa controle escalar; para controle vetorial, use a macro padrão ABB (vetorial) (página 82).

### Conexões de controle padrão para a macro padrão ABB

XI Entradas e saídas analógicas e tensão de referência				
1	SCR	Blindagem do cabo de sinal (tela)		
2	AI1	<b>Referência de frequência ext. 1: 0...10 V<sup>(6)</sup></b>		
3	AGND	Circuito de entrada analógica comum		
4	+10V	Tensão de referência 10 V CC		
5	AI2	Não configurado <sup>(6)</sup>		
6	AGND	Circuito de entrada analógica comum		
7	AO1	<b>Frequência de saída: 0...20 mA<sup>(6)</sup></b>		
8	AO2	<b>Corrente do motor: 0...20 mA</b>		
9	AGND	Circuito de saída analógica comum		
X2 e X3 Saída de tensão auxiliar e entradas digitais programáveis				
10	+24 V	Saída de tensão auxiliar +24 V CC, máx. 250 mA		
11	DGND	Saída de tensão auxiliar comum		
12	DCOM	Entrada de dados comum para todos		
13	DI1	<b>Parar (0) / Iniciar (1)</b>		
14	DI2	<b>Frente (0) / Reverso (1)</b>		
15	DI3	<b>Seleção de frequência constante<sup>(1)</sup></b>		
16	DI4	<b>Seleção de frequência constante<sup>(1)</sup></b>		
17	DI5	<b>Conj. de rampa 1 (0) / Conj. de rampa 2 (1)<sup>(2)</sup></b>		
18	DI6	Não configurado		
X6, X7, X8 Saídas de relé				
19	RO1C	<b>Pronto func</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A		
20	RO1A			
21	RO1B	<b>Em operação</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A		
22	RO2C			
23	RO2A	<b>Falha (-1)</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A		
24	RO2B			
25	RO3C			
26	RO3A			
27	RO3B			
X5 Fieldbus integrado				
29	B+	Modbus RTU integrado (EIA-485). Consulte o capítulo <a href="#">Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada (EFB)</a> na página 527.		
30	A-			
31	DGND			
S4	TERM		Interruptor de encerramento da ligação de dados seriais	
S5	POL		Interruptor de resistores de polarização da ligação de dados seriais	
X4 Safe torque off				
34	OUT1	Safe torque off. Conexão de fábrica. Ambos os circuitos devem estar fechados para que o conversor seja iniciado. Consulte o capítulo <a href="#">Função torq seg off</a> no <a href="#">Manual de hardware</a> do conversor.		
35	OUT2			
36	SGND			
37	IN1			
38	IN2			
X10 24 VCA/CC				
40	24 VCA/CC+ in	R6...R11 apenas: Ext. Entrada de 24 V CA/CC para dar partida na unidade de controle quando a fonte principal estiver desconectada.		
41	24 VCA/CC- in			

Consulte as notas na próxima página.



Tamanhos de terminal:

R1...R5: 0.2...2.5 mm<sup>2</sup> (terminais de +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0.14...1.5 mm<sup>2</sup> (terminais DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11: 0.14...2.5 mm<sup>2</sup> (todos os terminais)

Torques de aperto: 0.5...0.6 Nm (0.4 lbf/pés)

### Observações:

- 1) Consulte **Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Frequências constantes** ou o grupo de parâmetros [28 Controle referência de freq.](#)

DI3	DI4	Operação/parâmetro
0	0	Defina a frequência por meio de AI1
1	0	<a href="#">28.26 Freq constante 1</a>
0	1	<a href="#">28.27 Freq constante 2</a>
1	1	<a href="#">28.28 Freq constante 3</a>

- 2) Consulte **Menu - Ajustes primários - Rampas** ou o grupo de parâmetros [28 Controle referência de freq.](#)

DI5	Conjunto de rampa	Parâmetros
0	1	<a href="#">28.72 Tempo aceleração 1</a> <a href="#">28.73 Tempo desacel 1</a>
1	2	<a href="#">28.74 Tempo aceleração 2</a> <a href="#">28.75 Tempo desacel 2</a>

- 3) Faça o aterramento da blindagem externa do cabo em 360° sob um grampo de aterramento na prateleira de aterramento dos cabos de controle.
- 4) Conectado com jumpers na fábrica.
- 5) Somente as carcaças R6...R11 têm terminais 40 e 41 para entrada de 24 V CA/CC externa.
- 6) Selecione a tensão ou a corrente das entradas AI1 e AI2 e da saída AO1 com os parâmetros [12.15](#), [12.25](#) e [13.15](#), respectivamente.

### Sinais de entrada

- Referência de frequência analógica (AI1)
- Seleção partir/parar (DI1)
- Seleção de sentido (DI2)
- Seleção de frequência constante (DI3, DI4)
- Seleção de conjunto de rampa (1 de 2) (DI5)

### Sinais de saída

- Saída analógica AO1: Frequência de saída
- Saída analógica AO2: Corrente do motor
- Saída de relé 1: Pronto func
- Saída de relé 2: Em operação
- Saída de relé 3: Falha (-1)

## Macro padrão ABB (vetorial)

O padrão ABB (vetorial) usa controle vetorial; fora isso, é similar à macro padrão ABB, fornecendo uma configuração de I/O de uso geral, com 2 fios e três velocidades constantes. Um sinal é usado para iniciar ou parar o motor e outro, para selecionar o sentido. Para ativar a macro, selecione-a no menu **Ajustes primários** ou configure o parâmetro **96.04 Selec macro** como **ABB standard (vetorial)**.

### ■ Conexões de controle padrão para a macro padrão ABB (vetorial)

XI		Entradas e saídas analógicas e tensão de referência	
	1	SCR	Blindagem do cabo de sinal (tela)
	2	AI1	<b>Ref velocidade ext. 1:</b> 0...10 V <sup>1,5)</sup>
	3	AGND	Circuito de entrada analógica comum
	4	+10V	Tensão de referência 10 V CC
	5	AI2	Não configurado <sup>5)</sup>
	6	AGND	Circuito de entrada analógica comum
	7	AO1	<b>Frequência de saída:</b> 0...20 mA <sup>6)</sup>
	8	AO2	<b>Corrente do motor:</b> 0...20 mA
	9	AGND	Circuito de saída analógica comum
X2 e X3		Saída de tensão auxiliar e entradas digitais programáveis	
	10	+24 V	Saída de tensão auxiliar +24 V CC, máx. 250 mA
	11	DGND	Saída de tensão auxiliar comum
	12	DCOM	Entrada de dados comum para todos
	13	DI1	<b>Parar (0) / Iniciar (1)</b>
	14	DI2	<b>Frente (0) / Reverso (1)</b>
	15	DI3	<b>Seleção de velocidade<sup>1)</sup></b>
	16	DI4	<b>Seleção de velocidade<sup>1)</sup></b>
	17	DI5	<b>Conj. de rampa 1 (0) / Conj. de rampa 2 (1)<sup>2)</sup></b>
	18	DI6	Não configurado
X6, X7, X8		Saídas de relé	
	19	RO1C	<b>Pronto func</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A
	20	RO1A	
	21	RO1B	<b>Em operação</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A
	22	RO2C	
	23	RO2A	<b>Falha (-1)</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A
	24	RO2B	
	25	RO3C	
	26	RO3A	
	27	RO3B	
X5		Fieldbus integrado	
	29	B+	Modbus RTU integrado (EIA-485). Consulte o capítulo <a href="#">Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus Integrada (EFB)</a> na página 527.
	30	A-	
	31	DGND	
	S4	TERM	Interruptor de encerramento da ligação de dados seriais
	S5	POL	Interruptor de resistores de polarização da ligação de dados seriais
X4		Safe torque off	
	34	OUT1	Safe torque off. Conexão de fábrica. Ambos os circuitos devem estar fechados para que o conversor seja iniciado. Consulte o capítulo <a href="#">Função torq seg off</a> no <a href="#">Manual de hardware</a> do conversor.
	35	OUT2	
	36	SGND	
	37	IN1	
	38	IN2	
X10		24 VCA/CC	
	40	24 VCA/CC+ in	R6...R11 apenas: Ext. Entrada de 24 V CA/CC para dar partida na unidade de controle quando a fonte principal estiver desconectada.
	41	24 VCA/CC- in	

Consulte as notas na próxima página.

Tamanhos de terminal:

R1...R5: 0.2...2.5 mm<sup>2</sup> (terminais de +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0.14...1.5 mm<sup>2</sup> (terminais DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11: 0.14...2.5 mm<sup>2</sup> (todos os terminais)

Torques de aperto: 0.5...0.6 Nm (0.4 lbf/pés)

### Observações:

- 1) Consulte **Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Velocidades constantes** ou o grupo de parâmetros [22 Seleção ref velocidade](#).

DI3	DI4	Operação/parâmetro
0	0	Defina a velocidade por meio de AI1
1	0	<a href="#">22.26 Veloc constante 1</a>
0	1	<a href="#">22.27 Veloc constante 2</a>
1	1	<a href="#">22.28 Veloc constante 3</a>

- 2) Consulte **Menu - Ajustes primários - Rampas** ou o grupo de parâmetros [23 Referência rampa de velocidade](#).

DI5	Conjunto de rampa	Parâmetros
0	1	<a href="#">23.12 Tempo aceleração 1</a> <a href="#">23.13 Tempo desacel 1</a>
1	2	<a href="#">23.14 Tempo aceleração 2</a> <a href="#">23.15 Tempo desacel 2</a>

- 3) Faça o aterramento da blindagem externa do cabo em 360° sob um grampo de aterramento na prateleira de aterramento dos cabos de controle.
- 4) Conectado com jumpers na fábrica.
- 5) Somente as carcaças R6...R11 têm terminais 40 e 41 para entrada de 24 V CA/CC externa.
- 6) Selecione a tensão ou a corrente das entradas AI1 e AI2 e da saída AO1 com os parâmetros [12.15](#), [12.25](#) e [13.15](#), respectivamente.

### Sinais de entrada

- Ref velocidade analógica (AI1)
- Seleção partir/parar (DI1)
- Seleção de sentido (DI2)
- Seleção de velocidade constante (DI3, DI4)
- Seleção de conjunto de rampa (1 de 2) (DI5)

### Sinais de saída

- Saída analógica AO1: Frequência de saída
- Saída analógica AO2: Corrente do motor
- Saída de relé 1: Pronto func
- Saída de relé 2: Em operação
- Saída de relé 3: Falha (-1)

## Macro de 3 fios

Essa macro é usada quando o conversor é controlado usando botões momentâneos. Ela fornece três velocidades constantes. Para ativar a macro, selecione-a no menu **Ajustes primários** ou configure o parâmetro **96.04 Selec macro** como **3 fios**.

### ■ Conexões de controle padrão para macro de 3 fios

XI Entradas e saídas analógicas e tensão de referência				
	1	SCR	Blindagem do cabo de sinal (tela)	
	2	AI1	<b>Velocidade ext./referência de frequência 1:</b> 0...10 V <sup>1,6)</sup>	
	3	AGND	Circuito de entrada analógica comum	
	4	+10V	Tensão de referência 10 V CC	
	5	AI2	Não configurado <sup>6)</sup>	
	6	AGND	Circuito de entrada analógica comum	
	7	AO1	<b>Frequência de saída:</b> 0...20 mA <sup>6)</sup>	
	8	AO2	<b>Corrente do motor:</b> 0...20 mA	
	9	AGND	Circuito de saída analógica comum	
X2 e X3 Saída de tensão auxiliar e entradas digitais programáveis				
	10	+24 V	Saída de tensão auxiliar +24 V CC, máx. 250 mA	
	11	DGND	Saída de tensão auxiliar comum	
	12	DCOM	Entrada de dados comum para todos	
	13	DI1	<b>Iniciar (pulso <math>\uparrow</math>)</b>	
	14	DI2	<b>Parar (pulso <math>\downarrow</math>)</b>	
	15	DI3	<b>Frente (0) / Reverso (1)</b>	
	16	DI4	<b>Seleção de frequência/velocidade constante<sup>2)</sup></b>	
	17	DI5	<b>Seleção de frequência/velocidade constante<sup>2)</sup></b>	
	18	DI6	Não configurado	
X6, X7, X8 Saídas de relé				
	19	RO1C	<b>Pronto func</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A	
	20	RO1A		
	21	RO1B		
	22	RO2C	<b>Em operação</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A	
	23	RO2A		
	24	RO2B		
	25	RO3C	<b>Falha (-1)</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A	
	26	RO3A		
	27	RO3B		
X5 Fieldbus integrado				
	29	B+	Modbus RTU integrado (EIA-485). Consulte o capítulo <a href="#">Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada (EFB)</a> na página 527.	
	30	A-		
	31	DGND		
	S4	TERM		Interruptor de encerramento da ligação de dados seriais
	S5	POL		Interruptor de resistores de polarização da ligação de dados seriais
X4 Safe torque off				
	34	OUT1	Safe torque off. Conexão de fábrica. Ambos os circuitos devem estar fechados para que o conversor seja iniciado. Consulte o capítulo <a href="#">Função torq seg off no Manual de hardware</a> do conversor.	
	35	OUT2		
	36	SGND		
	37	IN1		
	38	IN2		
X10 24 VCA/CC				
	40	24 VCA/CC+ in	R6...R11 apenas: Ext. Entrada de 24 V CA/CC para dar partida na unidade de controle quando a fonte principal estiver desconectada.	
	41	24 VCA/CC- in		

Consulte as notas na próxima página.

Tamanhos de terminal:

R1...R5: 0.2...2.5 mm<sup>2</sup> (terminais de +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0.14...1.5 mm<sup>2</sup> (terminais DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11: 0.14...2.5 mm<sup>2</sup> (todos os terminais)

Torques de aperto: 0.5...0.6 Nm (0.4 lbf/pés)

### Observações:

- 1) AI1 é usado como referência de velocidade se o controle vetorial estiver selecionado.
- 2) Em controle escalar (padrão): Consulte **Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Frequências constantes** ou o grupo de parâmetros [28 Controle referência de freq.](#)  
Em controle vetorial: Consulte **Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Velocidades constantes** ou o grupo de parâmetros [22 Seleção ref velocidade](#).

DI4	DI5	Operação/parâmetro	
		Controle escalar (padrão)	Controle vetorial
0	0	Defina a frequência por meio de AI1	Defina a velocidade por meio de AI1
1	0	<a href="#">28.26 Freq constante 1</a>	<a href="#">22.26 Veloc constante 1</a>
0	1	<a href="#">28.27 Freq constante 2</a>	<a href="#">22.27 Veloc constante 2</a>
1	1	<a href="#">28.28 Freq constante 3</a>	<a href="#">22.28 Veloc constante 3</a>

- 3) Faça o aterramento da blindagem externa do cabo em 360° sob um grampo de aterramento na prateleira de aterramento dos cabos de controle.
- 4) Conectado com jumpers na fábrica.
- 5) Somente as carcaças R6...R11 têm terminais 40 e 41 para entrada de 24 V CA/CC externa.
- 6) Selecione a tensão ou a corrente das entradas AI1 e AI2 e da saída AO1 com os parâmetros [12.15](#), [12.25](#) e [13.15](#), respectivamente.

### Sinais de entrada

- Referência de frequência/velocidade analógica (AI1)
- Iniciar, pulso (DI1)
- Parar, pulso (DI2)
- Seleção de sentido (DI3)
- Seleção de velocidade/frequência constante (DI4, DI5)

### Sinais de saída

- Saída analógica AO1: Frequência de saída
- Saída analógica AO2: Corrente do motor
- Saída de relé 1: Pronto func
- Saída de relé 2: Em operação
- Saída de relé 3: Falha (-1)

## Macro Alternar

Essa macro fornece uma configuração de I/O onde um sinal inicia o motor no sentido para a frente e outro sinal para iniciar o motor no sentido reverso. Para ativar a macro, selecione-a no menu **Ajustes primários** ou configure o parâmetro **96.04 Selec macro** como **Alternar**.

### ■ Conexões de controle padrão para a macro Alternar

		XI Entradas e saídas analógicas e tensão de referência	
	1	SCR	Blindagem do cabo de sinal (tela)
	2	AI1	<b>Velocidade ext./referência de frequência 1:</b> 0...10 V <sup>6)</sup>
	3	AGND	Circuito de entrada analógica comum
	4	+10V	Tensão de referência 10 V CC
	5	AI2	Não configurado <sup>6)</sup>
	6	AGND	Circuito de entrada analógica comum
	7	AO1	<b>Frequência de saída:</b> 0...20 mA <sup>6)</sup>
	8	AO2	<b>Corrente do motor:</b> 0...20 mA
	9	AGND	Circuito de saída analógica comum
		X2 e X3 Saída de tensão auxiliar e entradas digitais programáveis	
	10	+24 V	Saída de tensão auxiliar +24 V CC, máx. 250 mA
	11	DGND	Saída de tensão auxiliar comum
	12	DCOM	Entrada de dados comum para todos
	13	DI1	<b>Partida frente;</b> se DI1 = DI2: <b>Parada</b>
	14	DI2	<b>Partida reverso</b>
	15	DI3	<b>Seleção de frequência/velocidade constante</b> <sup>1)</sup>
	16	DI4	<b>Seleção de frequência/velocidade constante</b> <sup>1)</sup>
	17	DI5	<b>Conj. de rampa 1 (0) / Conj. de rampa 2 (1)</b> <sup>2)</sup>
18	DI6	<b>Permissão func;</b> se 0, o conversor para	
		X6, X7, X8 Saídas de relé	
	19	RO1C	<b>Pronto func</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A
	20	RO1A	
	21	RO1B	<b>Em operação</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A
	22	RO2C	
	23	RO2A	<b>Falha (-1)</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A
	24	RO2B	
	25	RO3C	
26	RO3A		
27	RO3B		
		X5 Fieldbus integrado	
	29	B+	Modbus RTU integrado (EIA-485). Consulte o capítulo <a href="#">Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada (EFB)</a> na página 527.
	30	A-	
	31	DGND	
	S4	TERM	Interruptor de encerramento da ligação de dados seriais
	S5	POL	Interruptor de resistores de polarização da ligação de dados seriais
		X4 Safe torque off	
	34	OUT1	Safe torque off. Conexão de fábrica. Ambos os circuitos devem estar fechados para que o conversor seja iniciado. Consulte o capítulo <a href="#">Função torq seg off no Manual de hardware</a> do conversor.
	35	OUT2	
	36	SGND	
	37	IN1	
	38	IN2	
		X10 24 VCA/CC	
5)	40	24 VCA/CC+ in	R6...R11 apenas: Ext. Entrada de 24 V CA/CC para dar partida na unidade de controle quando a fonte principal estiver desconectada.
	41	24 VCA/CC- in	

Consulte as notas na página seguinte.

Tamanhos de terminal:

R1...R5: 0.2...2.5 mm<sup>2</sup> (terminais de +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0.14...1.5 mm<sup>2</sup> (terminais DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11: 0.14...2.5 mm<sup>2</sup> (todos os terminais)

Torques de aperto: 0.5...0.6 Nm (0.4 lbf/pés)

### Observações:

1) Em controle escalar (padrão): Consulte **Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Frequências constantes** ou o grupo de parâmetros [28 Controle referência de freq.](#)

Em controle vetorial: Consulte **Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Velocidades constantes** ou o grupo de parâmetros [22 Seleção ref velocidade](#).

DI3	DI4	Operação/parâmetro	
		Controle escalar (padrão)	Controle vetorial
0	0	Defina a frequência por meio de AI1	Defina a velocidade por meio de AI1
1	0	<a href="#">28.26 Freq constante 1</a>	<a href="#">22.26 Veloc constante 1</a>
0	1	<a href="#">28.27 Freq constante 2</a>	<a href="#">22.27 Veloc constante 2</a>
1	1	<a href="#">28.28 Freq constante 3</a>	<a href="#">22.28 Veloc constante 3</a>

2) Em controle escalar (padrão): Consulte **Menu - Ajustes primários - Rampas** ou o grupo de parâmetros [28 Controle referência de freq.](#)

Em controle vetorial: Consulte **Menu - Ajustes primários - Rampas** ou o grupo de parâmetros [23 Referência rampa de velocidade](#).

DI5	Conjunto de rampa	Parâmetros	
		Controle escalar (padrão)	Controle vetorial
0	1	<a href="#">28.72 Tempo aceleração 1</a> <a href="#">28.73 Tempo desacel 1</a>	<a href="#">23.12 Tempo aceleração 1</a> <a href="#">23.13 Tempo desacel 1</a>
1	2	<a href="#">28.74 Tempo aceleração 2</a> <a href="#">28.75 Tempo desacel 2</a>	<a href="#">23.14 Tempo aceleração 2</a> <a href="#">23.15 Tempo desacel 2</a>

3) Faça o aterramento da blindagem externa do cabo em 360° sob um grupo de aterramento na prateleira de aterramento dos cabos de controle.

4) Conectado com jumpers na fábrica.

5) Somente as carcaças R6...R11 têm terminais 40 e 41 para entrada de 24 V CA/CC externa.

6) Selecione a tensão ou a corrente das entradas AI1 e AI2 e da saída AO1 com os parâmetros [12.15](#), [12.25](#) e [13.15](#), respectivamente.

### Sinais de entrada

- Referência de frequência/velocidade analógica (AI1)
- Iniciar o motor para a frente (DI1)
- Iniciar o motor em reverso (DI2)
- Seleção de velocidade/frequência constante (DI3, DI4)
- Seleção de conjunto de rampa (1 de 2) (DI5)
- Permissão func (DI6)

### Sinais de saída

- Saída analógica AO1: Frequência de saída
- Saída analógica AO2: Corrente do motor
- Saída de relé 1: Pronto func
- Saída de relé 2: Em operação
- Saída de relé 3: Falha (-1)

## Macro do potenciômetro do motor

Essa macro fornece uma maneira de ajustar a velocidade com a ajuda de dois botões ou uma interface econômica para PLCs que variam a velocidade do motor usando apenas sinais digitais. Para ativar a macro, selecione-a no menu **Ajustes primários** ou configure o parâmetro **96.04 Selec macro** como *Potenciômetro do motor*.

### ■ Conexões de controle padrão para a macro do potenciômetro do motor

XI		Entradas e saídas analógicas e tensão de referência		
	1	SCR	Blindagem do cabo de sinal (tela)	
	2	AI1	Não configurado <sup>6)</sup>	
	3	AGND	Circuito de entrada analógica comum	
	4	+10V	Tensão de referência 10 V CC	
	5	AI2	Não configurado <sup>6)</sup>	
	6	AGND	Circuito de entrada analógica comum	
	7	AO1	Frequência de saída: 0...20 mA <sup>6)</sup>	
	8	AO2	Corrente do motor: 0...20 mA	
	9	AGND	Circuito de saída analógica comum	
X2 e X3		Saída de tensão auxiliar e entradas digitais programáveis		
	10	+24 V	Saída de tensão auxiliar +24 V CC, máx. 250 mA	
	11	DGND	Saída de tensão auxiliar comum	
	12	DCOM	Entrada de dados comum para todos	
	13	DI1	Parar (0) / Iniciar (1)	
	14	DI2	Frente (0) / Reverso (1)	
	15	DI3	Referência para cima <sup>1)</sup>	
	16	DI4	Referência para baixo <sup>1)</sup>	
	17	DI5	Frequência/velocidade constante <sup>12)</sup>	
	18	DI6	Permissão func; se 0, o conversor para	
X6, X7, X8		Saídas de relé		
	19	RO1C	Pronto func 250 VCA / 30 VCC 2 A	
	20	RO1A		
	21	RO1B	Em operação 250 VCA / 30 VCC 2 A	
	22	RO2C		
	23	RO2A	Falha (-1) 250 VCA / 30 VCC 2 A	
	24	RO2B		
	25	RO3C		
26	RO3A			
27	RO3B			
X5		Fieldbus integrado		
	29	B+	Modbus RTU integrado (EIA-485). Consulte o capítulo <i>Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada (EFB)</i> na página 527.	
	30	A-		
	31	DGND		
	S4	TERM		Interruptor de encerramento da ligação de dados seriais
	S5	POL		Interruptor de resistores de polarização da ligação de dados seriais
X4		Safe torque off		
	34	OUT1	Safe torque off. Conexão de fábrica. Ambos os circuitos devem estar fechados para que o conversor seja iniciado. Consulte o capítulo <i>Função torq seg off</i> no <i>Manual de hardware</i> do conversor.	
	35	OUT2		
	36	SGND		
	37	IN1		
	38	IN2		
X10		24 VCA/CC		
	40	24 VCA/CC+ in	R6...R11 apenas: Ext. Entrada de 24 V CA/CC para dar partida na unidade de controle quando a fonte principal estiver desconectada.	
	41	24 VCA/CC- in		

Consulte as notas na próxima página.



Tamanhos de terminal:

- R1...R5: 0.2...2.5 mm<sup>2</sup> (terminais de +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)  
 0.14...1.5 mm<sup>2</sup> (terminais DI, AI, AO, AGND, RO, STO)  
 R6...R11: 0.14...2.5 mm<sup>2</sup> (todos os terminais)

Torques de aperto: 0.5...0.6 Nm (0.4 lbf/pés)

### Observações:

- 1) Se DI3 e DI4 estiverem ambos ativos ou inativos, a referência de velocidade/frequência ficará inalterada.  
 A referência de frequência/velocidade existente é armazenada durante a parada e desligamento.
- 2) Em controle escalar (padrão): Consulte **Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Frequências constantes** ou o parâmetro [28.26 Freq constante 1](#).  
Em controle vetorial: Consulte **Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Velocidades constantes** ou o parâmetro [22.26 Veloc constante 1](#).
- 3) Faça o aterramento da blindagem externa do cabo em 360° sob um grampo de aterramento na prateleira de aterramento dos cabos de controle.
- 4) Conectado com jumpers na fábrica.
- 5) Somente as carcaças R6...R11 têm terminais 40 e 41 para entrada de 24 V CA/CC externa.
- 6) Selecione a tensão ou a corrente das entradas AI1 e AI2 e da saída AO1 com os parâmetros [12.15](#), [12.25](#) e [13.15](#), respectivamente.

### Sinais de entrada

- Seleção partir/parar (DI1)
- Seleção de sentido (DI2)
- Referência para cima (DI3)
- Referência para baixo (DI4)
- Frequência/velocidade constante 1 (DI5)
- Permissão func (DI6)

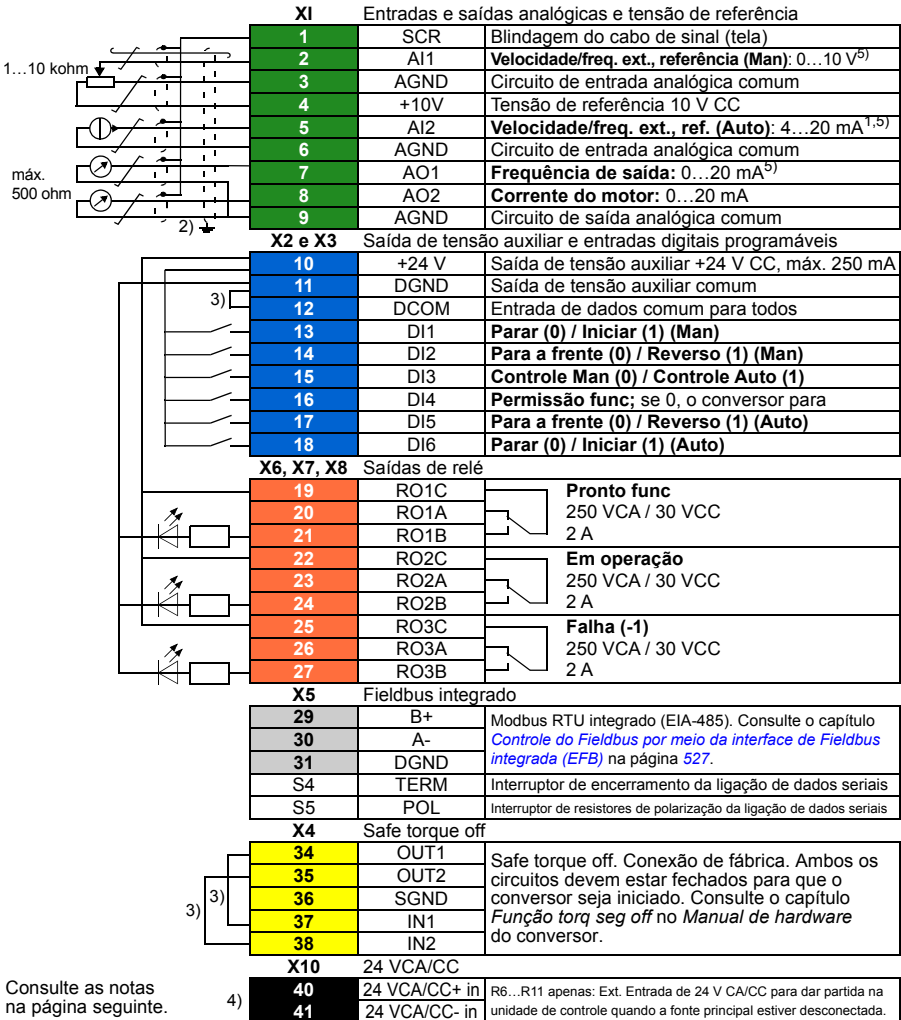
### Sinais de saída

- Saída analógica AO1: Frequência de saída
  - Saída analógica AO2: Corrente do motor
  - Saída de relé 1: Pronto func
  - Saída de relé 2: Em operação
  - Saída de relé 3: Falha (-1)
-

## Macro Manual/Auto

Essa macro pode ser utilizada quando é necessário alternar entre dois dispositivos de controle externos. Ambos têm seus próprios sinais de controle e referência. Um sinal é usado para alternar entre esses dois. Para ativar a macro, selecione-a no menu **Ajustes primários** ou configure o parâmetro **96.04 Selec macro** como *Manual/auto*.

### ■ Conexões de controle padrão para a macro Manual/Auto



Tamanhos de terminal:

- R1...R5: 0.2...2.5 mm<sup>2</sup> (terminais de +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)  
 0.14...1.5 mm<sup>2</sup> (terminais DI, AI, AO, AGND, RO, STO)  
 R6...R11: 0.14...2.5 mm<sup>2</sup> (todos os terminais)

Torques de aperto: 0.5...0.6 Nm (0.4 lbf/pés)

### Observações:

- 1) A fonte de sinal é alimentada externamente. Consulte as instruções do fabricante. Para utilizar sensores fornecidos pela saída de tensão aux. do conversor, consulte o capítulo *Instalação elétrica*, seção *Exemplos de conexão de sensores de dois e três fios* no *Manual do hardware* do conversor.
- 2) Faça o aterramento da blindagem externa do cabo em 360° sob um grampo de aterramento na prateleira de aterramento dos cabos de controle.
- 3) Conectado com jumpers na fábrica.
- 4) Somente as carcaças R6...R11 têm terminais 40 e 41 para entrada de 24 V CA/CC externa.
- 5) Selecione a tensão ou a corrente das entradas AI1 e AI2 e da saída AO1 com os parâmetros [12.15](#), [12.25](#) e [13.15](#), respectivamente.

### Sinais de entrada

- Duas referências analógicas de velocidade/frequência (AI1, AI2)
- Seleção de local de controle (Man ou Auto) (DI3)
- Partir/parar seleção, Man (DI1)
- Seleção de sentido, Man (DI2)
- Partir/parar seleção, Auto (DI6)
- Seleção de sentido, Auto (DI5)
- Permissão func (DI4)

### Sinais de saída

- Saída analógica AO1: Frequência de saída
  - Saída analógica AO2: Corrente do motor
  - Saída de relé 1: Pronto func
  - Saída de relé 2: Em operação
  - Saída de relé 3: Falha (-1)
-

## Macro Manual/PID

Essa macro controla o conversor com o controlador PID de processo integrado. Além disso, essa macro tem um segundo local de controle para o modo de controle de velocidade/frequência direta. Para ativar a macro, selecione-a no menu **Ajustes primários** ou configure o parâmetro [96.04 Selec macro](#) como *Manual/PID*.

### ■ Conexões de controle padrão para a macro Manual/PID

		<b>XI</b>	Entradas e saídas analógicas e tensão de referência	
	1	SCR	Blindagem do cabo de sinal (tela)	
	2	AI1	Ext. Referência manual ou ext. Ref. PID: 0...10 V <sup>1,7)</sup>	
	3	AGND	Circuito de entrada analógica comum	
	4	+10V	Tensão de referência 10 V CC	
	5	AI2	<b>Feedback PID real:</b> 4...20 mA <sup>2,7)</sup>	
	6	AGND	Circuito de entrada analógica comum	
	7	AO1	<b>Frequência de saída:</b> 0...20 mA <sup>7)</sup>	
	8	AO2	<b>Corrente do motor:</b> 0...20 mA	
	9	AGND	Circuito de saída analógica comum	
		<b>X2 e X3</b>	Saída de tensão auxiliar e entradas digitais programáveis	
	10	+24 V	Saída de tensão auxiliar +24 V CC, máx. 250 mA	
	11	DGND	Saída de tensão auxiliar comum	
	12	DCOM	Entrada de dados comum para todos	
	13	DI1	<b>Parar (0) / Iniciar (1) Man</b>	
	14	DI2	<b>Seleção Man (0) / PID (1)</b>	
	15	DI3	<b>Seleção de frequência constante<sup>3)</sup></b>	
	16	DI4	<b>Seleção de frequência constante<sup>3)</sup></b>	
	17	DI5	<b>Permissão func;</b> se 0, o conversor para	
	18	DI6	<b>Parar (0) / Iniciar (1) PID</b>	
		<b>X6, X7, X8</b>	Saídas de relé	
	19	RO1C	<b>Pronto func</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A	
	20	RO1A		
	21	RO1B		
	22	RO2C	<b>Em operação</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A	
	23	RO2A		
	24	RO2B		
	25	RO3C	<b>Falha (-1)</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A	
	26	RO3A		
	27	RO3B		
		<b>X5</b>	Fieldbus integrado	
	29	B+	Modbus RTU integrado (EIA-485). Consulte o capítulo <a href="#">Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada (EFB)</a> na página 527.	
	30	A-		
	31	DGND		
	S4	TERM		Interruptor de encerramento da ligação de dados seriais
	S5	POL		Interruptor de resistores de polarização da ligação de dados seriais
		<b>X4</b>	Safe torque off	
	34	OUT1	Safe torque off. Conexão de fábrica. Ambos os circuitos devem estar fechados para que o conversor seja iniciado. Consulte o capítulo <a href="#">Função torq seg off no Manual de hardware</a> do conversor.	
	35	OUT2		
	36	SGND		
	37	IN1		
	38	IN2		
		<b>X10</b>	24 VCA/CC	
	40	24 VCA/CC+ in	R6...R11 apenas: Ext. Entrada de 24 V CA/CC para dar partida na unidade de controle quando a fonte principal estiver desconectada.	
	41	24 VCA/CC- in		

Consulte as notas na página seguinte.

Tamanhos de terminal:

- R1...R5: 0.2...2.5 mm<sup>2</sup> (terminais de +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)  
 0.14...1.5 mm<sup>2</sup> (terminais DI, AI, AO, AGND, RO, STO)  
 R6...R11: 0.14...2.5 mm<sup>2</sup> (todos os terminais)

Torques de aperto: 0.5...0.6 Nm (0.4 lbf/pés)

### Observações:

- 1) Man: 0...10 V -> referência de frequência.  
 PID: 0...10 V -> 0...100% do pto ajuste PID.
- 2) A fonte de sinal é alimentada externamente. Consulte as instruções do fabricante. Para utilizar sensores fornecidos pela saída de tensão aux. do conversor, consulte o capítulo *Instalação elétrica*, seção *Exemplos de conexão de sensores de dois e três fios* no *Manual do hardware* do conversor.
- 3) Em controle escalar (padrão): Consulte **Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Frequências constantes** ou o grupo de parâmetros **28 Controle referência de freq.**

DI3	DI4	Operação (parâmetro)
		Controle escalar (padrão)
0	0	Defina a frequência por meio de AI1
1	0	<a href="#">28.26 Freq constante 1</a>
0	1	<a href="#">28.27 Freq constante 2</a>
1	1	<a href="#">28.28 Freq constante 3</a>

- 4) Faça o aterramento da blindagem externa do cabo em 360° sob um grampo de aterramento na prateleira de aterramento dos cabos de controle.
- 5) Conectado com jumpers na fábrica.
- 6) Somente as carcaças R6...R11 têm terminais 40 e 41 para entrada de 24 V CA/CC externa.
- 7) Selecione a tensão ou a corrente das entradas AI1 e AI2 e da saída AO1 com os parâmetros [12.15](#), [12.25](#) e [13.15](#), respectivamente.

### Sinais de entrada

- Referência analógica (AI1)
- Feedback real de PID (AI2)
- Seleção de local de controle (Man ou PID) (DI2)
- Partir/parar seleção, Man (DI1)
- Partir/parar seleção, PID (DI6)
- Seleção de frequência constante (DI3, DI4)
- Permissão func (DI5)

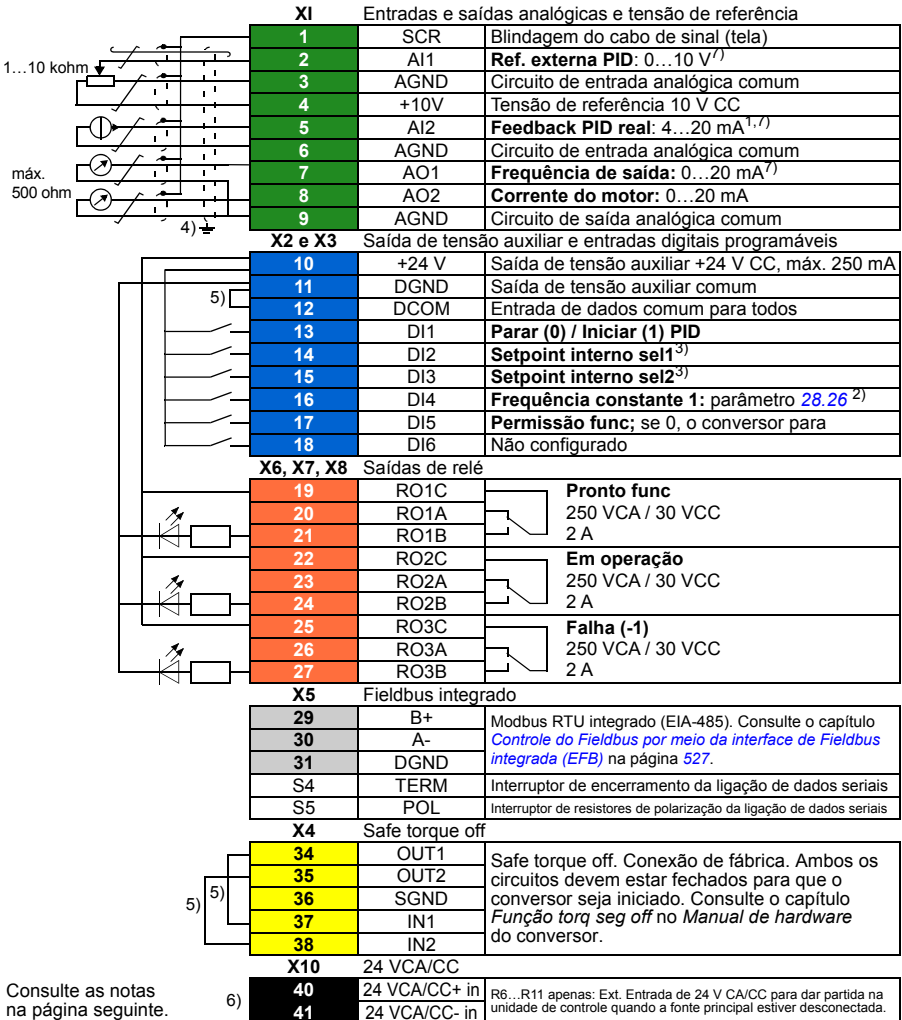
### Sinais de saída

- Saída analógica AO1: Frequência de saída
- Saída analógica AO2: Corrente do motor
- Saída de relé 1: Pronto func
- Saída de relé 2: Em operação
- Saída de relé 3: Falha (-1)

## Macro PID

Essa macro é adequada para aplicações em que o conversor sempre é controlado pelo PID e a referência vem da entrada analógica AI1. Para ativar a macro, selecione-a no menu **Ajustes primários** ou configure o parâmetro **96.04 Selec macro** como **PID**.

### ■ Conexões de controle padrão para a macro PID



Tamanhos de terminal:

R1...R5: 0.2...2.5 mm<sup>2</sup> (terminais de +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0.14...1.5 mm<sup>2</sup> (terminais DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11: 0.14...2.5 mm<sup>2</sup> (todos os terminais)

Torques de aperto: 0.5...0.6 Nm (0.4 lbf/pés)

### Observações:

- 1) A fonte de sinal é alimentada externamente. Consulte as instruções do fabricante. Para utilizar sensores fornecidos pela saída de tensão aux. do conversor, consulte o capítulo *Instalação elétrica*, seção *Exemplos de conexão de sensores de dois e três fios* no *Manual do hardware* do conversor.
- 2) Se Frequência constante for ativada, ela substituirá a referência da saída do controlador PID.
- 3) Consulte a tabela de fonte dos parâmetros [40.19 Cj 1 sel1 setpoint int](#) e [40.20 Cj 1 sel2 setpoint int](#).

Fonte definida pelo parâm. <a href="#">40.19</a> <b>DI2</b>	Fonte definida pelo parâm. <a href="#">40.20</a> <b>DI3</b>	Setpoint int ativo
0	0	Fonte pto ajuste: AI1 (parâm. <a href="#">40.16</a> )
1	0	1 (parâmetro <a href="#">40.21</a> )
0	1	2 (parâmetro <a href="#">40.22</a> )
1	1	3 (parâmetro <a href="#">40.23</a> )

- 4) Faça o aterramento da blindagem externa do cabo em 360° sob um grupo de aterramento na prateleira de aterramento dos cabos de controle.
- 5) Conectado com jumpers na fábrica.
- 6) Somente as carcaças R6...R11 têm terminais 40 e 41 para entrada de 24 V CA/CC externa.
- 7) Selecione a tensão ou a corrente das entradas AI1 e AI2 e da saída AO1 com os parâmetros [12.15](#), [12.25](#) e [13.15](#), respectivamente.

### Sinais de entrada

- Referência analógica (AI1)
- Feedback real de PID (AI2)
- Partir/parar seleção, PID (DI1)
- Constante pto ajuste 1 (DI2)
- Constante pto ajuste 1 (DI3)
- Freq constante 1 (DI4)
- Permissão func (DI5)

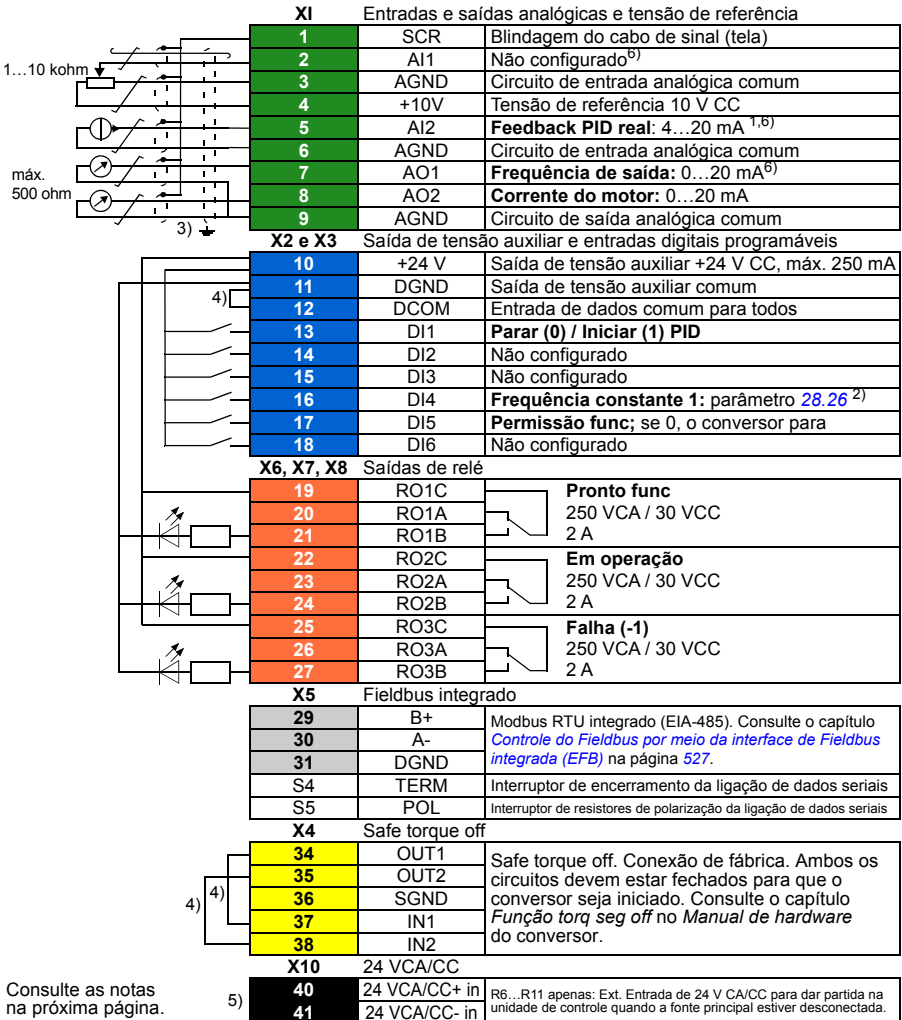
### Sinais de saída

- Saída analógica AO1: Frequência de saída
- Saída analógica AO2: Corrente do motor
- Saída de relé 1: Pronto func
- Saída de relé 2: Em operação
- Saída de relé 3: Falha (-1)

## Macro do painel PID

Essa macro é adequada para aplicações em que o conversor sempre é controlado pelo PID e o ponto de ajuste é definido com o painel de controle. Para ativar a macro, selecione-a no menu **Ajustes primários** ou configure o parâmetro **96.04 Selec macro** como **Painel PID**.

### ■ Conexões de controle padrão para a macro do painel PID





Tamanhos de terminal:

R1...R5: 0.2...2.5 mm<sup>2</sup> (terminais de +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0.14...1.5 mm<sup>2</sup> (terminais DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11: 0.14...2.5 mm<sup>2</sup> (todos os terminais)

Torques de aperto: 0.5...0.6 Nm (0.4 lbf/pés)

### Observações:

- 1) A fonte de sinal é alimentada externamente. Consulte as instruções do fabricante. Para utilizar sensores fornecidos pela saída de tensão aux. do conversor, consulte o capítulo *Instalação elétrica*, seção *Exemplos de conexão de sensores de dois e três fios* no *Manual do hardware* do conversor.
- 2) Se Frequência constante for ativada, ela substituirá a referência da saída do controlador PID.
- 3) Faça o aterramento da blindagem externa do cabo em 360° sob um grampo de aterramento na prateleira de aterramento dos cabos de controle.
- 4) Conectado com jumpers na fábrica.
- 5) Somente as carcaças R6...R11 têm terminais 40 e 41 para entrada de 24 V CA/CC externa.
- 6) Selecione a tensão ou a corrente das entradas AI1 e AI2 e da saída AO1 com os parâmetros [12.15](#), [12.25](#) e [13.15](#), respectivamente.

### Sinais de entrada

- Ponto de ajuste de PID fornecido a partir do painel de controle
- Ref velocidade Ext1
- Referência de torque (AI2)
- Partir/parar seleção, PID (DI1)
- Freq constante 1 (DI4)
- Permissão func (DI5)

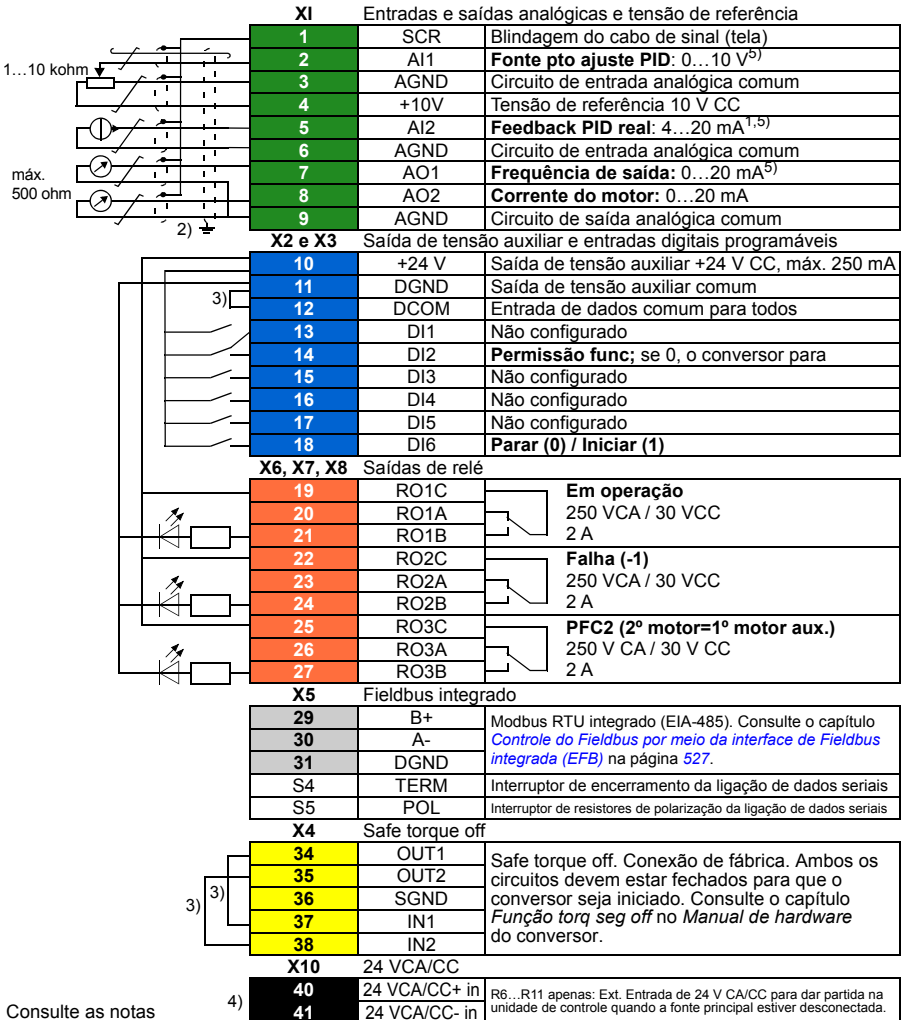
### Sinais de saída

- Saída analógica AO1: Velocidade do motor
  - Saída analógica AO2: Corrente do motor
  - Saída de relé 1: Pronto func
  - Saída de relé 2: Em operação
  - Saída de relé 3: Falha (-1)
-

## Macro PFC

Lógica de controle de bomba e ventilador para controlar várias bombas ou ventiladores pelas saídas de relé do conversor. Para ativar a macro, selecione-a no menu **Ajustes primários** ou configure o parâmetro [96.04 Selec macro](#) como *PFC*.

### ■ Conexões de controle padrão para a macro PFC



Consulte as notas na próxima página.

Tamanhos de terminal:

R1...R5: 0.2...2.5 mm<sup>2</sup> (terminais de +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0.14...1.5 mm<sup>2</sup> (terminais DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11: 0.14...2.5 mm<sup>2</sup> (todos os terminais)

Torques de aperto: 0.5...0.6 Nm (0.4 lbf/pés)

### Observações:

- 1) A fonte de sinal é alimentada externamente. Consulte as instruções do fabricante. Para utilizar sensores fornecidos pela saída de tensão aux. do conversor, consulte o capítulo *Instalação elétrica*, seção *Exemplos de conexão de sensores de dois e três fios* no *Manual do hardware* do conversor.
- 2) Faça o aterramento da blindagem externa do cabo em 360° sob um grampo de aterramento na prateleira de aterramento dos cabos de controle.
- 3) Conectado com jumpers na fábrica.
- 4) Somente as carcaças R6...R11 têm terminais 40 e 41 para entrada de 24 V CA/CC externa.
- 5) Selecione a tensão ou a corrente das entradas AI1 e AI2 e da saída AO1 com os parâmetros [12.15](#), [12.25](#) e [13.15](#), respectivamente.

### Sinais de entrada

- Pto ajuste para PID (AI1)
- Feedback real de PID (AI2)
- Permissão func (DI2)
- Seleção partir/parar (DI6)

### Sinais de saída

- Saída analógica AO1: Frequência de saída
  - Saída analógica AO2: Corrente do motor
  - Saída de relé 1: Em operação
  - Saída relé 2: Falha (-1)
  - Saída relé 3: PFC2 (primeiro motor auxiliar de PFC)
-

## Macro de controle de torque

Essa macro é usada em aplicações em que o controle de torque do motor é necessário. Essas são tipicamente aplicações de tensão, em que uma tensão específica precisa ser mantida no sistema mecânico. Para ativar a macro, selecione-a no menu **Ajustes primários** (que ainda não está lá) ou configure o parâmetro **96.04 Selec macro** como **Controle de torque**.

### ■ Conexões de controle padrão para a macro de controle de torque

XI		Entradas e saídas analógicas e tensão de referência		
1	SCR	Blindagem do cabo de sinal (tela)		
2	AI1	<b>Ref velocidade EXT1:</b> 0...10 V <sup>5)</sup>		
3	AGND	Circuito de entrada analógica comum		
4	+10V	Tensão de referência 10 V CC		
5	AI2	<b>Referência de torque:</b> 4...20 mA <sup>1,5)</sup>		
6	AGND	Circuito de entrada analógica comum		
7	AO1	<b>Velocidade do motor:</b> 0...20 mA <sup>5)</sup>		
8	AO2	<b>Corrente do motor:</b> 0...20 mA		
9	AGND	Circuito de saída analógica comum		
X2 e X3		Saída de tensão auxiliar e entradas digitais programáveis		
10	+24 V	Saída de tensão auxiliar +24 V CC, máx. 250 mA		
11	DGND	Saída de tensão auxiliar comum		
12	DCOM	Entrada de dados comum para todos		
13	DI1	<b>Parar (0) / Iniciar (1)</b>		
14	DI2	<b>Controle de velocidade: Frente (0) / Reverso (1)</b>		
15	DI3	<b>Controle de velocidade (0) / Controle de torque (1)</b>		
16	DI4	<b>Controle de velocidade: Velocidade constante</b>		
17	DI5	<b>Rampa 1 (0) / Rampa 2 (1)</b>		
18	DI6	<b>Permissão func;</b> se 0, o conversor para		
X6, X7, X8		Saídas de relé		
19	RO1C	<b>Pronto func</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A		
20	RO1A			
21	RO1B			
22	RO2C	<b>Em operação</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A		
23	RO2A			
24	RO2B			
25	RO3C	<b>Falha (-1)</b> 250 VCA / 30 VCC 2 A		
26	RO3A			
27	RO3B			
X5		Fieldbus integrado		
29	B+	Modbus RTU integrado (EIA-485). Consulte o capítulo <a href="#">Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada (EFB)</a> na página 527.		
30	A-			
31	DGND			
S4	TERM			Interruptor de encerramento da ligação de dados seriais
S5	POL			Interruptor de resistores de polarização da ligação de dados seriais
X4		Safe torque off		
34	OUT1	Safe torque off. Conexão de fábrica. Ambos os circuitos devem estar fechados para que o conversor seja iniciado. Consulte o capítulo <a href="#">Função torq seg off no Manual de hardware do conversor</a> .		
35	OUT2			
36	SGND			
37	IN1			
38	IN2			
X10		24 VCA/CC		
40	24 VCA/CC+ in	R6...R11 apenas: Ext. Entrada de 24 V CA/CC para dar partida na unidade de controle quando a fonte principal estiver desconectada.		
41	24 VCA/CC- in			

Consulte as notas na próxima página.

Tamanhos de terminal:

R1...R5: 0.2...2.5 mm<sup>2</sup> (terminais de +24 V, DGND, DCOM, B+, A-)

0.14...1.5 mm<sup>2</sup> (terminais DI, AI, AO, AGND, RO, STO)

R6...R11: 0.14...2.5 mm<sup>2</sup> (todos os terminais)

Torques de aperto: 0.5...0.6 Nm (0.4 lbf/pés)

### Observações:

- 1) A fonte de sinal é alimentada externamente. Consulte as instruções do fabricante. Para utilizar sensores fornecidos pela saída de tensão aux. do conversor, consulte o capítulo *Instalação elétrica*, seção *Exemplos de conexão de sensores de dois e três fios* no *Manual do hardware* do conversor.
- 2) Faça o aterramento da blindagem externa do cabo em 360° sob um grampo de aterramento na prateleira de aterramento dos cabos de controle.
- 3) Conectado com jumpers na fábrica.
- 4) Somente as carcaças R6...R11 têm terminais 40 e 41 para entrada de 24 V CA/CC externa.
- 5) Selecione a tensão ou a corrente das entradas AI1 e AI2 e da saída AO1 com os parâmetros [12.15](#), [12.25](#) e [13.15](#), respectivamente.

### Sinais de entrada

- Ref velocidade Ext1 (AI1)
- Referência de torque (AI2)
- Seleção partir/parar (DI1)
- Controle de velocidade: Seleção Frente/reverso (DI2)
- Seleção Controle de velocidade/Controle de torque (DI3)
- Controle de velocidade: Velocidade constante (DI4)
- Seleção Rampa 1/Rampa 2 (DI5)
- Permissão func (DI6)

### Sinais de saída

- Saída analógica AO1: Velocidade do motor
  - Saída analógica AO2: Corrente do motor
  - Saída de relé 1: Pronto func
  - Saída de relé 2: Em operação
  - Saída de relé 3: Falha (-1)
-

## Valores padrão dos parâmetros para diferentes macros

O capítulo [Parâmetros](#) na página [199](#) mostra os valores padrão de todos os parâmetros para a macro padrão ABB (macro de fábrica). Alguns parâmetros têm diferentes valores padrão para outras macros. As tabelas abaixo alistem os valores padrão para esses parâmetros em cada macro.

<b>96.04 Selec macro</b>	<b>1 = ABB standard</b>	<b>17 = ABB standard (vetorial)</b>	<b>11 = 3 fios</b>	<b>12 = Alternar</b>	<b>13 = Potenciômetro do motor</b>
10.24 Fonte RO1	2 = Pronto func	2 = Pronto func	2 = Pronto func	2 = Pronto func	2 = Pronto func
10.27 Fonte RO2	7 = Em operação	7 = Em operação	7 = Em operação	7 = Em operação	7 = Em operação
10.30 Fonte RO3	15 = Falha (-1)	15 = Falha (-1)	15 = Falha (-1)	15 = Falha (-1)	15 = Falha (-1)
12.20 AI1 escal a AI1 max	50.000	1500.000	50.000	50.000	50.000
13.12 Fonte AO1	2 = Frequência saída	1 = Veloc motor usada	2 = Frequência saída	2 = Frequência saída	2 = Frequência saída
13.18 Fonte AO1 max	50.0	1500.0	50.0	50.0	50.0
19.11 Seleção Ext1/Ext2	0 = EXT1	0 = EXT1	0 = EXT1	0 = EXT1	0 = EXT1
20.01 Comandos Ext1	2 = In1 Start; In2 Dir	2 = In1 Start; In2 Dir	5 = In1P Start; In2 Stop; In3 Dir	3 = In1 Start fwd; In2 Start	2 = In1 Start; In2 Dir
20.03 Ext1 ent1	2 = DI1	2 = DI1	2 = DI1	2 = DI1	2 = DI1
20.04 Ext1 ent2	3 = DI2	3 = DI2	3 = DI2	3 = DI2	3 = DI2
20.05 Ext1 ent3	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	4 = DI3	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado
20.06 Comandos Ext2	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado
20.08 Ext2 ent1	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado
20.09 Ext2 ent2	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado
20.12 Permissão Func 1	1 = Selecionado	1 = Selecionado	1 = Selecionado	7 = DI6	7 = DI6
22.11 Ext1 veloc ref1	1 = AI1 escalada	1 = AI1 escalada	1 = AI1 escalada	1 = AI1 escalada	15 = Potenciômetro do motor
22.18 Ext2 veloc ref1	0 = Zero	0 = Zero	0 = Zero	0 = Zero	0 = Zero
22.22 Sel veloc constante 1	4 = DI3	4 = DI3	5 = DI4	4 = DI3	6 = DI5
22.23 Sel veloc constante 2	5 = DI4	5 = DI4	6 = DI5	5 = DI4	0 = Sempre desligado

<b>96.04 Selec macro</b>	<b>2 = Manual/auto</b>	<b>3 = Manual/PID</b>	<b>14 = PID</b>	<b>15 = Painel PID</b>	<b>16 = PFC</b>
10.24 Fonte RO1	2 = Pronto func	2 = Pronto func	2 = Pronto func	2 = Pronto func	7 = Em operação
10.27 Fonte RO2	7 = Em operação	7 = Em operação	7 = Em operação	7 = Em operação	15 = Falha (-1)
10.30 Fonte RO3	15 = Falha (-1)	15 = Falha (-1)	15 = Falha (-1)	15 = Falha (-1)	46 = PFC2
12.20 AI1 escal a AI1 max	50.000	50.000	50.000	50.000	50.000
13.12 Fonte AO1	2 = Frequência saída	2 = Frequência saída	2 = Frequência saída	2 = Frequência saída	2 = Frequência saída
13.18 Fonte AO1 max	50.0	50.0	50.0	50.0	50.0
19.11 Seleção Ext1/Ext2	5 = DI3	4 = DI2	0 = EXT1	0 = EXT1	5 = DI3
20.01 Comandos Ext1	2 = In1 Start; In2 Dir	1 = In1 Start	1 = In1 Start	1 = In1 Start	1 = In1 Start
20.03 Ext1 ent1	2 = DI1	2 = DI1	2 = DI1	2 = DI1	2 = DI1
20.04 Ext1 ent2	3 = DI2	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado
20.05 Ext1 ent3	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado
20.06 Comandos Ext2	2 = In1 Start; In2 Dir	1 = In1 Start	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	1 = In1 Start
20.08 Ext2 ent1	7 = DI6	7 = DI6	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	7 = DI6
20.09 Ext2 ent2	6 = DI5	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado
20.12 Permissão Func 1	5 = DI4	6 = DI5	6 = DI5	6 = DI5	3 = DI2
22.11 Ext1 veloc ref1	1 = AI1 escalada	1 = AI1 escalada	16 = PID	16 = PID	1 = AI1 escalada
22.18 Ext2 veloc ref1	2 = AI2 escalada	16 = PID	0 = Zero	0 = Zero	16 = PID
22.22 Sel veloc constante 1	0 = Sempre desligado	4 = DI3	5 = DI4	5 = DI4	0 = Sempre desligado
22.23 Sel veloc constante 2	0 = Sempre desligado	5 = DI4	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado	0 = Sempre desligado

<b>96.04 Selec macro</b>	<b>28 = Controle de torque</b>
10.24 Fonte RO1	7 = Pronto func
10.27 Fonte RO2	15 = Em operação
10.30 Fonte RO3	46 = Falha (-1)
12.20 AI1 escal a AI1 max	50.000
13.12 Fonte AO1	1 = Veloc motor usada
13.18 Fonte AO1 max	50.0
19.11 Seleção Ext1/Ext2	5 = DI3
19.14 Modo controle Ext2	3 = Torque
20.01 Comandos Ext1	2 = In1 Start; In2 Dir
20.03 Ext1 ent1	2 = DI1
20.04 Ext1 ent2	3 = DI2
20.05 Ext1 ent3	0 = Sempre desligado
20.06 Comandos Ext2	1 = In1 Start
20.08 Ext2 ent1	2 = DI1
20.09 Ext2 ent2	3 = DI2
20.12 Permissão Func 1	7 = DI6
22.11 Ext1 veloc ref1	1 = AI1 escalada
22.18 Ext2 veloc ref1	2 = AI2 escalada
22.21 Função veloc const	Bit 0 Velocidade constante = Separado, Bit 1 Habilitação da direção = Segundo o parâmetro:
22.22 Sel veloc constante 1	5 = DI4
22.23 Sel veloc constante 2	0 = Sempre desligado



<b>96.04 Selec macro</b>	<b>1 = ABB standard</b>	<b>17 = ABB standard (vetorial)</b>	<b>11 = 3 fios</b>	<b>12 = Alternar</b>	<b>13 = Potenciômetro do motor</b>
22.71 Função poten motor	0 = Desativado	0 = Desativado	0 = Desativado	0 = Desativado	1 = Ativo (início na parada/partida)
22.73 Fonte increm pot motor	0 = Não usado	0 = Não usado	0 = Não usado	0 = Não usado	4 = DI3
22.74 Fonte decrem pot motor	0 = Não usado	0 = Não usado	0 = Não usado	0 = Não usado	5 = DI4
23.11 Seleção ajuste rampa	6 = DI5	6 = DI5	0 = Tempo acel/desacel 1	6 = DI5	0 = Tempo acel/desacel 1
28.11 Ext1 frequência ref1	1 = A11 escalada	1 = A11 escalada	1 = A11 escalada	1 = A11 escalada	15 = Potenciômetro do motor
28.15 Ext1 frequência ref2	0 = Zero	0 = Zero	0 = Zero	0 = Zero	0 = Zero
28.22 Sel1 freq constante	4 = DI3	4 = DI3	5 = DI4	4 = DI3	6 = DI5
28.23 Sel2 freq constante	5 = DI4	5 = DI4	6 = DI5	5 = DI4	0 = Sempre desligado
28.71 Seleção ajuste rampa	6 = DI5	6 = DI5	0 = Tempo acel/desacel 1	6 = DI5	0 = Tempo acel/desacel 1
40.07 Modo oper proc PID	0 = Desligado	0 = Desligado	0 = Desligado	0 = Desligado	0 = Desligado
40.16 Conj 1 fte setpoint 1	11 = A11 porcentagem	11 = A11 porcentagem	11 = A11 porcentagem	11 = A11 porcentagem	11 = A11 porcentagem
40.17 Conj 1 fte setpoint 2	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado
40.19 Cj 1 sel1 setpoint int	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado
40.20 Cj 1 sel2 setpoint int	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado	0 = Não selecionado
40.32 Conj 1 ganho	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00
40.33 Conj 1 tempo integ	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0
76.21 Configuração PFC	0 = Desligado	0 = Desligado	0 = Desligado	0 = Desligado	0 = Desligado
76.25 Número de motores	1	1	1	1	1
76.27 Número máx de motores permitidos	1	1	1	1	1
99.04 Modo controle motor	1 = Escalar	0 = Vetor	1 = Escalar	1 = Escalar	1 = Escalar

<b>96.04 Selec macro</b>	<b>2 = Manual/auto</b>	<b>3 = Manual/PID</b>	<b>14 = PID</b>	<b>15 = Painel PID</b>	<b>16 = PFC</b>
22.71 <i>Função poten motor</i>	0 = <i>Desativado</i>	0 = <i>Desativado</i>	0 = <i>Desativado</i>	0 = <i>Desativado</i>	0 = <i>Desativado</i>
22.73 <i>Fonte increm pot motor</i>	0 = <i>Não usado</i>	0 = <i>Não usado</i>	0 = <i>Não usado</i>	0 = <i>Não usado</i>	0 = <i>Não usado</i>
22.74 <i>Fonte decrem pot motor</i>	0 = <i>Não usado</i>	0 = <i>Não usado</i>	0 = <i>Não usado</i>	0 = <i>Não usado</i>	0 = <i>Não usado</i>
23.11 <i>Seleção ajuste rampa</i>	0 = <i>Tempo acel/desacel 1</i>	0 = <i>Tempo acel/desacel 1</i>	0 = <i>Tempo acel/desacel 1</i>	0 = <i>Tempo acel/desacel 1</i>	0 = <i>Tempo acel/desacel 1</i>
28.11 <i>Ext1 frequência ref1</i>	1 = <i>AI1 escalada</i>	1 = <i>AI1 escalada</i>	16 = <i>PID</i>	16 = <i>PID</i>	1 = <i>AI1 escalada</i>
28.15 <i>Ext1 frequência ref2</i>	2 = <i>AI2 escalada</i>	16 = <i>PID</i>	0 = <i>Zero</i>	0 = <i>Zero</i>	16 = <i>PID</i>
28.22 <i>Sel1 freq constante</i>	0 = <i>Sempre desligado</i>	4 = <i>DI3</i>	5 = <i>DI4</i>	5 = <i>DI4</i>	0 = <i>Sempre desligado</i>
28.23 <i>Sel2 freq constante</i>	0 = <i>Sempre desligado</i>	5 = <i>DI4</i>	0 = <i>Sempre desligado</i>	0 = <i>Sempre desligado</i>	0 = <i>Sempre desligado</i>
28.71 <i>Seleção ajuste rampa</i>	0 = <i>Tempo acel/desacel 1</i>	0 = <i>Tempo acel/desacel 1</i>	0 = <i>Tempo acel/desacel 1</i>	0 = <i>Tempo acel/desacel 1</i>	0 = <i>Tempo acel/desacel 1</i>
40.07 <i>Modo oper proc PID</i>	0 = <i>Desligado</i>	2 = <i>On qdo inv em oper</i>	2 = <i>On qdo inv em oper</i>	2 = <i>On qdo inv em oper</i>	2 = <i>On qdo inv em oper</i>
40.16 <i>Conj 1 fte setpoint 1</i>	11 = <i>AI1 percentagem</i>	11 = <i>AI1 percentagem</i>	11 = <i>AI1 percentagem</i>	13 = <i>Painel (ref guardada)</i>	11 = <i>AI1 percentagem</i>
40.17 <i>Conj 1 fte setpoint 2</i>	0 = <i>Não selecionado</i>	0 = <i>Não selecionado</i>	2 = <i>Ponto de ajuste interno</i>	0 = <i>Não selecionado</i>	0 = <i>Não selecionado</i>
40.19 <i>Cj 1 sel1 setpoint int</i>	0 = <i>Não selecionado</i>	0 = <i>Não selecionado</i>	3 = <i>DI2</i>	0 = <i>Não selecionado</i>	0 = <i>Não selecionado</i>
40.20 <i>Cj 1 sel2 setpoint int</i>	0 = <i>Não selecionado</i>	0 = <i>Não selecionado</i>	4 = <i>DI3</i>	0 = <i>Não selecionado</i>	0 = <i>Não selecionado</i>
40.32 <i>Conj 1 ganho</i>	1.00	1.00	1.00	1.00	2.50
40.33 <i>Conj 1 tempo integ</i>	60.0	60.0	60.0	60.0	3.0
76.21 <i>Configuração PFC</i>	0 = <i>Desligado</i>	0 = <i>Desligado</i>	0 = <i>Desligado</i>	0 = <i>Desligado</i>	2 = <i>PFC</i>
76.25 <i>Número de motores</i>	1	1	1	1	2
76.27 <i>Número máx de motores permitidos</i>	1	1	1	1	2
99.04 <i>Modo controle motor</i>	1 = <i>Escalar</i>	1 = <i>Escalar</i>	1 = <i>Escalar</i>	1 = <i>Escalar</i>	1 = <i>Escalar</i>

<b>96.04 Selec macro</b>	<b>28 = Controle de torque</b>
22.71 Função poten motor	0 = Desativado
22.73 Fonte increm pot motor	0 = Não usado
22.74 Fonte decrem pot motor	0 = Não usado
23.11 Seleção ajuste rampa	6 = DI5
26.11 Seleção ref1 torque	2 = AI2 escalada
28.11 Ext1 frequência ref1	1 = AI1 escalada
28.15 Ext1 frequência ref2	2 = AI2 escalada
28.22 Sel1 freq constante	5 = DI4
28.23 Sel2 freq constante	0 = Sempre desligado
28.71 Seleção ajuste rampa	6 = DI5
40.07 Modo oper proc PID	0 = Desligado
40.16 Conj 1 fte setpoint 1	11 = AI1 percentagem
40.17 Conj 1 fte setpoint 2	0 = Não selecionado
40.19 Cj 1 sel1 setpoint int	0 = Não selecionado
40.20 Cj 1 sel2 setpoint int	0 = Não selecionado
40.32 Conj 1 ganho	1.00
40.33 Conj 1 tempo integ	60.0
76.21 Configuração PFC	0 = Desligado
76.25 Número de motores	1
76.27 Número máx de motores permitidos	1
99.04 Modo controle motor	0 = Vetor





# Recursos do programa

---

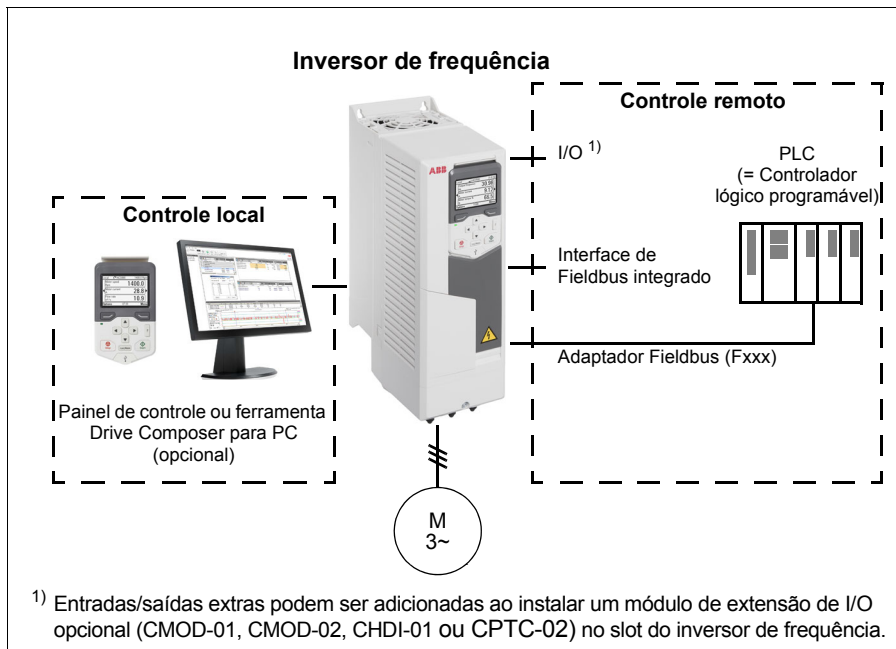
## O que este capítulo contém

Este capítulo descreve algumas das funções mais importantes do programa de controle, como usá-las e como programá-las para operação. Ele também informa as localizações dos controles e dos modos de operação.

## Controle local vs. controle remoto

O ACS580 possui dois locais de controle principais: externo e local. O local de controle é selecionado com a tecla Loc/Rem no painel de controle ou na ferramenta para PC.

---



## ■ Controle local

Os comandos de controle são dados a partir de um teclado do painel de controle ou de um PC equipado com o Drive Composer quando o inversor de frequência estiver em controle local. Os modos de controle de velocidade e de torque estão disponíveis no modo de controle de motor vetorial. O modo de frequência está disponível quando o modo de controle de motor escalar for usado (consulte o parâmetro [19.16](#)).

O controle local é usado principalmente durante o comissionamento e a manutenção. O painel de controle sempre sobrepõe as fontes de sinal de controle remoto quando usado em controle local. A alteração da localização de controle para local pode ser impedida ao usar o parâmetro [19.17](#).

O usuário pode selecionar por meio de um parâmetro ([49.05](#)) como o inversor de frequência reage a uma interrupção de comunicação do painel de controle ou da ferramenta para PC. (O parâmetro não tem efeito no controle remoto.)

### Ajustes e diagnósticos

Parâmetros: [19.16 Modo controle local...](#) [19.17 Cntrl local desabilitado](#) (página [252](#)) e [49.05 Ação perda comun](#) (página [396](#)).

Eventos: -

## ■ Controle remoto

Quando o inversor de frequência estiver no controle externo (remoto), os comandos de controle serão fornecidos por meio de

- terminais de I/O (entradas digitais e analógicas) ou módulos de extensão de I/O opcionais
- interface Fieldbus (por meio da interface de Fieldbus integrado ou um módulo adaptador Fieldbus opcional).

Estão disponíveis duas localizações de controle remoto, EXT1 e EXT2. O usuário pode selecionar as fontes dos comandos de início e parada separadamente para cada local no menu Ajustes primários (**Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência**) ou configurando os parâmetros [20.01...20.10](#). O modo de operação pode ser selecionado separadamente para cada local, o que permite alternar rapidamente entre os diferentes modos, por exemplo, controle de velocidade e torque. A seleção entre EXT1 e EXT2 é feita por qualquer fonte binária, como entrada digital ou a palavra de controle do fieldbus (**Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Local controle secundário** ou o parâmetro [19.11](#)). A fonte de referência pode ser selecionada para cada modo de operação separadamente.

### Ajustes e diagnósticos

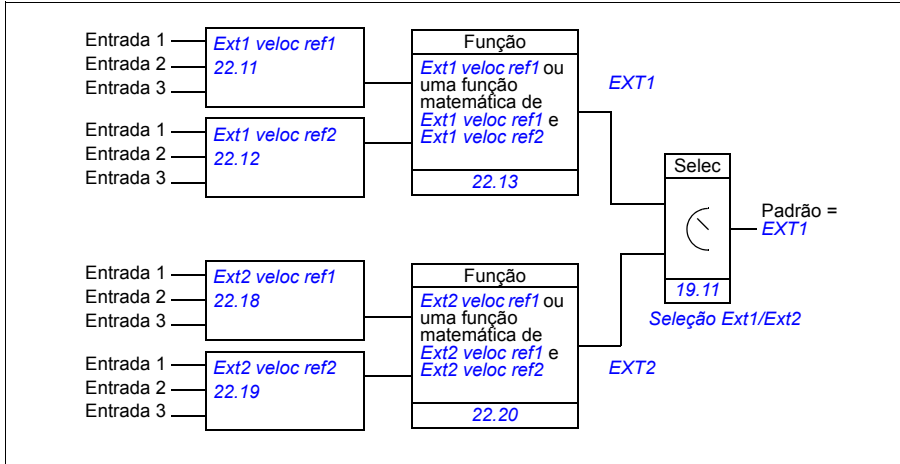
Parâmetros: [20.01 Comandos Ext1...20.10 Ext2 ent3](#) (página [253](#)) e [19.11 Seleção Ext1/Ext2](#) (página [251](#)).

Eventos: -

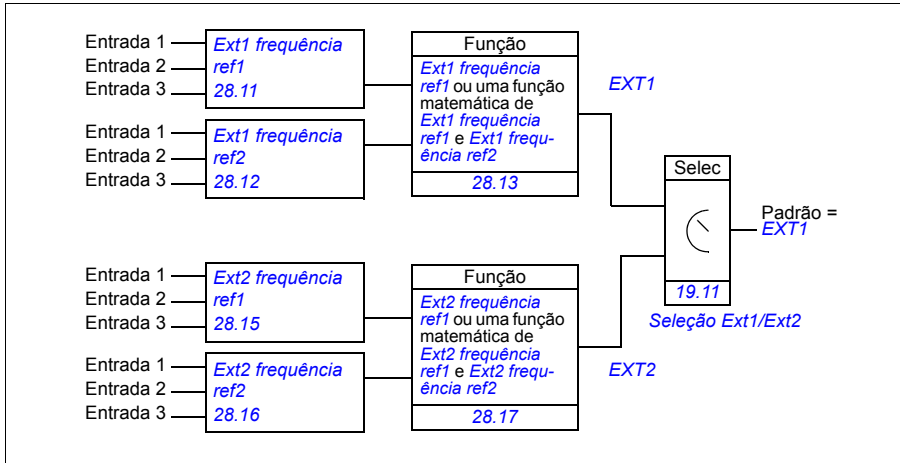
### **Funcionalidade de falha de comunicação**

A funcionalidade de falha de comunicação garante um processo contínuo, sem interrupções. Se houver perda de comunicação, o conversor alterará automaticamente o local de controle de EXT1 para EXT2. Isso permite que o processo seja controlado, por exemplo, com o controlador PID do conversor. Quando a posição de controle original se recupera, o conversor alterna automaticamente o controle de volta para a rede de comunicação (EXT1).

**Diagrama de blocos: Seleção EXT1/EXT2 para controle de velocidade**



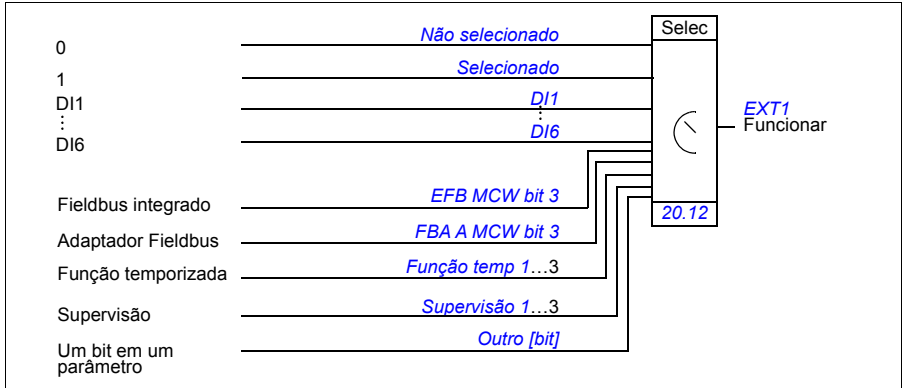
**Diagrama de blocos: Seleção EXT1/EXT2 para controle de frequência**





### Diagrama de blocos: Permissão Func para EXT1

A figura abaixo mostra os parâmetros que selecionam a interface para permissão de funcionamento do local de controle externo *EXT1*.



### Ajustes e diagnósticos

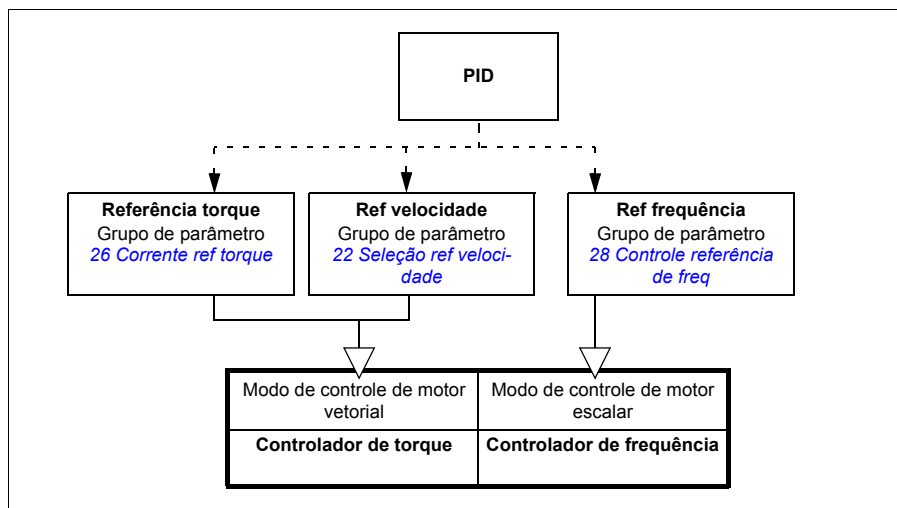
**Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Local controle secundário;**  
**Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência**

Parâmetros: [19.11 Seleção Ext1/Ext2](#) (página 251) e [20.01 Comandos Ext1...20.10 Ext2 ent3](#) (página 253).

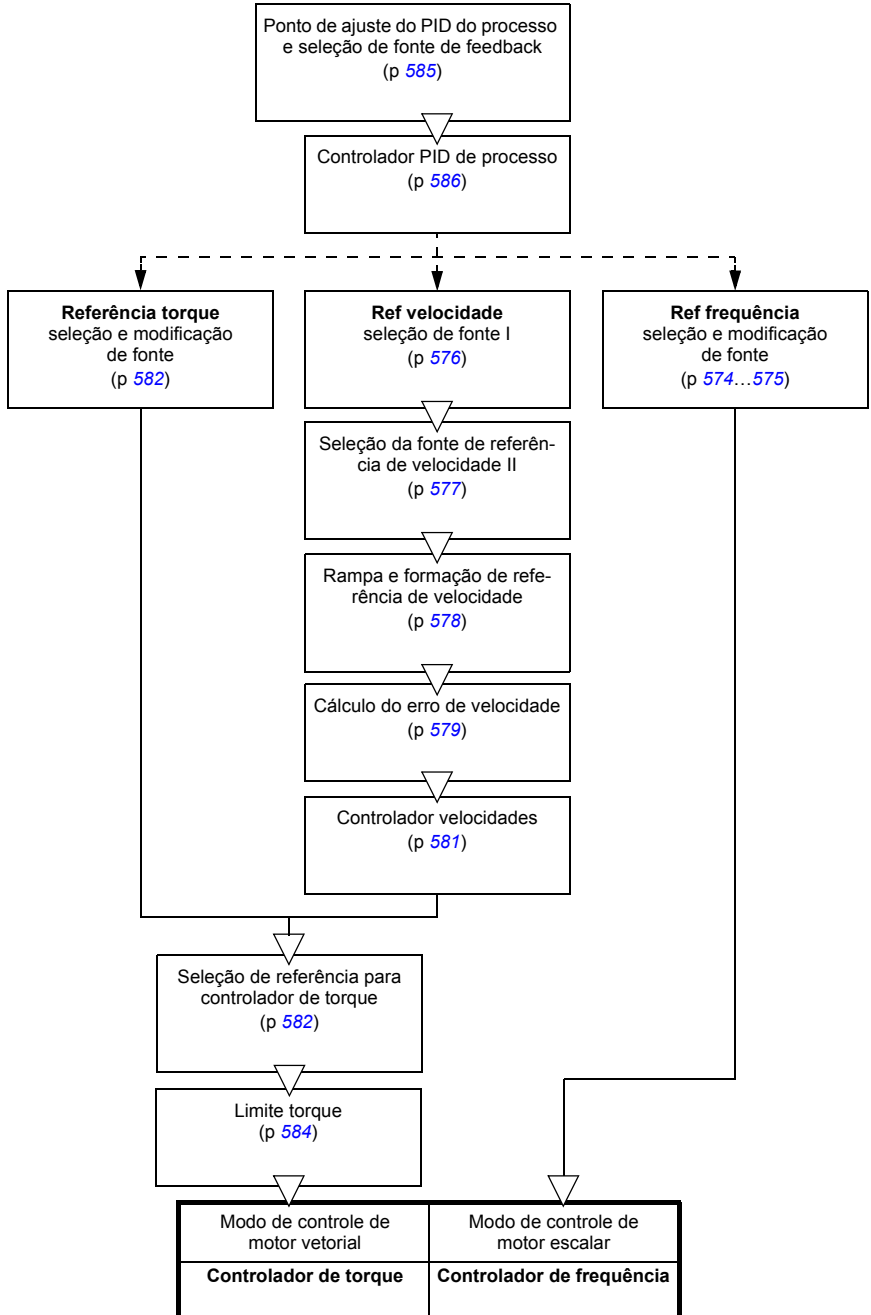
Eventos: -

## Modos de operação do inversor de frequência

O inversor de frequência pode operar em vários modos de operação com diferentes tipos de referência. O modo pode ser selecionado para cada local de controle (Local, EXT1 e EXT2) no grupo de parâmetros [19 Modo de operação](#). Uma visão geral dos diferentes tipos de referência e cadeias de controle é apresentada abaixo.



A seguir, há uma representação mais detalhada dos tipos de referência e de cadeias de controle. Os números de página referem-se a diagramas detalhados no capítulo [Diagrama lógico de controle](#).



### ■ Modo de controle de velocidade

O motor segue uma referência de velocidade dada ao inversor de frequência. Este modo pode ser usado com uma velocidade estimada usada como feedback.

O modo de controle de velocidade está disponível para o controle remoto e local. É compatível apenas com o controle de motor vetorial.

O controle de velocidade utiliza a cadeia de referência de velocidade usada. Selecione a referência de velocidade com os parâmetros do grupo [22 Seleção ref velocidade](#) na página [272](#).

#### Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: [22 Seleção ref velocidade](#) (página [272](#)).

Eventos: -

### ■ Modo de controle de torque

O torque do motor segue uma referência fornecida ao inversor de frequência.

O modo de controle de torque está disponível para o controle remoto e local.

É compatível apenas com o controle de motor vetorial.

O controle de torque usa a cadeia de referência de torque. Selecione a referência de torque com os parâmetros do grupo [26 Corrente ref torque](#) na página [293](#).

#### Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: [26 Corrente ref torque](#) (página [293](#)).

Eventos: -

### ■ Modo de controle de frequência

O motor segue uma referência de frequência dada ao inversor de frequência.

O controle de frequência está disponível no controle remoto e local. É compatível apenas com o controle de motor escalar.

O controle de frequência usa a cadeia de referência de frequência. Selecione a referência de frequência com os parâmetros do grupo [28 Controle referência de freq](#) na página [298](#).

#### Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: [28 Controle referência de freq](#) (página [298](#)).

Eventos: -

---

## ■ Modos de controle especiais

Além dos modos de controle acima mencionados, também estão disponíveis os seguintes modos de controle:

- Controle PID de processo. Para obter mais informações, consulte a seção [Controle PID de processo](#) (página 133).
- Modos de parada de emergência OFF1 e OFF3: O inversor de frequência para ao longo da rampa de desaceleração e a modulação do inversor de frequência para, consulte a seção [Parada de emergência](#) (página 178).
- Modo jogging: O inversor de frequência inicia e acelera até a velocidade definida quando o sinal de jogging é ativado. Para obter mais informações, consulte a seção [Jogging](#) (página 167).
- Pré-magnetização: Magnetização CC do motor antes da partida. Para obter mais informações, consulte a seção [Pré-magnetização](#) (página 163).
- Paragem CC: Trava o rotor em (quase) velocidade zero no meio da operação normal. Para obter mais informações, consulte a seção [Paragem CC](#) (página 164).
- Pré-aquecimento (aquecimento do motor): Manter o motor aquecido quando o inversor de frequência estiver parado. Para obter mais informações, consulte a seção [Pré-aquecimento \(Aquecimento do motor\)](#) (página 165).

### Ajustes e diagnósticos

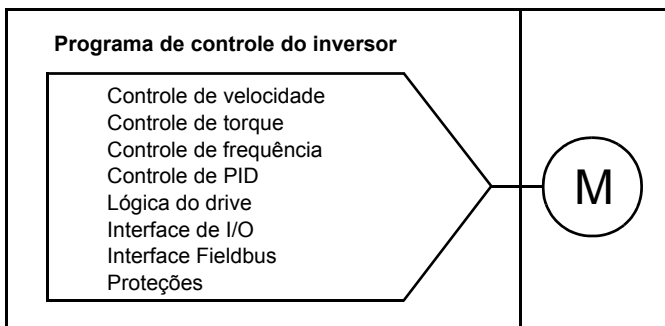
Grupos de parâmetros: [06 Palav controle e estado](#) (página 212), [20 Partir/Parar/Sentido](#) (página 253), [22 Seleção ref velocidade](#) (página 272), [23 Referência rampa de velocidade](#) (página 282 e [40 Conj1 processo PID](#) (página 363).

Eventos: -

---

## Configuração e programação do inversor de frequência

O programa de controle do inversor de frequência executa as funções de controle principal, incluindo controle de velocidade, de torque e de frequência, da lógica do inversor de frequência (iniciar/parar), de I/O, de feedback, de comunicação e das funções de proteção. As funções de programa de controle são configuradas e programadas por meio de parâmetros.



### ■ Configuração por parâmetros

Os parâmetros configuram todas as operações padrão do inversor de frequência e podem ser ajustados por

- painel de controle, conforme descrito no capítulo [Painel controle](#)
- ferramenta Drive Composer para PC, conforme descrito em *Drive composer user's manual* (3AUA0000094606 [inglês]), ou
- interface Fieldbus, conforme descrito nos capítulos [Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada \(EFB\)](#) e [Controle do Fieldbus por meio de um adaptador Fieldbus](#).

Todos as configurações de parâmetro são armazenadas automaticamente na memória permanente do inversor de frequência. Entretanto, se uma fonte de alimentação externa de +24 V CC for usada para a unidade de controle do inversor de frequência, a ABB recomenda muito forçar uma operação de salvar usando o parâmetro [96.07 Salvar parâmetro](#) antes de desligar o inversor de frequência imediatamente após qualquer mudança de parâmetro.

Se necessário, os valores de parâmetros padrão podem ser restaurados usando o parâmetro [96.06 Restaurar parâmetro](#).

### Ajustes e diagnósticos

Parâmetros: [96.06 Restaurar parâmetro](#)...[96.07 Salvar parâmetro](#) (página 432).

Eventos: -

## ■ Programação adaptativa

Convencionalmente, o usuário pode controlar a operação do inversor de frequência por parâmetros. No entanto, os parâmetros padrão têm um conjunto fixo de escolhas ou uma gama de ajustes. Para personalizar ainda mais a operação do inversor de frequência, é possível construir um programa adaptativo usando um conjunto de blocos de função.

A ferramenta Drive Composer pro para PC (versão 1.10 ou posterior, disponível separadamente) tem um recurso de programa adaptativo com interface gráfica do usuário para criação do programa personalizado. Os blocos de função incluem as funções normais de aritmética e lógica, além de, por exemplo, blocos de seleção, comparação e temporizador. O programa adaptativo é executado em um nível de tempo de 10 ms.

As entradas físicas, informações de status do inversor de frequência, valores atuais, constantes e parâmetros podem ser usados como entrada para o programa. A saída do programa pode ser usada, por exemplo, como sinal de partida, evento ou referência externa, ou conectada às saídas do inversor de frequência. A tabela abaixo contém uma listagem das entradas e saídas disponíveis.

Se você conectar a saída do programa adaptativo a um parâmetro de seleção que é um parâmetro ponteiro, o parâmetro de seleção será protegido contra gravação.

### Exemplo

Se o parâmetro [31.01 Fonte evento ext 1](#) for conectado a uma saída de bloco de programação adaptativo, o valor do parâmetro será exibido como Programa adaptativo em um painel de controle ou ferramenta de PC. O parâmetro é protegido contra gravação (ou seja, não é possível alterar a seleção).

O status do programa adaptativo é mostrado pelo parâmetro [07.30 Status de programa adaptativo](#). É possível desativar o programa adaptativo por meio de [96.70 Desativar programa adaptativo](#).

Para mais informações, consulte *Adaptive programming application guide* (3AXD5000028574 [inglês]).

Entradas disponíveis para o programa adaptativo	
Entrada	Fonte
I/O	
DI1	<a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0
DI2	<a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1
DI3	<a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2
DI4	<a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3
DI5	<a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4
DI6	<a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5
AI1	<a href="#">12.11 Valor atual AI1</a>
AI2	<a href="#">12.21 Valor atual AI2</a>
Sinais reais	
Velocidade do motor	<a href="#">01.01 Veloc motor usada</a>
Frequência de saída	<a href="#">01.06 Frequência de saída</a>

<b>Entradas disponíveis para o programa adaptativo</b>	
<i>Entrada</i>	<i>Fonte</i>
Corrente do motor	<a href="#">01.07 Corrente do motor</a>
Torque motor	<a href="#">01.10 Torque motor</a>
Pot veio motor	<a href="#">01.17 Pot veio motor</a>
<b>Estado</b>	
Ativado	<a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> , bit 0
Inibido	<a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> , bit 1
Pronto p/ partir	<a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> , bit 3
Disparo	<a href="#">06.11 Palav estado principal</a> , bit 3
No pto. ajuste	<a href="#">06.11 Palav estado principal</a> , bit 8
Limitando	<a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> , bit 7
Ext1 ativa	<a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> , bit 10
Ext2 ativa	<a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> , bit 11
<b>Armazenamento dados</b>	
Arm dados 1 real32	<a href="#">47.01 Arm dados 1 real32</a>
Arm dados 2 real32	<a href="#">47.02 Arm dados 2 real32</a>
Arm dados 3 real32	<a href="#">47.03 Arm dados 3 real32</a>
Arm dados 4 real32	<a href="#">47.04 Arm dados 4 real32</a>

<b>Saídas disponíveis para o programa adaptativo</b>	
<i>Saída</i>	<i>Destino</i>
<b>I/O</b>	
RO1	<a href="#">10.24 Fonte RO1</a>
RO2	<a href="#">10.27 Fonte RO2</a>
RO3	<a href="#">10.30 Fonte RO3</a>
AO1	<a href="#">13.12 Fonte AO1</a>
AO2	<a href="#">13.22 Fonte AO2</a>
<b>Controle de partida</b>	
Seleção Ext1/Ext2	<a href="#">19.11 Seleção Ext1/Ext2</a>
Permissão func 1	<a href="#">20.12 Permissão Func 1</a>
Ext1 in1 cmd	<a href="#">20.03 Ext1 ent1</a>
Ext1 in2 cmd	<a href="#">20.04 Ext2 ent2</a>
Ext1 in3 cmd	<a href="#">20.05 Ext1 ent3</a>
Ext2 in1 cmd	<a href="#">20.08 Ext2 ent1</a>
Ext2 in2 cmd	<a href="#">20.09 Ext2 ent2</a>
Ext2 in3 cmd	<a href="#">20.10 Ext2 ent3</a>
Redefinição de falha	<a href="#">31.11 Seleção rearme falha</a>
<b>Controle de velocidade</b>	
Ref velocidade Ext1	<a href="#">22.11 Ext1 veloc ref1</a>
Ganho proporcional de velocidade	<a href="#">25.02 Ganho proporcional</a>
Tempo de integração de velocidade	<a href="#">25.03 Tempo de integração</a>
Tempo aceleração 1	<a href="#">23.12 Tempo aceleração 1</a>
Tempo desacel 1	<a href="#">23.13 Tempo desacel 1</a>
<b>Controle de frequência</b>	
Ref frequência Ext1	<a href="#">28.11 Ext1 frequência ref1</a>
<b>Controle de torque</b>	
Referência de torque Ext1	<a href="#">26.11 Seleção ref1 torque</a>
Referência de torque Ext2	<a href="#">26.12 Seleção ref2 torque</a>
<b>Função de limite</b>	
Torque mínimo 2	<a href="#">30.21 Fonte 2 torque min</a>



<b>Saídas disponíveis para o programa adaptativo</b>	
<i>Saída</i>	<i>Destino</i>
Torque máximo 2	<a href="#">30.22 Fonte 2 torque max</a>
<i>Eventos</i>	
Evento externo 1	<a href="#">31.01 Fonte evento ext 1</a>
Evento externo 2	<a href="#">31.03 Fte evento ext 2</a>
Evento externo 3	<a href="#">31.05 Fte evento ext 3</a>
Evento externo 4	<a href="#">31.07 Fte evento ext 4</a>
Evento externo 5	<a href="#">31.09 Fte evento ext 5</a>
<i>Armazenamento dados</i>	
Arm dados 1 real32	<a href="#">47.01 Arm dados 1 real32</a>
Arm dados 2 real32	<a href="#">47.02 Arm dados 2 real32</a>
Arm dados 3 real32	<a href="#">47.03 Arm dados 3 real32</a>
Arm dados 4 real32	<a href="#">47.04 Arm dados 4 real32</a>
<i>PID de processo</i>	
Conj 1 pto ajuste 1	<a href="#">40.16 Conj 1 fte setpoint 1</a>
Conj 1 pto ajuste 2	<a href="#">40.17 Conj 1 fte setpoint 2</a>
Conj 1 feedback 1	<a href="#">40.08 Conj 1 fte feedback 1</a>
Conj 1 feedback 2	<a href="#">40.09 Conj 1 fte feedback 2</a>
Conj 1 ganho	<a href="#">40.32 Conj 1 ganho</a>
Conj 1 tempo integ	<a href="#">40.33 Conj 1 tempo integ</a>
Conj 1 modo seguim	<a href="#">40.49 Conj 1 modo seguim</a>
Conj 1 referência de seguimento	<a href="#">40.50 Conj 1 sel ref segu</a>

### Formatos de falha e cod aux do programa adaptativo

O formato do cod aux:

Bits 24-31: Número do estado	Bits 16-23: número de bloco	Bits 0-15: código de erro
------------------------------	-----------------------------	---------------------------

Se o número de estado for zero, mas o número de bloco possuir um valor, a falha estará relacionada a um bloco de função no programa base. Se tanto o número de estado quanto o número de bloco forem zero, a falha será genérica e não estará relacionada a um bloco específico.

Consulte a falha [64A6](#).

### Programa de sequência

Um programa adaptativo pode conter programa base e partes de programa de sequência. O programa base é executado continuamente quando o programa adaptativo está no modo de execução. A funcionalidade do programa base é programada usando blocos de função e entradas e saídas do sistema.

O programa de sequência é uma máquina de estado. Isso significa que somente um estado do programa de sequência é executado por vez. É possível criar um programa de sequência por meio da adição de estados e da programação dos programas de estado usando os mesmos elementos de programa que no programa base. É possível programar transições de estado por meio da adição de saídas de transição de estado aos programas de estado. As regras de transição de estado são programadas usando blocos de função.

O número do estado ativo do programa de sequência é exibido pelo parâmetro [07.31 Estado de sequência de AP](#).

### Ajustes e diagnósticos

Grupos de parâmetros: [01 Valores atuais](#) (página 203), [06 Palav controle e estado](#) (página 212), [07 Info sistema](#) (página 218), [10 DI, RO Standard](#) (página 220), [12 AI Standard](#) (página 230), [13 AO Standard](#) (página 235), [19 Modo de operação](#) (página 251), [20 Partir/Parar/Sentido](#) (página 253), [23 Referência rampa de velocidade](#) (página 282), [25 Controle velocidade](#) (página 288), [26 Corrente ref torque](#) (página 293), [30 Limites](#) (página 309), [31 Funções falha](#) (página 318), [40 Conj1 processo PID](#) (página 363), [47 Armazenamento dados](#) (página 395) e [96 Sistema](#) (página 429).

Evento: [64A6 Programa adaptativo](#) (página 517).

---

## Interfaces de controle

### ■ Entradas analógicas programáveis

A unidade de controle tem duas entradas analógicas programáveis. Cada uma das entradas pode ser definida de forma independente como entrada de tensão (0/2...10 V) ou corrente (0/4...20 mA) com parâmetros. É possível filtrar, inverter e escalonar cada entrada.

#### Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: [12 AI Standard](#) (página 230).

Eventos: -

### ■ Saídas analógicas programáveis

A unidade de controle tem duas saídas analógicas de corrente (0...20 mA). A saída analógica 1 pode ser definida como saída de tensão (0/2...10 V) ou de corrente (0/4...20 mA) com um parâmetro. A saída analógica 2 sempre usa corrente. É possível filtrar, inverter e escalonar cada entrada.

#### Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: [13 AO Standard](#) (página 235).

Eventos: -

### ■ Entradas e saídas digitais programáveis

A unidade de controle tem seis entradas digitais.

A entrada digital DI5 pode ser usada como entrada de frequência. O painel de controle mostra apenas a seleção apropriada.

A entrada digital DI6 pode ser usada como entrada de termistor.

É possível adicionar seis entradas digitais usando um módulo de extensão de entrada digital CHDI-01 de 115/230 V, e adicionar uma saída digital usando um módulo de extensão multifuncional CMOD-01.

#### Ajustes e diagnósticos

Grupos de parâmetros: [10 DI, RO Standard](#) (página 220) e [11 DIO, FI, FO Standard](#) (página 229).

Eventos: -

---

## ■ Entrada e saída de frequência programável

A entrada digital DI5 pode ser usada como entrada de frequência.

É possível implementar uma saída de frequência com um módulo de extensão multifuncional CMOD-01.

### Ajustes e diagnósticos

Grupos de parâmetros: *10 DI, RO Standard* (página 220) e *11 DIO, FI, FO Standard* (página 229).

Eventos: -

## ■ Saídas de relé programáveis

A unidade de controle tem três saídas de relé. É possível selecionar o sinal a ser indicado pelas saídas por meio de parâmetros.

É possível adicionar duas saídas de relé usando um módulo de extensão multifuncional CMOD-01 ou um módulo de extensão de entrada digital CHDI-01 de 115/230 V.

### Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: *10 DI, RO Standard* (página 220).

Eventos: -

## ■ Extensões de I/O programáveis

É possível adicionar entradas e saídas usando um módulo de extensão multifuncional CMOD-01 ou CMOD-02 ou um módulo de extensão de entrada digital CHDI-01 de 115/230 V. O módulo é montado no slot opcional 2 da unidade de controle.

A tabela abaixo mostra o número de I/O na unidade de controle e os módulos opcionais CMOD-01, CMOD-02 e CHDI-01.

Localização	Entradas digitais (DI)	Saídas digitais (DO)	I/Os digitais (DIO)	Entradas analógicas (AI)	Saídas analógicas (AO)	Saídas de relé (RO)
Unidade de controle	6	-	-	2	2	3
CMOD-01	-	1	-	-	-	2
CMOD-02	-	-	-	-	-	1 (não configurável)
CHDI-01	6 (115/230 V)	-	-	-	-	2

É possível ativar e configurar o módulo de extensão de I/O usando o grupo de parâmetro 15.

A CMOD-02 oferece, além da saída de relé (não configurável), uma saída de +24 VCC/CA e uma saída de termistor.

**Observação:** O grupo de parâmetro de configuração contém parâmetros que exibem os valores das entradas no módulo de extensão. Esses parâmetros são a única maneira de utilizar as entradas em um módulo de extensão de I/O como fontes de sinal. Para conectar a uma entrada, escolha o ajuste *Outro* no parâmetro de seletor de fonte e especifique o parâmetro de valor apropriado (e o bit, no caso de sinais digitais) no grupo 15.

**Observação:** Com a CHDI-01, é possível usar até seis entradas digitais adicionais. A CHDI-01 não afeta as entradas digitais padrão na unidade de controle.

### Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: [15 Módulo extensão I/O](#) (página 242).

Eventos: -

## ■ Controle por Fieldbus

É possível conectar o inversor de frequência a vários sistemas de automação diferentes por meio de suas interfaces de Fieldbus. Consulte os capítulos [Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada \(EFB\)](#) (página 527) e [Controle do Fieldbus por meio de um adaptador Fieldbus](#) (página 557).

### Ajustes e diagnósticos

Grupos de parâmetros: [50 Adaptador Fieldbus \(FBA\)](#) (página 398), [51 FBA A ajustes](#) (página 403), [52 FBA A entrada de dados](#) (página 404) e [53 FBA A saída de dados](#) (página 405) e [58 Fieldbus integrado](#) (página 405).

Eventos: -

## Controle de aplicação

### ■ Rampa de referência

Os tempos de rampa de aceleração e desaceleração podem ser ajustados individualmente para referência de velocidade, torque e frequência (**Menu - Ajustes primários - Rampas**).

Com uma referência de velocidade ou frequência, as rampas são definidas como o tempo que leva para que o inversor de frequência acelere ou desacelere entre a velocidade ou frequência zero e o valor definido pelo parâmetro [46.01](#) ou [46.02](#). O usuário pode alternar entre dois conjuntos predefinidos de rampas usando uma fonte binária como uma entrada digital. No caso de referência de velocidade e de frequência, também é possível controlar a forma da rampa.

Com uma referência de torque, as rampas são definidas como o tempo que leva para a referência passar de zero a um torque de motor nominal (parâmetro [01.30](#)).

## **Inclinação variável**

A inclinação variável controla a inclinação da rampa de velocidade durante uma alteração de referência. Com esse recurso, é possível usar uma rampa de variação constante. Consulte os parâmetros [23.28](#) e [23.29](#).

A inclinação variável é suportada somente no controle remoto.

## **Rampas especiais de aceleração/desaceleração**

Os tempos de aceleração/desaceleração para a função jogging podem ser definidos separadamente; consulte a seção [Jogging](#) (página [167](#)).

A taxa de variação da função motor potenciômetro (página [152](#)) é ajustável. A mesma taxa se aplica em ambos os sentidos.

É possível definir uma rampa de desaceleração para a parada de emergência (modo "Off3").

## Ajustes e diagnósticos

### **Menu - Ajustes primários - Rampas**

Parâmetros:

- Rampa de referência de velocidade: Parâmetros [23.11 Seleção ajuste rampa...](#)[23.15 Tempo desacel 2](#) (página [283](#)) e [46.01 Escala velocidade](#) (páginas [391](#)).
- Rampa de referência de torque: Parâmetros [01.30 Esc torque nom](#) (página [204](#)), [26.18 Tempo rampa acel torq](#) e [26.19 Temp ramp desacel torq](#) (páginas [296](#)).
- Rampa de referência de frequência: Parâmetros [28.71 Seleção ajuste rampa...](#)[28.75 Tempo desacel 2](#) (página [306](#)) e [46.02 Escala frequência](#) (páginas [391](#)).
- Jogging: Parâmetros [23.20 Acel tempo jogging](#) e [23.21 Temp desacel jogging](#) (página [284](#)).
- Potenciômetro do motor: Parâmetro [22.75 Tempo rampa pot mot](#) (página [281](#)).
- Parada de emergência (modo "Off3"): Parâmetro [23.23 Tempo parad emerg](#) (página [285](#)).
- Inclinação variável: Parâmetros [23.28 Declive variável ativo](#) (página [285](#)) e [23.29 Gama declive variável](#) (página [285](#)).

Eventos: -

---

## ■ Velocidades/frequências constantes

Velocidades/frequências constantes são referências predefinidas que podem ser ativadas rapidamente por meio de entradas digitais, por exemplo. É possível definir até 7 velocidades para o controle de velocidade e 7 frequências constantes para o controle de frequência.



**AVISO:** Velocidades e frequências substituem a referência normal, independente da origem da referência.

---

### Ajustes e diagnósticos

**Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Frequências constantes, Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Velocidades constantes**

Grupos de parâmetros: [22 Seleção ref velocidade](#) (página 272) e [28 Controle referência de freq](#) (página 298).

Eventos: -

## ■ Velocidades/frequências críticas

É possível predefinir velocidades críticas (também chamadas de "velocidades de salto") em aplicações em que seja necessário evitar certas velocidades do motor ou faixas de velocidade por conta de problemas de ressonância mecânica, por exemplo.

A função de velocidade crítica evita que a referência fique em uma faixa crítica por um período extenso. Quando uma referência em alteração ([22.87 Ref veloc atual 7](#)) entra em uma faixa crítica, a saída da função ([22.01 Ref veloc ilimitada](#)) congela até que a referência saia da faixa. Qualquer alteração instantânea na saída é suavizada pela função de rampa mais adiante na cadeia de referência.

Quando o inversor de frequência está limitando as velocidades/frequências de saída permitidas, ele limita a velocidade crítica absolutamente mais baixa (velocidade crítica baixa ou frequência crítica baixa) ao acelerar a partir de um estado imobilizado, a menos que a referência de velocidade esteja acima do limite superior de velocidade/frequência crítica.

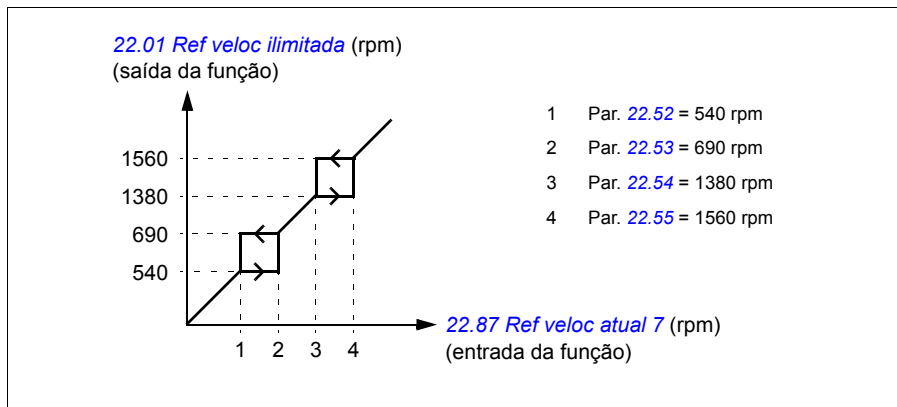
A função também está disponível para controle de motor escalar com uma referência de frequência. A entrada da função é mostrada por [28.96 Ref7 frequência atual](#).

---

## Exemplo

Uma ventoinha possui vibrações na faixa de 540...690 rpm e 1380...1560 rpm. Para fazer o inversor de frequência ignorar essas faixas de velocidade,

- ajuste a função de velocidade crítica ao ativar o bit 0 do parâmetro [22.51 Função veloc crítica](#), e
- ajuste as faixas de velocidade crítica como na figura abaixo.



## Ajustes e diagnósticos

Parâmetros:

- Velocidades críticas: Parâmetros [22.01 Ref veloc ilimitada](#) (página 272), [22.51 Função veloc crítica](#)...[22.57 Veloc crítica 3 alta](#) (página 279) e [22.87 Ref veloc atual 7](#) (página 282).
- Frequências críticas: Parâmetros [28.51 Função freq crítica](#)...[28.57 Freq crítica 3 alto](#) (página 305) e [28.96 Ref7 frequência atual](#) (página 309).

Eventos: -

## Regulação automática do controlador de velocidade

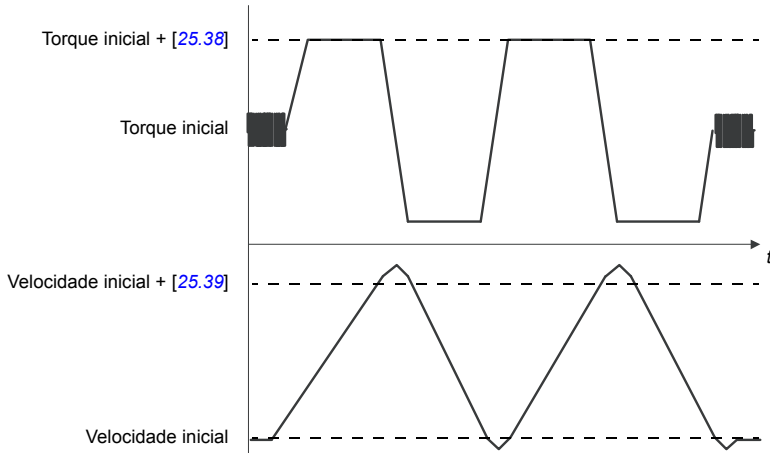
O controlador de velocidade do inversor de frequência pode ser ajustado automaticamente usando a função de regulação automática. A regulação automática se baseia em uma estimativa da constante de tempo mecânica (inércia) do motor e da máquina.

A rotina de regulação automática irá operar o motor por meio de uma série de ciclos de aceleração/desaceleração, sendo que o número pode ser ajustado pelo parâmetro [25.40](#). Valores mais altos produzirão resultados mais precisos, principalmente se a diferença entre as velocidades inicial e máxima for pequena.



A referência de torque máximo usada durante a regulação automática será o torque inicial (ou seja, o torque de quando a rotina é ativada) mais [25.38](#), a menos que limitada pelo limite máximo de torque (grupo de parâmetros [30 Limites](#)) ou pelo torque nominal do motor ([99 Dados motor](#)). A velocidade máxima calculada durante a rotina é a velocidade inicial (ou seja, a velocidade de quando a rotina é ativada) + [25.39](#), a menos que limitada pelo parâmetro [30.12](#) ou [99.09](#).

O diagrama abaixo mostra o comportamento da velocidade e do torque durante a rotina de regulação automática. Neste exemplo, [25.40](#) está definido para 2.



### Observações:

- Se o inversor de frequência não puder produzir a potência de frenagem requerida, os resultados serão baseados somente nos estágios de aceleração e não serão tão precisos quanto com a potência total de frenagem.
- O motor irá exceder ligeiramente a velocidade máxima calculada no final de cada estágio de aceleração.

### Antes de ativar a rotina de regulação automática

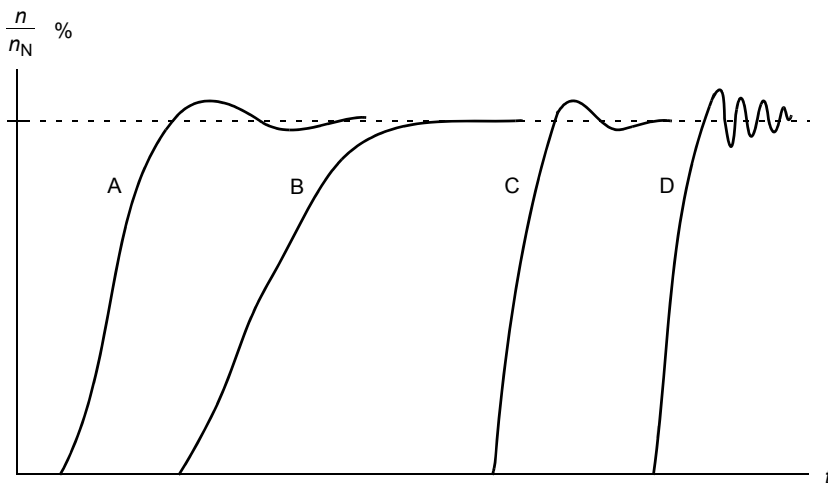
Os pré-requisitos para realizar a rotina de regulação automática são os seguintes:

- A volta de identificação do motor. (ID run) foi concluída com sucesso
- Os limites de velocidade e de torque (grupo de parâmetros [30 Limites](#)) foram definidos
- O inversor de frequência foi iniciado e está operando no modo de controle de velocidade.

Após essas condições terem sido atendidas, a regulação automática poderá ser ativada pelo parâmetro [25.33](#) (ou a fonte de sinal selecionada por ele).

## Modos de regulação automática

A regulação automática pode ser realizada de três formas diferentes, dependendo do ajuste do parâmetro 25.34. As seleções *Suave*, *Normal* e *Apertado* definem como a referência de torque do drive deve reagir a uma etapa de referência de velocidade depois da regulação. A seleção *Suave* irá produzir uma resposta lenta, mas robusta; *Apertado* irá produzir uma resposta rápida, mas possivelmente valores de ganho muito altos para algumas aplicações. A figura abaixo mostra as respostas de velocidade na etapa de referência de velocidade (normalmente, 1...20%).



A: Subcompensado

B: Ajustado normalmente (regulação automática)

C: Ajustado normalmente (manualmente). Desempenho dinâmico melhor do que com B

D: Controlador de velocidade sobrecompensado

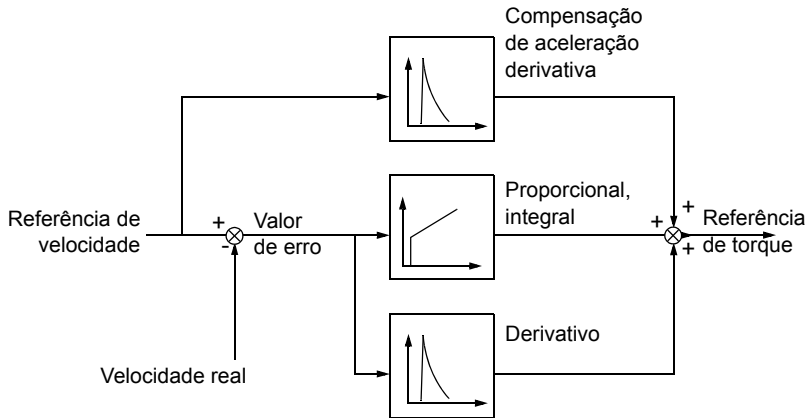
## Resultados da regulação automática

Ao final de uma rotina de regulação automática, seus resultados são transferidos automaticamente para os parâmetros

- 25.02 (ganho proporcional do controlador de velocidade)
- 25.03 (tempo de integração do controlador de velocidade)
- 25.37 (constante de tempo mecânico do motor e da máquina).

Entretanto, ainda será possível ajustar manualmente o ganho do controlador, o tempo de integração e o tempo de derivação.

A figura abaixo é um diagrama de blocos simplificado do controlador de velocidade. A saída do controlador é a referência do controlador de torque.



### Indicações de aviso

A mensagem de aviso [AF90](#) será gerada se a rotina de regulação automática não for concluída com sucesso. Consulte o capítulo [Rastreamento de falha](#) (página [495](#)) para obter mais informações.

### Ajustes e diagnósticos

Grupos de parâmetros: [25 Controle velocidade](#) (página [288](#)), [30 Limites](#) (página [309](#)) e [99 Dados motor](#) (página [446](#)).

Parâmetros: [25.02 Ganho proporcional](#) (página [288](#)), [25.03 Tempo de integração](#) (página [289](#)), [25.33 Speed controller autotune...](#) [25.40 Autotune repeat times](#) (página [292](#)), [30.12 Veloc máxima](#) (página [311](#)) e [99.09 Veloc nominal motor](#) (página [448](#)).

Evento: [AF90 Autotuning do controlador de velocidade](#) (página [508](#)).

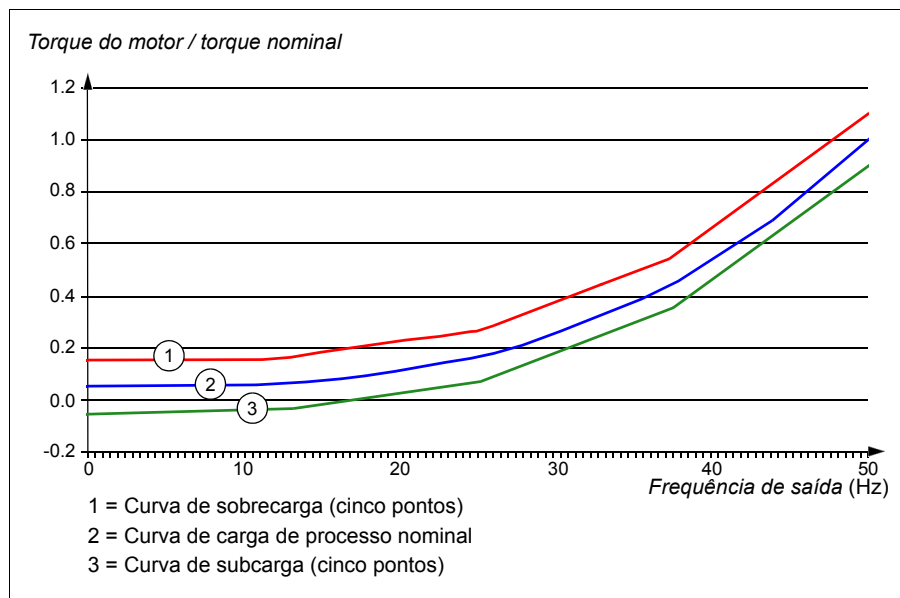
### ■ Curva de carga do utilizador

A curva de carga do utilizador é uma função de supervisão que monitora um sinal de entrada como função de frequência ou velocidade e carga. Mostra o estado do sinal monitorado e pode dar um aviso ou gerar uma falha com base na violação de um perfil definido por usuário.

A curva de carga do utilizador consiste em uma curva de sobrecarga e de subcarga ou apenas um deles. Cada curva é formada por cinco pontos, que representam o sinal monitorado como função de frequência ou de velocidade.

No exemplo abaixo, a curva de carga do utilizador é construída a partir do torque nominal do motor ao qual uma margem de 10% é somada e subtraída. As curvas de

margem definem uma região de trabalho para o motor, para que seja possível supervisionar, cronometrar e detectar desvios fora desta região.



É possível definir o acionamento de um aviso e/ou de uma falha de sobrecarga, caso o sinal monitorado fique continuamente acima da curva de sobrecarga por um período definido. É possível definir o acionamento de um aviso e/ou de uma falha de subcarga caso o sinal monitorado fique continuamente abaixo da curva de subcarga por um período definido.

A sobrecarga pode ser usada para monitorar, por exemplo, quando a lâmina de uma serra atinge um nó ou o perfil de carga de um ventilador ficar alto demais.

A subcarga pode ser usada para monitorar, por exemplo, queda de carga e quebra de correias transportadoras ou correias dentadas.

### Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: [37 Curva de carga do utilizador](#) (página 359).

Eventos: [A6E6 Configuração ULC](#) (página 504), [A8BE Aviso sobrecarga ULC](#) (página 508), [A8BF Aviso subcarga ULC](#) (página 508), [8001 Falha subc ULC](#) (página 521), [8002 Fal sobrec ULC](#) (página 521).

### ■ Macros de controle

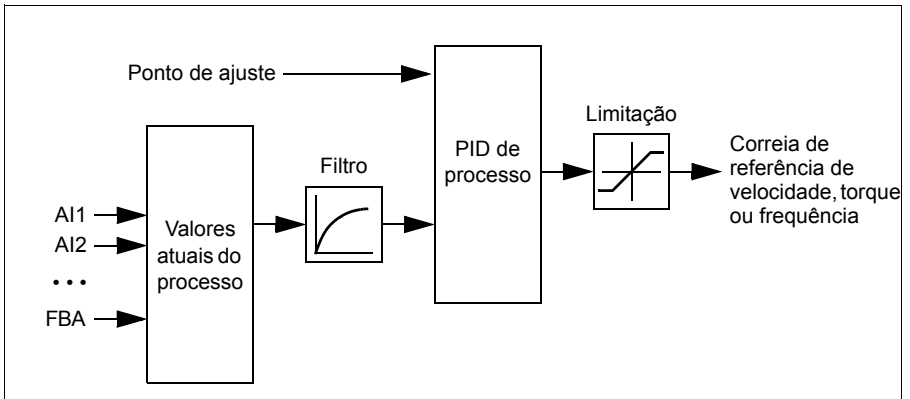
Macros de aplicação são edições de parâmetro e configurações de I/O predefinidos. Consulte o capítulo [Macros de controle](#) (página 79).

## ■ Controle PID de processo

Há dois controladores PID de processo integrados (Ajuste de PID 1 e Ajuste de PID 2) no inversor de frequência. O controlador pode ser usado para controlar variáveis de processo, como pressão ou fluxo no tubo ou nível de fluido no recipiente.

No controle PID de processo, uma referência de processo (ponto de ajuste) é conectada ao inversor de frequência em vez de uma referência de velocidade. Um valor atual (feedback de processo) também retorna ao inversor de frequência. O controle PID de processo ajusta a velocidade do inversor de frequência para manter a quantidade de processo medida (valor atual) no nível desejado (ponto de ajuste). Isso significa que o usuário não precisa definir uma referência de frequência, velocidade ou torque para o inversor de frequência, mas o inversor de frequência ajusta sua operação de acordo com o PID de processo.

O diagrama de bloco simplificado abaixo ilustra o controle PID de processo. Para ver diagramas de blocos mais detalhados, consulte as páginas [585](#) e [586](#).



O inversor de frequência contém dois conjuntos completos de ajustes de controlador PID que podem ser alternados sempre que necessário; consulte o parâmetro [40.57 Sel conj1/conj2 PID](#).

**Observação:** O controle PID de processo está disponível somente no controle externo; consulte a seção [Controle local vs. controle remoto](#) (página [109](#)).

### Configuração rápida do controlador PID de processo

1. Ative o controlador PID de processo: **Menu - Ajustes primários - PID - Controles PID**
2. Selecione uma fonte de feedback: **Menu - Ajustes primários - PID - Feedback**
3. Selecione uma fonte de ponto de ajuste: **Menu - Ajustes primários - PID - Pto ajuste**
4. Configure o ganho, o tempo de integração e o tempo de derivação: **Menu - Ajustes primários - PID - Sintonizar**
5. Configure os limites de saída PID: **Menu - Ajustes primários - PID - Saída PID**
6. Selecione a saída do controlador PID como fonte de, por exemplo, [22.11 Ext1 veloc ref1](#): **Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Referência de**

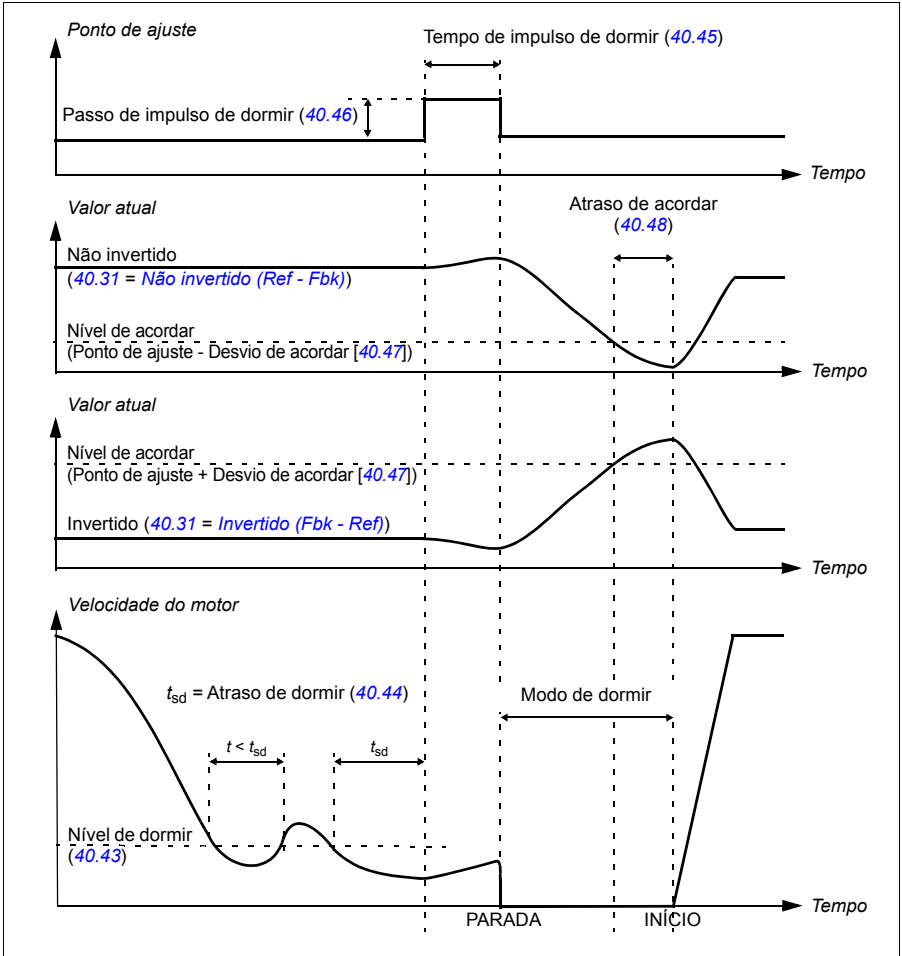
### Funções de dormir e impulso para o controle PID de processo

A função dormir é adequada para aplicações de controle PID em que o consumo varia, como em sistemas de bombeamento de água potável. Quando usado, para a bomba completamente durante baixa demanda, em vez de operar a bomba lentamente abaixo da faixa operacional de eficiência. O exemplo a seguir demonstra a operação da função.

**Exemplo:** O inversor de frequência controla uma bomba de recalque de pressão. O consumo de água é menor à noite. Por isso, o controlador PID de processo diminui a velocidade do motor. No entanto, devido a perdas naturais nos canos e à baixa eficiência da bomba centrífuga a baixas velocidades, o motor nunca pararia de girar. A função dormir detecta a rotação lenta e para o bombeamento desnecessário após o período de atraso de dormir. O inversor de frequência passa ao modo dormir e continua monitorando a pressão. O bombeamento continuará quando a pressão ficar abaixo do nível mínimo predefinido e após o período de atraso de acordar.

O usuário pode estender o tempo da função dormir de PID pela funcionalidade de Reforço. A funcionalidade de Reforço aumenta o ponto de ajuste do processo por um período predeterminado antes que o inversor de frequência entre no modo dormir.

---



## Seguimento

No modo de seguimento, a saída do bloco de PID é ajustada diretamente para o valor do parâmetro [40.50](#) (ou [41.50](#)) *Conj 1 sel ref segu*. O período interno I do controlador PID é ajustado para que transições não passem para a saída, de modo que, ao sair do modo de seguimento, seja possível continuar com a operação de controle de processo normal sem problemas.

### Ajustes e diagnósticos

#### **Menu - Ajustes primários - PID**

Parâmetro: [96.04 Selec macro](#) (página [431](#)) (seleção de macro).

Grupos de parâmetros: [40 Conj1 processo PID](#) (página [363](#)) e [41 Conj2 processo PID](#) (página [381](#)).

Eventos: -

---



## ■ Função de corte de PID

A função de corte de PID é usada para manter a tensão definida cortando a referência de velocidade ou a referência de torque principal do inversor de frequência (saída do controlador de velocidade).

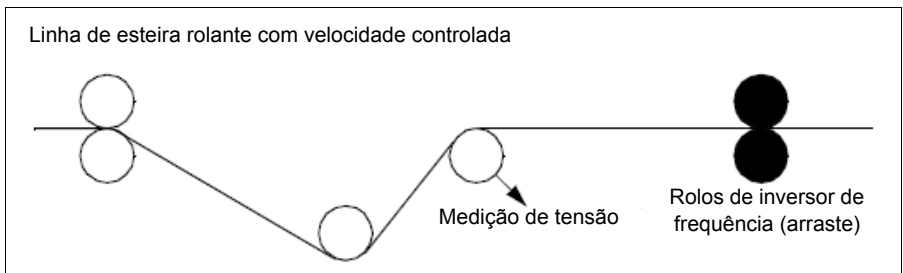


**AVISO:** Assegure que o tempo de aceleração e de desaceleração do inversor de frequência esteja definido para 0 ao usar a função de corte de PID. Isso é necessário para realizar controle rápido de tensão por correção de velocidade.

O corte de PID é implementado como uma das funções de PID do processo (grupos de parâmetros [40 Conj1 processo PID](#) e [41 Conj2 processo PID](#)). Tanto o Ajuste 1 do PID quanto o Ajuste 2 do PID podem ser usados para essa funcionalidade.

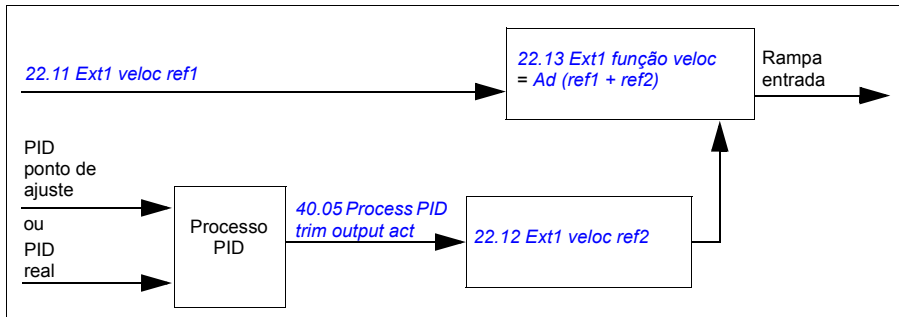
A saída cortada é calculada do parâmetro [40.01 Valor atual proc PID](#) ou [40.03 Setpoint valor atual](#). Isso é baseado na seleção no parâmetro [40.56 Set 1 trim source](#) (para o Ajuste 1 do PID do processo) ou [41.56 Set 2 trim source](#) (para o Ajuste 2 do PID do processo). Na maioria dos casos de uso, [40.01 Valor atual proc PID](#) é usado, ou seja, [40.56 Set 1 trim source](#) ou [41.56 Set 2 trim source](#) é ajustado para *Saída PID*.

A funcionalidade de corte de PID nos Inversores de frequência variável (VFD) é usada em aplicações em que o controle de tensão do material é muito essencial, por exemplo, em inversores de frequência auxiliares nas metalúrgicas, em entrada e saída de máquinas de impressão de rotogravura e em enroladores de superfície.



Você deverá vincular a saída cortada de PID à cadeia de velocidade manualmente se a saída cortada de PID for usada para a velocidade de corte. Ajuste os parâmetros a seguir da seguinte forma:

Parâmetro	Valor
<a href="#">22.11 Ext1 veloc ref1</a>	Referência da velocidade do processo fornecida pela fonte <a href="#">22.11 Ext1 veloc ref1</a>
<a href="#">22.12 Ext1 veloc ref2</a>	Outros, <a href="#">40.05 Process PID trim output act</a>
<a href="#">22.13 Ext1 função veloc</a>	$Ad (ref1 + ref2)$



### Observações:

- Os ajustes acima são para o local de controle EXT1. Sendo assim, você pode ajustar conforme necessário para o local de controle EXT2.
- Os exemplos aqui fornecidos são baseados no Ajuste 1 do PID. É possível ajustar os valores desejados para os parâmetros da função de corte de PID para obter o resultado esperado.

Os modos de corte de PID a seguir estão disponíveis:

- *Direto*
- *Proporcional*
- *Combinado*.

### Direto

O modo direto é adequado quando se precisa de controle de tensão a uma velocidade fixa de rpm/linha.

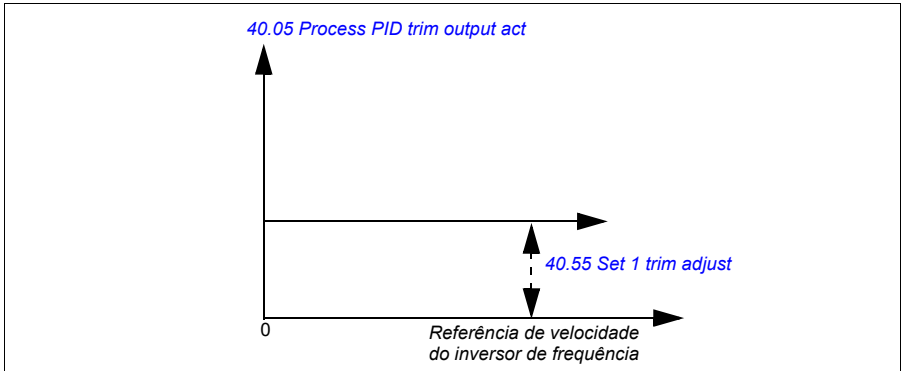
Nesse modo, a saída cortada de PID (*40.05 Process PID trim output act*) é relativa à velocidade (parâmetro *30.12 Veloc máxima*), ao torque (*30.20 Torque máximo 1*) ou à frequência máxima (*30.14 Freq máxima*). A seleção é feita com o parâmetro *40.52 Set 1 trim selection*.

A saída cortada real calculada é a mesma em todo o intervalo de velocidade em relação à saída PID estável.

O *40.05 Process PID trim output act* é calculado usando a fórmula abaixo:

$$\text{Par40.05} = \left( \frac{\text{Par40.01}}{100} \right) \times (\text{Par30.12 ou 30.20 ou 30.14}) \times \text{Par40.55}$$

O gráfico abaixo mostra a saída de corte de PID no modo direto em todo o intervalo de velocidade. Uma referência de velocidade de corte fixa é adicionada em todo o intervalo de velocidade.



**Observação:** No gráfico acima, supõe-se que a saída PID esteja limitada/estável em 100. Isso é somente para propósito de entendimento. Em cenários de casos reais, a saída PID pode variar com base no ponto de ajuste e no real.

### Exemplo:

Se

parâmetro *40.52 Set 1 trim selection = Velocidade*

parâmetro *40.56 Set 1 trim source = Saída PID*

parâmetro *30.12 Veloc máxima = 1500 rpm*

parâmetro *40.01 Valor atual proc PID = 100* (limitado a 100)

parâmetro *40.55 Set 1 trim adjust = 0.5*

então

$$\text{Par40.05} = \left( \frac{100}{100} \right) \times 1500 \times 0.5$$

$$\text{Par40.05} = 750$$

### Proporcional

O modo proporcional é adequado para aplicações em que o controle de tensão é necessário em todo o intervalo de velocidade, mas não próximo à velocidade zero.

Nesse modo, a saída de corte de PID (*40.05 Process PID trim output act*) é relativa à referência selecionada pelo parâmetro *40.53 Set 1 trimmed ref pointer* e com *40.01 Valor atual proc PID* ou *40.03 Setpoint valor atual*.

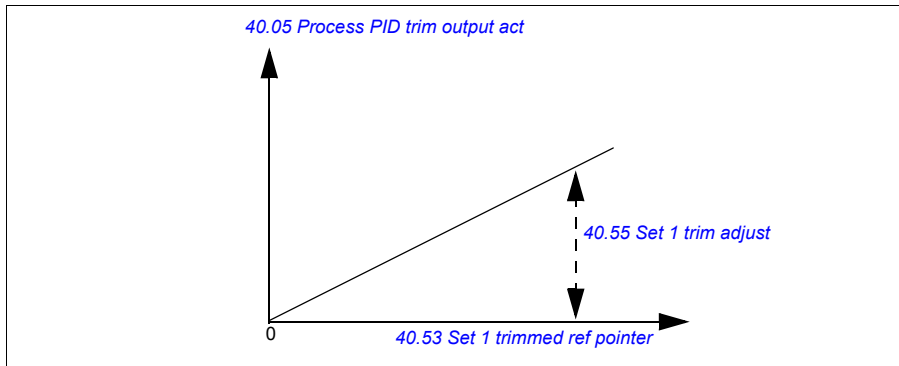
Recomenda-se que a referência de velocidade selecionada em *40.53 Set 1 trimmed ref pointer* e a fonte de referência selecionada em *22.11 Ext1 veloc ref1* sejam iguais. Isso é necessário para ativar o modo proporcional.

Na maioria dos casos de uso, a referência de velocidade do processo está ligada a [40.53 Set 1 trimmed ref pointer](#). Por exemplo, se o modo de controle EXT1 for usado e a fonte de referência for AI escalado, então, [22.11 Ext1 veloc ref1](#) e [40.53 Set 1 trimmed ref pointer](#) devem ser configurados para AI1 escalado.

O [40.05 Process PID trim output act](#) é calculado usando a fórmula abaixo:

$$\text{Par40.05} = \left( \frac{\text{Par40.01}}{100} \right) \times \text{Par40.53} \times \text{Par40.55}$$

O gráfico abaixo mostra a saída de corte de PID no modo proporcional em todo o intervalo de velocidade. Aqui, a saída cortada é diretamente proporcional ao valor do parâmetro [40.53 Set 1 trimmed ref pointer](#).



**Observação:** No gráfico acima, supõe-se que a saída PID esteja limitada/estável em 100. Isso é somente para propósito de entendimento. Em um cenário de caso real, a saída PID pode variar com base no ponto de ajuste e no real.

### Exemplo:

Se

parâmetro [40.52 Set 1 trim selection](#) = *Velocidade*

parâmetro [40.56 Set 1 trim source](#) = *Saída PID*

parâmetro [40.53 Set 1 trimmed ref pointer](#) = *AI1 escalada*

parâmetro [22.11 Ext1 veloc ref1](#) = *AI1 escalada*

parâmetro [12.20 AI1 escal a AI1 max](#) = 1500

parâmetro [12.12 Valor escalado AI1](#) = 750 (valor de AI1 real escalado)

parâmetro [40.01 Valor atual proc PID](#) = 100 (limitado a 100)

parâmetro [40.55 Set 1 trim adjust](#) = 0.5

então

$$\text{Par40.05} = \left( \frac{100}{100} \right) \times 750 \times 0.5$$

$$\text{Par40.05} = 375$$

## Combinado

O modo combinado é adequado para aplicações em que é necessário manter a tensão da velocidade zero até a velocidade máxima.

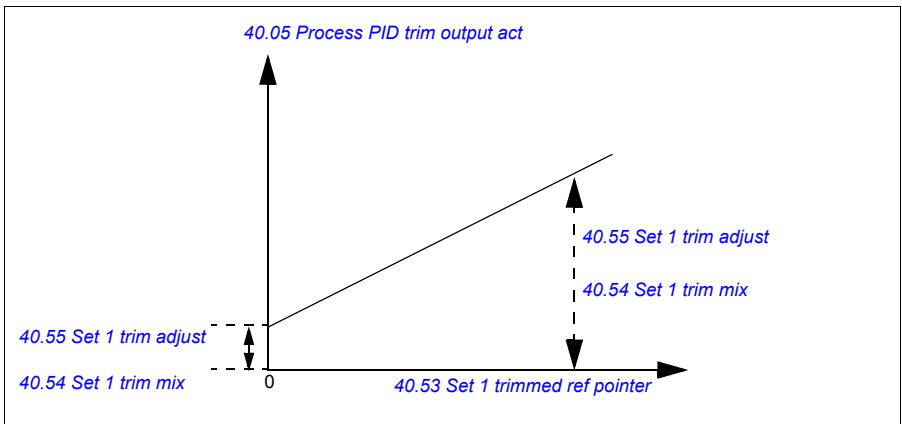
O modo combinado é uma combinação dos modos direto e proporcional. Aqui, o corte da velocidade zero é definido por [40.54 Set 1 trim mix](#) e o corte de velocidade maior que velocidade zero é definido por [40.55 Set 1 trim adjust](#). O valor de corte é diretamente proporcional ao valor de [40.53 Set 1 trimmed ref pointer](#).

A referência de velocidade do processo está ligada em [40.53 Set 1 trimmed ref pointer](#). Por exemplo, se o modo de controle EXT1 for usado e a fonte de referência for AI escalado, então, [22.11 Ext1 veloc ref1](#) e [40.53 Set 1 trimmed ref pointer](#) devem ser configurados para [A11 escalada](#).

O [40.05 Process PID trim output act](#) é calculado usando a fórmula abaixo:

$$\text{Par40.05} = \{(\text{Par30.12} \times \text{Par40.54}) + [(1 - \text{Par40.54}) \times \text{Par40.53}]\} \times \text{Par40.55}$$

O gráfico abaixo mostra o aumento do corte no modo combinado.



**Observação:** No gráfico acima, supõe-se que a saída PID esteja limitada/estável em 100. Isso é somente para propósito de entendimento. Em um cenário de caso real, a saída PID pode variar com base no ponto de ajuste e no real.

**Exemplo:**

Se

parâmetro [40.52 Set 1 trim selection](#) = *Velocidade*

parâmetro [40.56 Set 1 trim source](#) = *Saída PID*

parâmetro [30.12 Velocidade máxima](#) = 1500 rpm

parâmetro [40.53 Set 1 trimmed ref pointer](#) = *AI1 escalada*

parâmetro [22.11 Ext1 veloc ref1](#) = *AI1 escalada*

parâmetro [12.20 AI1 escal a AI1 max](#) = 1500

parâmetro [12.12 Valor escalado AI1](#) = 750 (valor de AI1 real escalado)

parâmetro [40.01 Valor atual proc PID](#) = 100 (limitado a 100)

parâmetro [40.54 Set 1 trim mix](#) = 0.1

parâmetro [40.55 Set 1 trim adjust](#) = 0.5

então

Se [40.53 Set 1 trimmed ref pointer](#) for 0

$$\text{Par40.05} = \left(\frac{100}{100}\right) \times \{(1500 \times 0.1) + [(1 - 0.1) \times 0]\} \times 1$$

$$\text{Par40.05} = 150$$

Se [40.53 Set 1 trimmed ref pointer](#) for 750

$$\text{Par40.05} = \left(\frac{100}{100}\right) \times \{(1500 \times 0.1) + [(1 - 0.1) \times 750]\} \times 1$$

$$\text{Par40.05} = 825$$

Se [40.53 Set 1 trimmed ref pointer](#) for 1500

$$\text{Par40.05} = \left(\frac{100}{100}\right) \times \{(1500 \times 0.1) + [(1 - 0.1) \times 1500]\} \times 1$$

$$\text{Par40.05} = 1500$$

**Conexão automática de corte de PID**

A conexão automática de corte de PID ([40.54 Set 1 trim mix](#)) possibilita a conexão da saída de corte de PID real ([40.05 Process PID trim output act](#)) às respectivas cadeias de referência de velocidade, torque ou frequência. Você pode usar o parâmetro [40.52 Set 1 trim selection](#) (para Ajuste 1 do PID) ou [41.52 Set 2 trim selection](#) (para Ajuste 2 do PID) e selecionar o respectivo corte (velocidade, torque ou frequência).

O modo de controle do motor ([99.04 Modo controle motor](#)) também afeta a saída de corte de PID real ([40.05 Process PID trim output act](#)) adicionado às cadeias de referência de velocidade, torque ou frequência. No modo de controle escalar, os valores de corte de velocidade e de corte de torque são igual a zero e no modo de controle vetorial, o valor de corte de frequência é zero.

Consulte o diagrama da cadeia de controle na página [590](#).

**Observação:** Se o parâmetro [40.54 Set 1 trim mix](#) for desativado e o inversor de frequência parar por meio do modo de parada de emergência Paragem rampa (Off1) ou Paragem rampa eme (Off3) ([21.04 Modo parada emerg](#)), a saída de corte de PID real ([40.05 Process PID trim output act](#)) não será adicionada à cadeia de referência de frequência durante a condição de desaceleração do inversor de frequência.

#### Conexão de corte de velocidade

O corte de velocidade é adicionado ao parâmetro [23.02 Saída rampa ref veloc.](#) O parâmetro [24.01 Ref veloc usada](#) exibe a referência de velocidade final após a adição do corte de velocidade.

#### Conexão de corte de torque

O corte de torque é adicionado ao parâmetro [26.75 Ref5 torque atual](#). O parâmetro [26.76 Torque reference act 6](#) exibe a referência de torque final após a adição do corte de torque.

#### Conexão de corte de frequência

O corte de frequência é adicionado ao parâmetro [28.02 Saída rampa ref freq](#) e gera a frequência final após a adição do corte. Atualmente, nenhum parâmetro exibe a referência de frequência final após a adição do corte de frequência.

#### Ajustes e diagnósticos

Grupos de parâmetros: [40 Conj1 processo PID](#), principalmente os parâmetros [40.51...40.56](#) (página [375](#)) e [41 Conj2 processo PID](#), principalmente os parâmetros [41.51...41.56](#) (página [382](#)).

Eventos: -

---

## ■ Controle de bomba e ventilador (PFC)

Controle de bomba e ventilador (PFC) é usado em sistemas que consistem em um inversor de frequência e várias bombas ou ventiladores. O inversor de frequência controla a velocidade de uma das bombas/ventiladores e conecta (e desconecta) as outras bombas/ventiladores diretamente à rede de fornecimento por meio de contadores.

A lógica de controle do PFC liga e desliga os motores auxiliares conforme necessário segundo as mudanças de capacidade do processo. Em uma aplicação de bomba, por exemplo, o inversor de frequência controla o motor da primeira bomba, variando a velocidade do motor para controlar a saída da bomba. Essa bomba é a bomba de velocidade regulada. Quando a demanda (representada pela referência de PID de processo) excede a capacidade da primeira bomba (um limite de velocidade/frequência definido pelo usuário), a lógica de PFC inicia automaticamente uma bomba auxiliar. A lógica também reduz a velocidade da primeira bomba, controlada pelo inversor de frequência, para equilibrar o sistema devido à adição da bomba auxiliar à saída do sistema total. Em seguida, como antes, o controlador PID ajusta a velocidade/frequência da primeira bomba de maneira que a saída do sistema atenda aos requisitos do processo. Se a demanda continuar aumentando, a lógica PFC adiciona mais bombas auxiliares, de maneira semelhante à descrita.

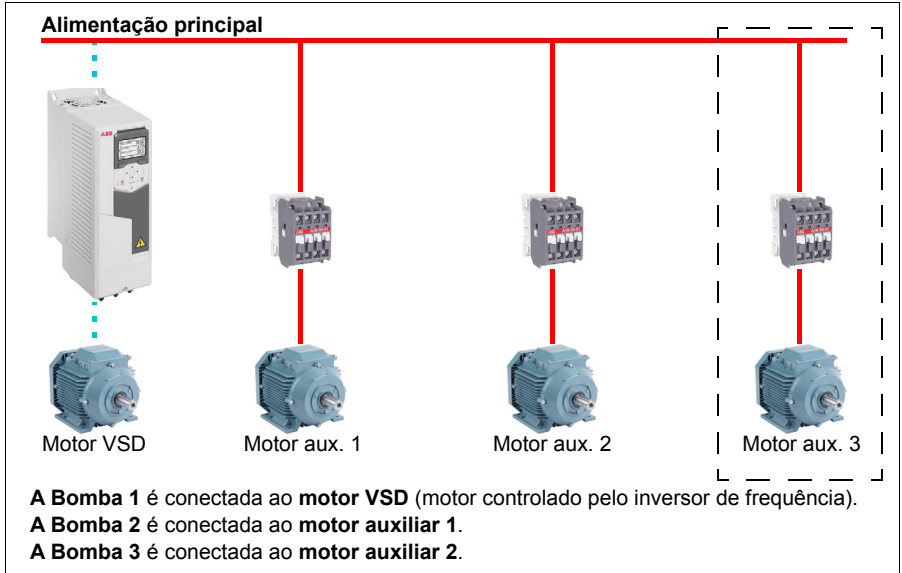
Conforme a demanda diminui, fazendo com que a velocidade da primeira bomba fique abaixo do limite mínimo (definido por usuário como limite de velocidade/frequência), a lógica do PFC automaticamente para uma bomba auxiliar. A lógica do PFC também aumenta a velocidade da bomba controlada pelo inversor de frequência para compensar a saída ausente da bomba auxiliar parada.

O controle de bomba e ventilador (PFC) é suportado somente no local de controle externo EXT2.

---



**Exemplo:** Aplicação de alimentação de água de pressão constante de três bombas



Consumo de fluxo vs. status da bomba			
Consumo	Bomba 1	Bomba 2	Bomba 3
Baixo	VSD	Desligado	Desligado
↓	VSD	DOL	Desligado
Alto	VSD	DOL	DOL
↓	VSD	DOL	Desligado
Baixo	VSD	Desligado	Desligado

**VSD** = Controlado pelo inversor de frequência, ajustando a velocidade de saída de acordo com o controle de PID.

**DOL** = Direto Online. A bomba está em execução na velocidade nominal do motor fixada.

**Off** = Offline. A bomba para.

### Controle de ventilador e bomba suave (SPFC)

A lógica de controle de ventilador e bomba suave (SPFC) é uma variante da lógica PFC para aplicativos de mudança de bomba e ventilador, quando picos de baixa pressão são aconselháveis no momento em que um novo motor auxiliar está para ser iniciado. A lógica SPFC é uma forma fácil de implementar uma partida suave de motores diretos em linha (auxiliares).

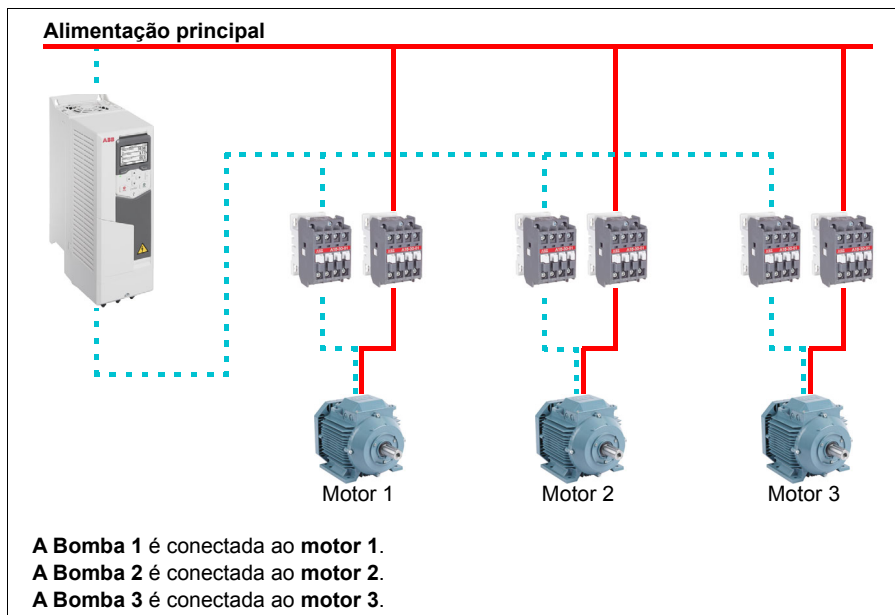
A principal diferença entre as lógicas SPFC e PFC tradicional é a forma como a lógica SPFC conecta os motores auxiliares on-line. Quando o critério de partida de um novo motor é atendido (veja acima), a lógica SPFC conecta o motor controlado do inversor de frequência à rede de fornecimento em uma partida veloz, ou seja,

enquanto o motor ainda está deslizando. O inversor de frequência é então conectado à unidade seguinte de bomba/ventoinha para ser iniciado e começa a controlar sua velocidade, enquanto a unidade controlada anteriormente agora é conectada de forma direta e on-line por meio de um contator.

A partida de motores adicionais (auxiliares) é feita de forma semelhante. A rotina de parada do motor é a mesma que a rotina PFC normal.

Em alguns casos, o SPFC possibilita suavizar a corrente de partida enquanto conecta os motores auxiliares on-line. Como resultado, podem ser alcançados picos de pressão mais baixa nas tubulações e nas bombas.

**Exemplo:** Aplicação de alimentação de água de pressão constante de três bombas



Consumo de fluxo e status da bomba			
Consumo	Bomba 1	Bomba 2	Bomba 3
Baixo	VSD	Desligado	Desligado
↓	DOL	VSD	Desligado
Alto	DOL	DOL	VSD
↓	DOL	Desligado	VSD
Baixo	Desligado	Desligado	VSD
↓	VSD	Desligado	DOL
Alto	DOL	VSD	DOL
↓	DOL	VSD	Desligado
Baixo	Desligado	VSD	Desligado
↓	VSD	DOL	Desligado
Alto	DOL	DOL	VSD

**VSD** = Controlado pelo inversor de frequência, ajustando a velocidade de saída de acordo com o controle de PID.

**DOL** = Direto Online. A bomba está em execução na velocidade nominal do motor fixada.

**Off** = Offline. A bomba para.

### Comutação auto

A comutação automática da ordem de partida tem duas finalidades principais em muitas configurações de tipo de PFC. Uma é manter o mesmo tempo de operação das bombas e dos ventiladores para igualar seu desgaste. A outra é evitar que qualquer bomba ou ventilador fique parada por muito tempo, o que poderia obstruir a unidade. Em alguns casos pode ser melhor comutar a ordem de partida apenas quando todas as unidades estão paradas, por exemplo, para minimizar o impacto sobre o processo.

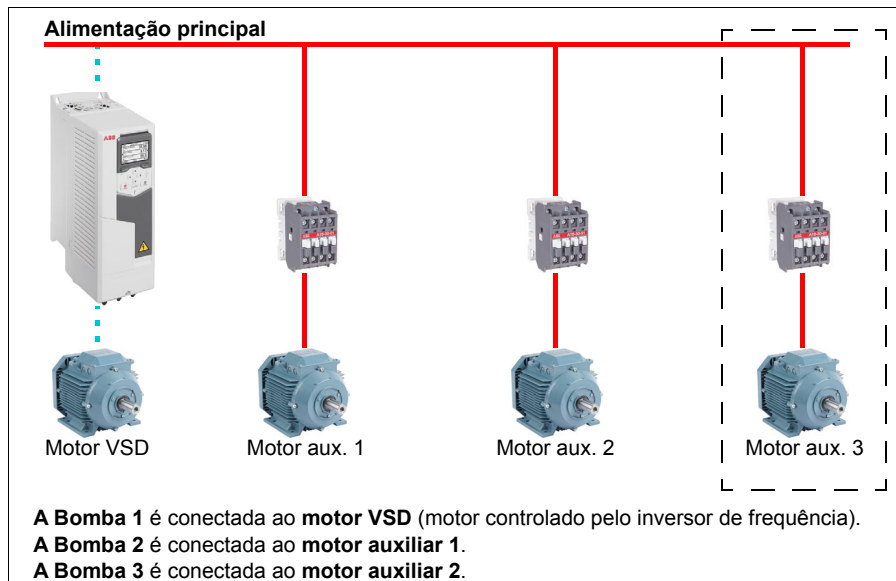
A comutação automática também pode ser acionada pela função temporizada (consulte a página 158).

Há três modos de comutação auto de acordo com qual tipo de PFC e SPFC junto com o circuito auxiliar são implementados.

## 1. PFC de comutação auto com motores auxiliares apenas

**Exemplo:** Aplicação de alimentação de água de pressão constante de três bombas

Duas bombas preenchem o consumo de fluxo para a execução de longo prazo e a terceira bomba é reservada para comutação. Nesse modo, somente dois motores auxiliares, bomba 2 e bomba 3, revezam o trabalho.



Consumo de fluxo e status da bomba			
Consumo	Bomba 1	Bomba 2	Bomba 3
Baixo	VSD	Desligado	Desligado
Normal	VSD	DOL	Desligado
↓	VSD	Desligado	DOL
↓	VSD	DOL	Desligado
Normal	VSD	Desligado	DOL

**VSD** = Controlado pelo inversor de frequência, ajustando a velocidade de saída de acordo com o controle de PID.

**DOL** = Direto Online. A bomba está em execução na velocidade nominal do motor fixada.

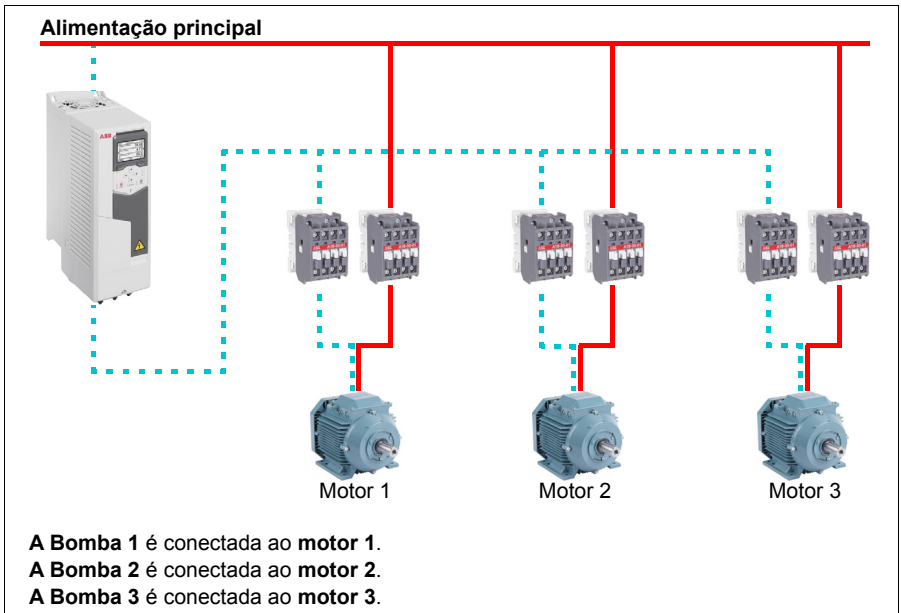
**Off** = Offline. A bomba para.

## 2. PFC de comutação auto com todos os motores

**Exemplo:** Aplicação de alimentação de água de pressão constante de três bombas

Duas bombas preenchem o consumo de fluxo para a execução de longo prazo e a terceira bomba é reservada para comutação. Como todos os motores serão comutados para rotina de comutação automática, o circuito auxiliar especial é necessário, que é o mesmo que para o sistema SPFC.

Nesse modo, o motor VSD moverá para a próxima bomba, uma por uma, mas o motor auxiliar sempre estará online no modo DOL. No entanto, três bombas são comutadas no geral.



Consumo de fluxo e status da bomba			
Consumo	Bomba 1	Bomba 2	Bomba 3
Baixo	VSD	Desligado	Desligado
Normal ↓ ↓	VSD	DOL	Desligado
	Desligado	VSD	DOL
Normal	DOL	Desligado	VSD
	VSD	DOL	Desligado

**VSD** = Controlado pelo inversor de frequência, ajustando a velocidade de saída de acordo com o controle de PID.

**DOL** = Direto Online. A bomba está em execução na velocidade nominal do motor fixada.

**Off** = Offline. A bomba para.

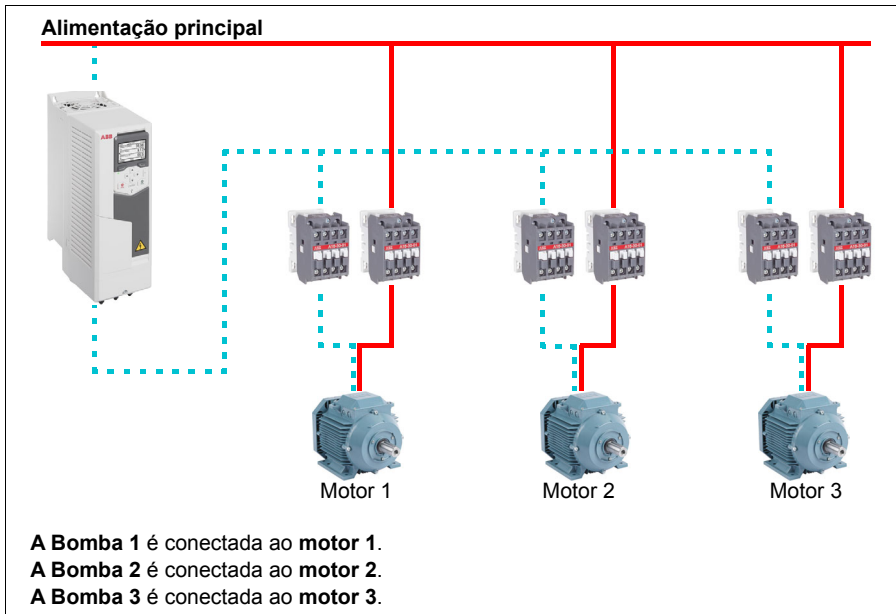
### 3. Comutação auto com SPFC

O motor auxiliar não tem sentido no SPFC. Então, não importa se você selecionar Todos os motores ou Apenas o Motor aux.

**Exemplo:** Aplicação de alimentação de água de pressão constante de três bombas

Duas bombas preenchem o consumo de fluxo para a execução de longo prazo e a terceira bomba é reservada para comutação.

O sistema SPFC suporta a comutação automática naturalmente. Nenhum componente adicional é necessário desde que o SPFC já esteja funcionando. Nesse modo, todas as bombas sempre serão iniciadas pelo inversor de frequência uma vez que elas estão na operação normal de SPFC.



Consumo de fluxo e status da bomba			
Consumo	Bomba 1	Bomba 2	Bomba 3
Baixo	VSD	Desligado	Desligado
Normal	DOL	VSD	Desligado
↓	Desligado	DOL	VSD
↓	VSD	Desligado	DOL
Normal	DOL	VSD	Desligado

**VSD** = Controlado pelo inversor de frequência, ajustando a velocidade de saída de acordo com o controle de PID.

**DOL** = Direto Online. A bomba está em execução na velocidade nominal do motor fixada.

**Off** = Offline. A bomba para.

## Intertravamento

Há uma opção para definir sinais de intertravamento para cada motor no sistema PFC. Quando o sinal de intertravamento de um motor está Disponível, o motor participa da sequência de partida do PFC. Se o sinal está intertravado, o motor é excluído. Esse recurso pode ser usado para informar à lógica do PFC que um motor não está disponível (por exemplo, devido a manutenção ou partida manual direto na linha).

### Ajustes e diagnósticos

Parâmetro: *96.04 Selec macro* (página 431) (seleção de macro).

Grupos de parâmetros: *10 DI, RO Standard* (página 220), *40 Conj1 processo PID* (página 363), *76 Configuração PFC* (página 416) e *77 Manutenção e monitoramento do PFC* (página 424).

Eventos: *D501 Não há mais motores PFC disponíveis* (página 510), *D502 Todos os motores intertravados* (página 510), *D503 Motor do PFC controlado por VSD intertravado* (página 510).

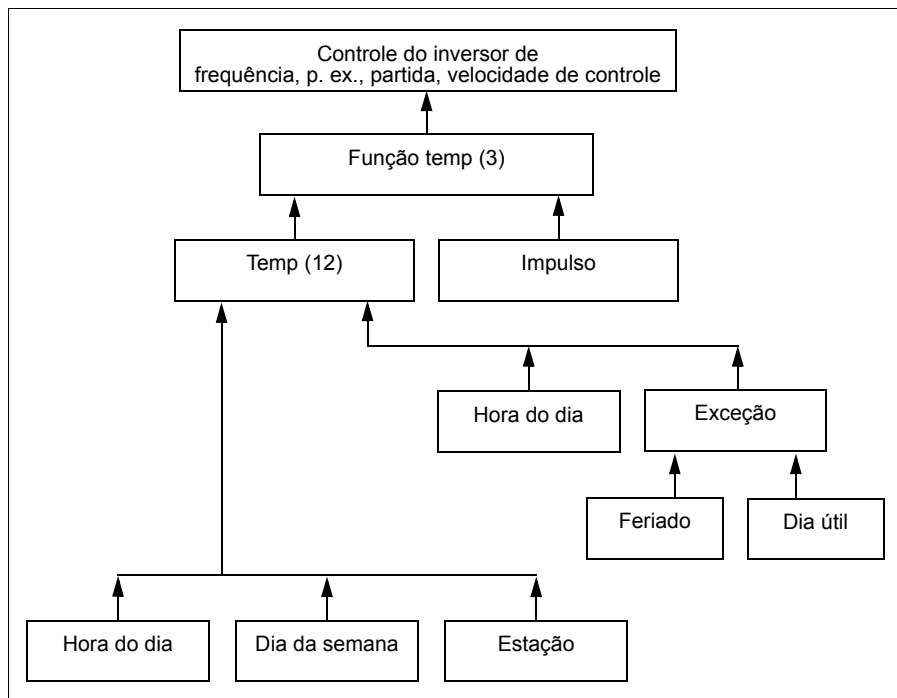
## ■ Funções temporizadas

Um Temporizador pode estar ativo com base na hora do dia, no dia da semana e na estação do ano. Além desses parâmetros relacionados ao tempo, a ativação do Temporizador pode ser influenciada pelos assim chamados dias excepcionais (configuráveis como feriados ou dias úteis). É possível ajustar um Temporizador para que esteja ativo ou inativo durante os dias excepcionais.

É possível conectar vários Temporizadores a uma Função temporizada com a função OR. Portanto, se algum dos Temporizadores conectados a uma Função temporizada estiver ativo, a Função temporizada também estará ativa. A Função temporizada estará então controlando as funções normais do inversor de frequência, como iniciar o inversor de frequência, escolher a velocidade certa ou o ponto de ajuste certo para o controlador de circuito de PID.

Em muitos casos em que uma ventoinha ou bomba é controlada por uma Função temporizada, é geralmente necessário que haja a possibilidade de substituir o programa de tempo por um curto período. A funcionalidade de substituição é chamada de Impulso. O Impulso está afetando diretamente as Funções temporizadas selecionadas e faz com que elas fiquem ligadas por um tempo predefinido. O modo de Impulso é geralmente ativado por meio de uma entrada digital e seu tempo operacional é ajustado em parâmetros.

Um diagrama que ilustra as relações das entidades de Funções temporizadas é exibido abaixo.



### Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: [34 Funções temporizadas](#) (página 335).

Eventos: -

### ■ Potenciômetro do motor

O potenciômetro do motor é, na verdade, um contador cujo valor pode ser ajustado para cima e para baixo usando dois sinais digitais selecionados pelos parâmetros [22.73 Fonte increm pot motor](#) e [22.74 Fonte decrem pot motor](#).

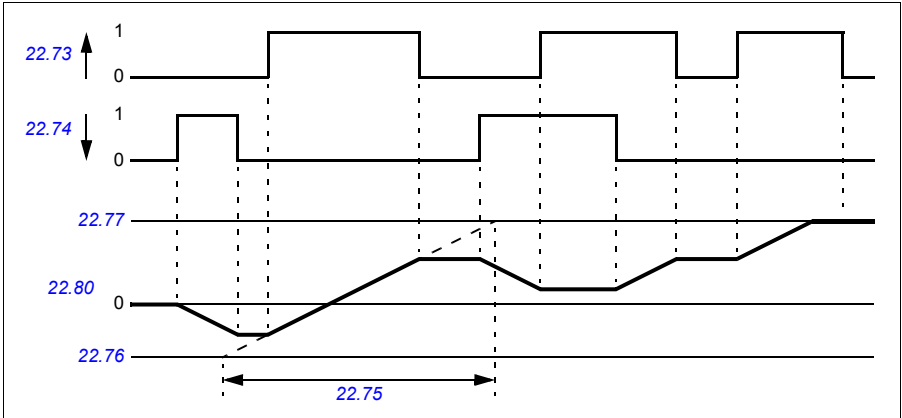
Quando ativado por [22.71 Função poten motor](#), o potenciômetro do motor assume o valor definido por [22.72 Valor inic pot motor](#). Dependendo do modo selecionado em [22.71](#), o valor do potenciômetro do motor é mantido ou resetado após ser desligado e ligado novamente.

A taxa de alteração é definida em [22.75 Tempo rampa pot mot](#) como o tempo que leva para o valor mudar do mínimo ([22.76 Valor min pot motor](#)) para o máximo ([22.77 Valor max pot motor](#)) ou vice-versa. Se os sinais de para cima e para baixo estiverem ligados simultaneamente, o valor do potenciômetro do motor não mudará.

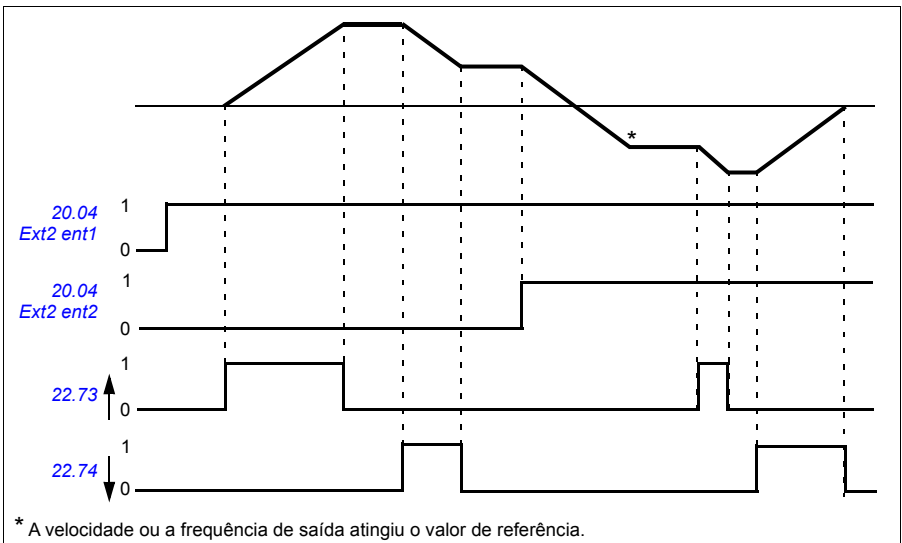


A saída da função é mostrada por [22.80 Ref atual pot motor](#), que pode ser definido diretamente como a fonte de referência nos parâmetros do seletor principal ou usado como entrada por outros parâmetros de seletor de fonte, em controle escalar e vetorial.

O exemplo a seguir mostra o comportamento do valor do potenciômetro do motor.



Os parâmetros [22.73 Fonte increm pot motor](#) e [22.74 Fonte decrem pot motor](#) controlam a velocidade ou a frequência de zero até a velocidade ou frequência máxima. A direção de operação pode ser alterada com o parâmetro [20.04 Ext1 ent2](#). Consulte o exemplo a seguir.



### Ajustes e diagnósticos

Parâmetros: [20.04 Ext2 ent2](#) (página 255) e [22.71 Função poten motor ...22.80 Ref atual pot motor](#) (página 280).

Eventos: -

### ■ Controle freio mecânico

Um freio mecânico pode ser usado para reter o motor e o maquinário acionado à velocidade zero quando o conversor estiver parado ou não estiver ligado. A lógica de controle do freio observa as configurações do grupo de parâmetros [44 Controle freio mecânico](#), bem como vários sinais externos, e se move entre os estados apresentados no diagrama da página 155. As tabelas abaixo do diagrama de estado fornecem detalhes sobre estados e transições. O diagrama de tempo na página 156 mostra um exemplo de sequência fecha-abre-fecha.

#### **Entradas da lógica de controle do freio**

O comando de início do conversor (bit 5 de [06.16 Palv estado conv 1](#)) é a principal fonte de controle da lógica de controle do freio.

#### **Saídas da lógica de controle do freio**

O freio mecânico deve ser controlado pelo bit 0 do parâmetro [44.01 Est controle frenag](#). Esse bit deve ser selecionado como fonte de uma saída de relé (ou uma entrada/saída digital no modo de saída) que é então conectada ao atuador do freio por um relé. Consulte o exemplo de fiação na página 157.

A lógica de controle do freio, em vários estados, pedirá que a lógica de controle do conversor detenha o motor ou reduza a velocidade. Esses pedidos são visíveis no parâmetro [44.01 Est controle frenag](#).

### Ajustes e diagnósticos

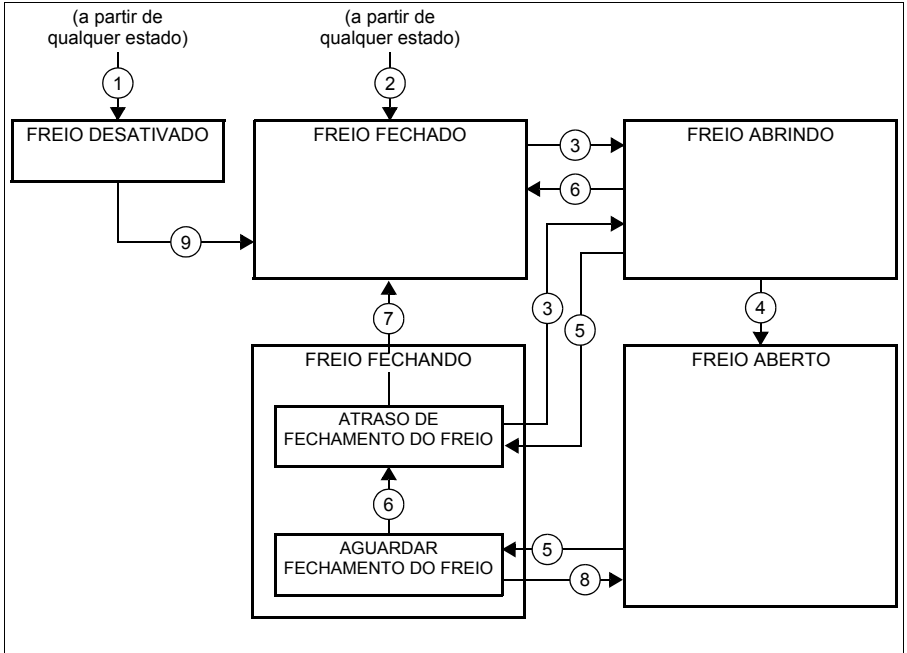
Grupo de parâmetros: [44 Controle freio mecânico](#) (página 385).

Parâmetros: [06.16 Palv estado conv 1](#) (página 214) e [44.01 Est controle frenag](#) (página 385).

Evento: [A7A2 A abertura do freio mecânico falhou](#) (página 506).

---

**Diagrama de estado do freio**



Descrições de estado

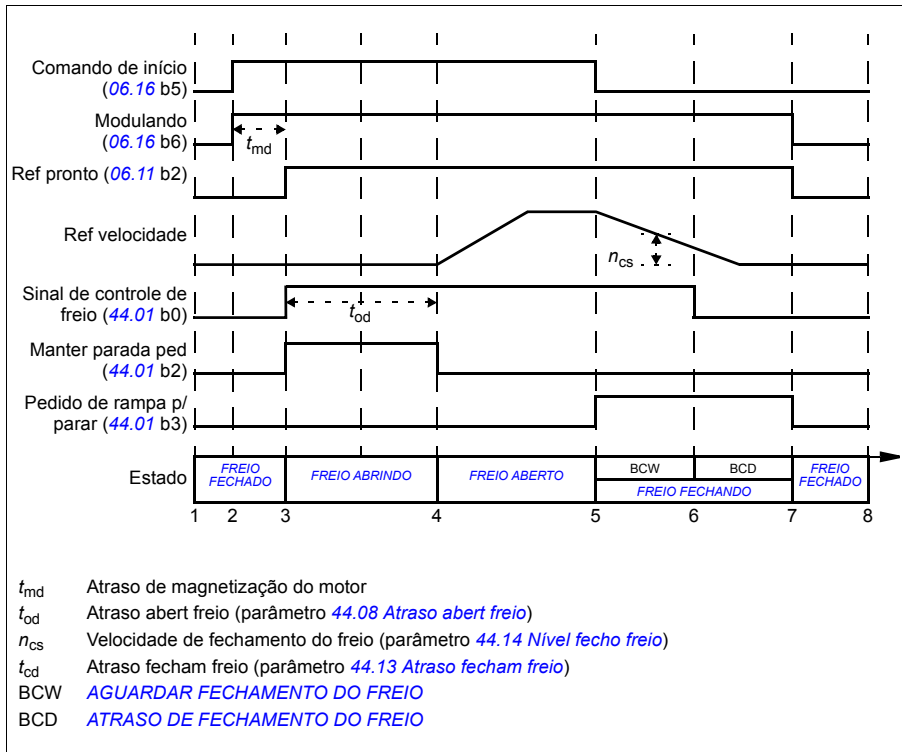
Nome do estado	Descrição
<i>FREIO DESATIVADO</i>	O controle de freio está desativado (parâmetro <i>44.06 Controle freio ativo</i> = 0 e <i>44.01 Est controle frenag</i> b4 = 0). O sinal aberto está ativo ( <i>44.01 Est controle frenag</i> b0 = 1).
<i>FREIO ABRINDO:</i>	Foi pedida a abertura do freio. ( <i>44.01 Est controle frenag</i> b2 = 1). O sinal aberto foi ativado ( <i>44.01 Est controle frenag</i> b0 está configurado). A carga é mantida no lugar pelo controle de velocidade do conversor até que <i>44.08 Atraso aberto freio</i> tenha passado.
<i>FREIO ABERTO</i>	O freio é aberto ( <i>44.01 Est controle frenag</i> b0 = 1). O pedido de retenção é removido ( <i>44.01 Est controle frenag</i> b2 = 0) e o conversor pode seguir a referência.
<i>FREIO FECHANDO:</i>	
<i>AGUARDAR FECHAMENTO DO FREIO</i>	Foi pedido o fechamento do freio. É pedido que a lógica do conversor reduza a velocidade até parar ( <i>44.01 Est controle frenag</i> b3 = 1). O sinal aberto é mantido ativo ( <i>44.01 Est controle frenag</i> b0 = 1). A lógica de freio permanecerá nesse estado até que a velocidade do motor esteja abaixo de <i>44.14 Nível fecho freio</i> .
<i>ATRASO DE FECHAMENTO DO FREIO</i>	As condições de fechamento foram atendidas. O sinal aberto foi desativado ( <i>44.01 Est controle frenag</i> b0 → 0). É mantida a pedido de redução da velocidade ( <i>44.01 Est controle frenag</i> b3 = 1). A lógica de freio permanecerá nesse estado até que <i>44.13 Atraso fecham freio</i> tenha passado. Nesse ponto, a lógica segue para o estado <i>FREIO FECHADO</i> .
<i>FREIO FECHADO</i>	O freio é fechado ( <i>44.01 Est controle frenag</i> b0 = 0). O conversor não está necessariamente modulando.

Condições de mudança de estado ( n )

- 1 Controle de freio desativado (parâmetro [44.06 Controle freio ativo](#) → 0).
- 2 [06.11 Palav estado principal](#), bit 2 = 0.
- 3 Foi pedida a abertura do freio.
- 4 [44.08 Atraso abert freio](#) se passou.
- 5 Foi pedido o fechamento do freio.
- 6 A velocidade do motor está abaixo da velocidade de fechamento [44.14 Nível fecho freio](#).
- 7 [44.13 Atraso fecham freio](#) se passou.
- 8 Foi pedida a abertura do freio.
- 9 Controle de freio ativado (parâmetro [44.06 Controle freio ativo](#) → 1).

**Diagrama de tempo**

O diagrama de tempo simplificado abaixo ilustra a operação da função de controle de freio. Consulte o diagrama de estados acima.



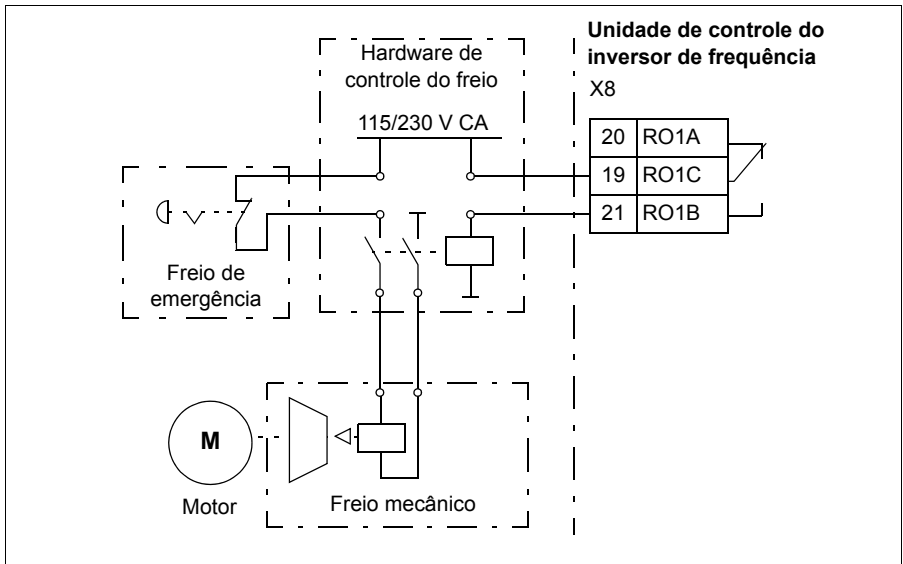
## Exemplo de fiação

A figura abaixo mostra um exemplo de fiação de controle de freio. O hardware e a fiação do controle de freio devem ser obtidos e instalados pelo cliente.



**AVISO!** Certifique-se de que o maquinário no qual está integrado o conversor com a função de controle de freio cumpra os regulamentos de segurança pessoal. Observe que o conversor de frequência (um módulo de conversor completo ou básico, conforme definido na IEC/EN 61800-2) não é considerado um dispositivo de segurança, como mencionado na Diretriz europeia de maquinário e em normas harmonizadas relacionados. Portanto, a segurança do pessoal do maquinário completo não deve ser baseada em um recurso específico do conversor de frequência (como a função de controle de freio), mas deve ser implementada conforme definido nos regulamentos específicos da aplicação.

O freio é ser controlado pelo bit 0 do parâmetro [44.01 Est controle frenag.](#) Nesse exemplo, o parâmetro [10.24 Fonte RO1](#) é configurado como [Comando frenagem](#) (ou seja, bit 0 de [44.01 Est controle frenag.](#)



## Controle do motor

### ■ Tipos de motores

O inversor de frequência oferece suporte para motores de indução de CA assíncrona, ímã permanente (PM) e relutância síncrona (SynRM).

### ■ Identificação do motor

O desempenho do controle vetorial depende da determinação precisa do modelo do motor durante a partida.

Uma magnetização de identificação de motor é realizada automaticamente na primeira vez em que o comando de partida é dado. Durante essa primeira partida, o motor é magnetizado a velocidade zero por vários segundos e a resistência do motor e de seu cabo é medida para criar o modelo do motor. Esse método de identificação pode ser usado na maioria das aplicações.

Em aplicações exigentes, é possível realizar a identificação do motor (ID run) isolada.

#### Ajustes e diagnósticos

Parâmetro: [99.13 Pedido ID Run](#) (página 450).

Eventos: [AFF6 Identificação do motor](#) (página 509) e [FF61 ID Run](#) (página 523).

### ■ Controle escalar do motor

O controle escalar do motor é o método de controle padrão. No modo de controle escalar, o inversor de frequência é controlado com uma referência de frequência. No entanto, o desempenho máximo do controle vetorial não é atingido no controle escalar.

ABB recomenda ativar o modo de controle do motor escalar nas seguintes situações:

- Se os valores nominais exatos do motor não estiverem disponíveis ou se o inversor de frequência precisar operar um motor diferente após a fase de comissionamento
  - Se for necessário um curto período de comissionamento ou se não for necessário um ID run
  - Nos sistemas multimotor: 1) se a carga não for igualmente compartilhada entre os motores, 2) se os motores forem de tamanhos diferentes ou 3) se os motores tiverem que ser alterados depois de sua identificação (ID run)
  - Se a corrente nominal do motor for menor que 1/6 da corrente nominal de saída do inversor de frequência
  - Se o inversor de frequência for usado sem um motor conectado (por exemplo, para a realização de testes).
-

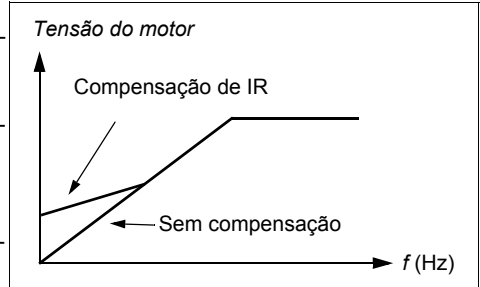
- Se o inversor de frequência opera um motor de tensão média por meio de um transformador elevador.
- Se o conversor estiver equipado com filtro senoidal.

No controle escalar, alguns recursos-padrão não estão disponíveis.

Consulte também a seção [Modos de operação do inversor de frequência](#) (página 114).

### Compensação de IR para controle escalar de motor

A compensação de IR (também chamada de impulso de tensão) está disponível apenas quando o modo de controle é escalar. Quando a compensação IR estiver ativa, o inversor de frequência fornece uma carga extra de tensão quando o motor está em baixa velocidade. A compensação IR é útil em aplicações, como bombas de deslocamento positivo, que necessitam de um torque alto de arranque.



No controle vetorial, a compensação de IR não é possível nem necessária, pois é aplicada automaticamente.

### Ajustes e diagnósticos

#### **Menu - Ajustes iniciais - Motor - Compensação IR**

Grupo de parâmetros: [28 Controle referência de freq](#) (página 298).

Parâmetros: [97.13 Compensação IR](#) (página 443) e [99.04 Modo controle motor](#) (página 447).

Eventos: -

### ■ Controle de motor vetorial

O controle vetorial é o modo de controle de motor que se destina a aplicações em que é necessária alta precisão de controle. Oferece melhor controle sobre toda a gama de velocidade, especialmente em aplicações em que velocidade lenta e torque alto são necessários. Exige uma volta de identificação na partida. O controle vetorial não pode ser usado em todas as aplicações, por exemplo, quando filtros senoidais estão sendo usados ou quando há vários motores conectados a um único inversor de frequência.

A comutação dos semicondutores de saída é controlada para obter o fluxo do estator e o torque do motor necessários. O valor de referência do controlador de torque vem do controlador de velocidade ou diretamente de uma fonte de referência de torque externa.

O fluxo do estator é calculado ao integrar a tensão do motor no espaço vetorial. O fluxo do rotor pode ser calculado usando o fluxo do estator e o modelo de motor. O torque do motor é produzido controlando a corrente a 90 graus do fluxo do rotor. Ao utilizar o modelo de motor identificado, melhora-se a estimativa de fluxo do rotor. Não é necessário saber a velocidade real do eixo do motor para controlá-lo.

O controle vetorial é necessário quando se usa motores de relutância síncrona (SynRM).

Consulte também a seção [Parada por compensação de velocidade](#) (página 170).

### Ajustes e diagnósticos

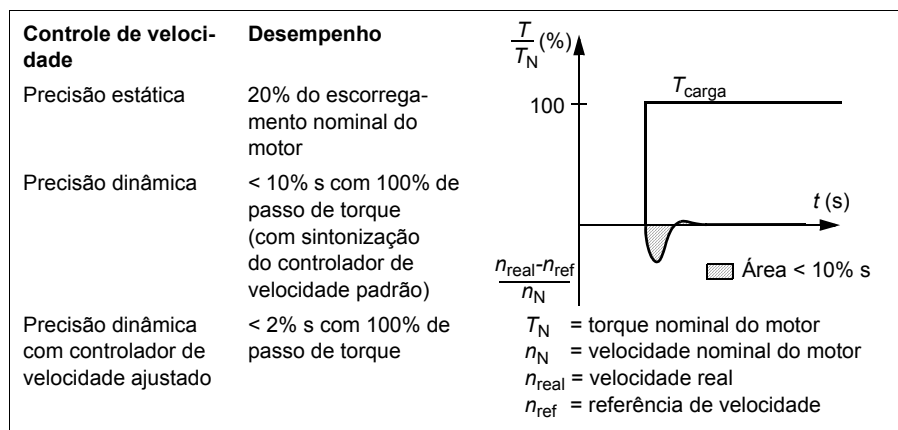
#### **Menu - Ajustes iniciais - Motor - Modo de controle**

Parâmetros: [99.04 Modo controle motor](#) (página 447) e [99.13 Pedido ID Run](#) (página 450).

Eventos: -

#### **■ Números de desempenho do controle de velocidade**

A tabela mostra os números comuns de desempenho do controle de velocidade.



### Ajustes e diagnósticos

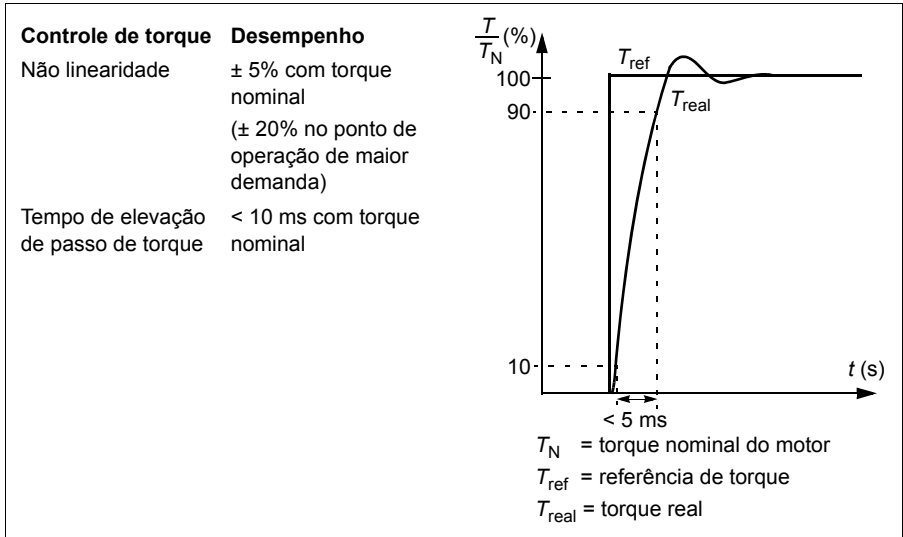
Grupo de parâmetros: [25 Controle velocidade](#) (página 288).

Eventos: -



## ■ Ilustração da "performance" do controle de torque

O inversor de frequência pode realizar controle de torque preciso sem feedback de velocidade do eixo do motor. A tabela mostra os números comuns de desempenho do controle de torque.



## ■ Funcionamento com queda ou corte da rede de alimentação (power loss ride-through)

Consulte a seção [Controle de Subtensão \(power loss ride-through\)](#) na página 171.

## ■ Razão U/F

A função  $U/f$  está apenas disponível no modo de controle escalar de motor, que usa controle de frequência.

A função tem dois modos: linear e quadrático.

No modo linear, a razão entre tensão e frequência é constante abaixo do ponto de enfraquecimento de campo. Isso é usado em aplicações de torque constante, em que pode ser necessário produzir torque igual ou próximo ao torque nominal do motor por toda a faixa de frequência.

No modo quadrático (padrão), a razão entre tensão e frequência aumenta com o quadrado da frequência abaixo do ponto de enfraquecimento de campo. Isso é geralmente usado em aplicações de bomba centrífuga ou ventilador. Nessas aplicações, o torque necessário segue a relação quadrática com a frequência. Portanto, se a tensão for variada usando a relação quadrática, o motor opera com maior eficiência e menor ruído nessas aplicações.

Não é possível usar a função *U/f* com otimização de energia, se o parâmetro [45.11 Otimizador energia](#) estiver definido como *Ativar*, o parâmetro [97.20 Razão U/F](#) será ignorado.

### Ajustes e diagnósticos

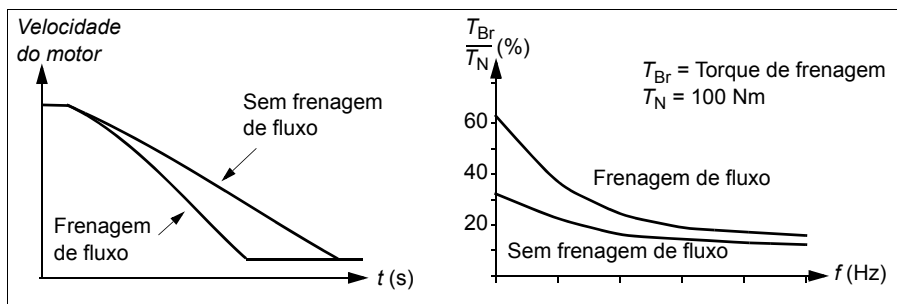
#### Menu - Ajustes iniciais - Motor - Razão U/f

Parâmetros: [45.11 Otimizador energia](#) (página 388) e [97.20 Razão U/F](#) (página 443).

Eventos: -

### ■ Frenagem de fluxo

O inversor de frequência pode aumentar a desaceleração elevando o nível de magnetização no motor. Ao aumentar o fluxo do motor, a energia gerada pelo motor durante a frenagem pode ser convertida para energia térmica do motor.



O inversor de frequência monitora o status do motor continuamente e também durante a frenagem de fluxo. Portanto, a frenagem de fluxo pode ser usada para parar o motor e para mudar a velocidade. Os outros benefícios da frenagem de fluxo são:

- A frenagem começa imediatamente após a emissão de um comando de parada. A função não precisa aguardar a redução do fluxo antes de iniciar a frenagem.
- O resfriamento do motor de indução é eficiente. A corrente de estator do motor aumenta durante a frenagem de fluxo e não a corrente do rotor. O estator resfria muito mais eficientemente que o rotor.
- A frenagem de fluxo pode ser usada com motores de indução e motores síncronos de ímã permanente.

Há dois níveis de potência de frenagem disponíveis:

- A frenagem moderada fornece uma desaceleração mais rápida comparada a uma situação em que a frenagem de fluxo está desativada. O nível de fluxo do motor é limitado para impedir o aquecimento excessivo do motor.
- A frenagem completa utiliza quase toda a corrente disponível para converter a energia mecânica da frenagem em energia térmica do motor. O tempo de frenagem é mais curto que o da frenagem moderada. No uso cíclico, o aquecimento do motor pode ser significativo.



**AVISO:** É necessário que o motor tenha capacidade nominal para absorver a energia térmica gerada pela frenagem de fluxo.

---

## Ajustes

### **Menu - Ajustes iniciais - Motor - Frenagem de fluxo**

Parâmetro: [97.05 Frenagem de fluxo](#) (página 441).

Eventos: -

### **■ Magnetização CC**

O inversor de frequência possui diferentes funções de magnetização para diferentes fases de início/giro/parada do motor: pré-magnetização, paragem CC, pós-magnetização e pré-aquecimento (aquecimento do motor).

#### **Pré-magnetização**

A pré-magnetização é a magnetização CC do motor antes da partida. Dependendo do modo de partida selecionado ([21.01 Modo de início de vetor](#) ou [21.19 Modo partida escalar](#)), é possível aplicar a pré-magnetização para garantir o maior torque de arranque possível de até 200% do torque nominal do motor. Ao ajustar o tempo de pré-magnetização ([21.02 Tempo magnetização](#)), é possível sincronizar a partida do motor e, por exemplo, a liberação de um freio mecânico.

#### Ajustes e diagnósticos

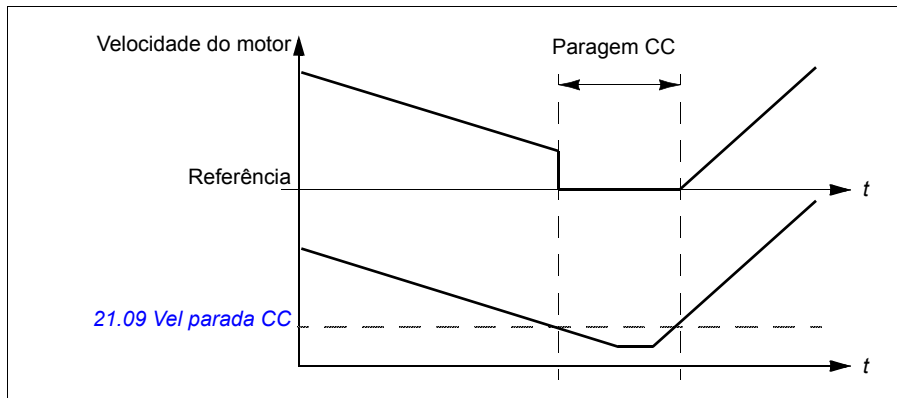
Parâmetros: [21.01 Modo de início de vetor](#) (página 263), [21.02 Tempo magnetização](#) (página 264) e [21.19 Modo partida escalar](#) (página 269).

Eventos: -

---

## Paragem CC

A função permite travar o rotor em (quase) velocidade zero no meio da operação normal. A paragem CC é ativada por meio do parâmetro [21.08 Controle corrente CC](#). Quando a referência e a velocidade do motor ficarem abaixo de um certo nível (parâmetro [21.09 Vel parada CC](#)), o inversor de frequência interromperá a geração de corrente senoidal e começará a injetar CC no motor. O limite é definido pelo parâmetro [21.10 Ref corrente CC](#). Quando a referência excede o parâmetro [21.09 Vel parada CC](#), a operação normal do inversor de frequência continua.



### Ajustes e diagnósticos

Parâmetros: [21.08 Controle corrente CC](#) (página 267) e [21.09 Vel parada CC](#) (página 267).

Eventos: -

### Pós-magnetização

A função mantém o motor magnetizado por um certo período (parâmetro [21.11 Tempo pós-magnet](#)) após a parada. Isso é para evitar que a máquina se mova com carga, por exemplo, antes de aplicar um freio mecânico. A pós-magnetização é ativada por meio do parâmetro [21.08 Controle corrente CC](#). A corrente de magnetização é definida pelo parâmetro [21.10 Ref corrente CC](#).

**Observação:** A pós-magnetização está disponível apenas quando a paragem de rampa é selecionada (consulte o parâmetro [21.03 Modo paragem](#)).

### Ajustes e diagnósticos

Parâmetros: [21.03 Modo paragem](#) (página 264), [21.08 Controle corrente CC](#) (página 267) e [21.11 Tempo pós-magnet](#) (página 267).

Eventos: -

## Pré-aquecimento (Aquecimento do motor)

A função de pré-aquecimento mantém o motor aquecido e evita a condensação dentro do motor por meio da alimentação de corrente CC quando o inversor de frequência está parado. É possível ligar o aquecimento somente quando o inversor de frequência está parado, e iniciar o inversor de frequência interrompe o aquecimento.

Quando o pré-aquecimento estiver ativado e for dado o comando de parada, o pré-aquecimento começará imediatamente se o inversor de frequência estiver em funcionamento abaixo do limite de velocidade zero (consulte o bit 0 no parâmetro [06.19 Palv estado ctrl veloc](#)). Se o inversor de frequência estiver em funcionamento acima do limite de velocidade zero, o pré-aquecimento será atrasado pelo tempo definido pelo parâmetro [21.15 Pre-heating time delay](#) para evitar corrente excessiva.

É possível definir a função para estar sempre ativa quando o inversor de frequência estiver parado ou ela pode ser ativada por entrada digital, Fieldbus, função temporizada ou função de supervisão. Por exemplo com a ajuda da função de supervisão de sinal, o aquecimento pode ser ativado por um sinal de medição térmica proveniente do motor.

A corrente de pré-aquecimento repassada ao motor pode ser definida como 0...30% da corrente nominal do motor.

Quando o pré-aquecimento estiver ativo, um ícone será exibido na barra de status para indicar que está sendo enviada corrente para o motor; consulte a página [46](#).

### Observações:

- Em aplicações em que o motor continua girando por um longo período após a interrupção da modulação, a ABB recomenda usar a parada de rampa com pré-aquecimento para evitar um empuxo súbito do rotor quando o pré-aquecimento for ativado.
- A função de aquecimento exige que o circuito STO esteja fechado ou não seja acionado em aberto.
- A função de aquecimento exige que o inversor de frequência não esteja com falha.
- A função de aquecimento é permitida mesmo se o sinal Ativar para rodar estiver ausente.
- A função de aquecimento é permitida mesmo se o sinal Ativar partida estiver ausente.
- O pré-aquecimento usa a paragem CC para produzir corrente.

### Ajustes e diagnósticos

#### **Menu - Ajustes iniciais - Motor - Pré-aquecimento**

Parâmetros: [21.14 Pré-aquecim fte entr](#) (página [267](#)), [21.15 Pre-heating time delay](#) (página [268](#)) e [21.16 Corrente pré-aquec](#) (página [268](#)).

Eventos: -

---

## ■ Otimização de energia

A função otimiza o fluxo do motor de modo que o consumo total de energia e o nível de ruído do motor sejam reduzidos quando o inversor de frequência operar abaixo da carga nominal. O desempenho total (motor e inversor de frequência) pode ser melhorado de 1% a 20%, dependendo do torque e da velocidade da carga.

**Observação:** Nos motores de relutância síncronos e de ímã permanente, a otimização de energia sempre está ativada.

### Ajustes e diagnósticos

#### **Menu - Eficiência energética**

Parâmetro: [45.11 Otimizador energia](#) (página [388](#)).

Eventos: -

## ■ Frequência de comutação

O inversor de frequência possui duas frequências de comutação: frequência de comutação de referência e frequência de comutação mínima. O inversor de frequência tenta manter a frequência de comutação máxima permitida (= frequência de comutação de referência) se for termicamente possível, e, em seguida, ajusta dinamicamente entre as frequências de comutação mínima e de referência dependendo da temperatura do inversor de frequência. Quando o inversor de frequência alcança a frequência de comutação mínima (= menor frequência de comutação permitida), começa a limitar a corrente de saída à medida que o aquecimento continua.

Para redução, consulte o capítulo *Dados técnicos*, seção *Redução da frequência de comutação* no *Manual de hardware* do inversor de frequência.

**Exemplo 1:** Se você precisa fixar a frequência de comutação em um valor determinado, como acontece com alguns filtros externos, por exemplo, com EMC C1 ou filtros senoidais (consulte o *Manual de hardware do inversor de frequência*), ajuste a frequência de comutação mínima e a de referência para esse valor e o inversor de frequência manterá essa frequência de comutação.

**Exemplo 2:** Se a frequência de comutação de referência estiver configurada como 12 kHz e a frequência mínima de comutação estiver configurada com o menor valor disponível, o inversor de frequência manterá a maior frequência de comutação possível para reduzir o ruído do motor e, somente quando o inversor de frequência esquentar, ele reduzirá a frequência de comutação. Isso é útil, por exemplo, em aplicações em que é necessário ruído baixo, mas é possível tolerar ruído maior quando a corrente total de saída é necessária.

### Ajustes e diagnósticos

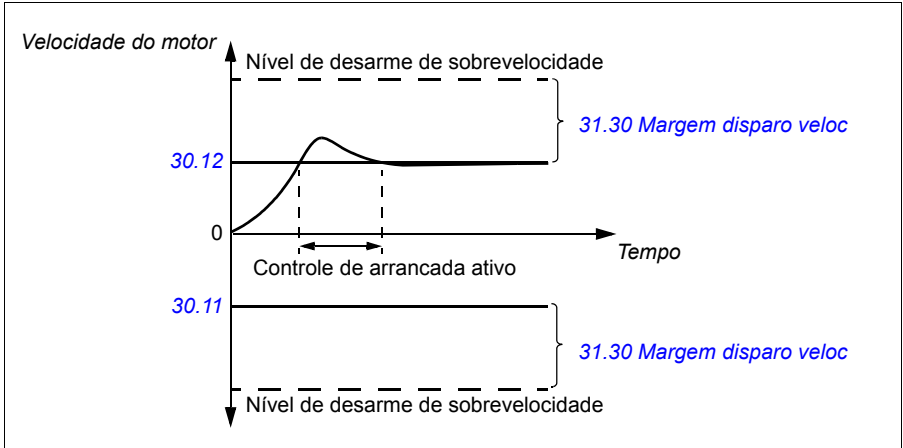
Parâmetros: [97.01 Ref freq comutação](#) e [97.02 Freq min comutação](#) (página [425](#)).

Eventos: -

---

## ■ Controle de arrancada

Em controle de torque, o motor pode arrancar, se a carga for perdida repentinamente. O programa de controle tem uma função de controle de arrancada que diminui a referência de torque quando a velocidade do motor exceder [30.11 Veloc mínima](#) ou [30.12 Veloc máxima](#).



A função é baseada em um controlador PI. O ganho proporcional e o tempo de integração podem ser definidos por parâmetros. Quando são configurados como zero, o controle de arrancada é desativado.

### Ajustes e diagnósticos

Parâmetros: [25.02 Ganho proporcional](#) (página 288), [25.03 Tempo de integração](#) (página 288), [30.11 Veloc mínima](#) (página 311), [30.12 Veloc máxima](#) (página 311) e [31.30 Margem disparo veloc](#) (página 315).

Eventos: -

## ■ Jogging

A função jogging é usada como um interruptor instantâneo para girar rapidamente o motor. A função jogging normalmente é usada durante serviços de manutenção ou comissionamento para controlar localmente a máquina.

Estão disponíveis duas funções de jogging (1 ou 2), cada uma com suas próprias fontes de ativação e referências. As fontes de sinal são selecionadas pelos parâmetros [20.26 Iniciar jogging 1](#) e [20.27 Iniciar jogging 2](#) (**Menu - Ajustes iniciais - Partir, parar, referência - Jogging**). Quando uma função jogging estiver ativada, o inversor de frequência inicia e acelera para a velocidade de jogging definida ([22.42 Ref jogging 1](#) ou [22.43 Ref jogging 2](#)) ao longo da rampa de aceleração de jogging definida ([23.20 Acel tempo jogging](#)). Quando o sinal de ativação é desligado, o inversor de

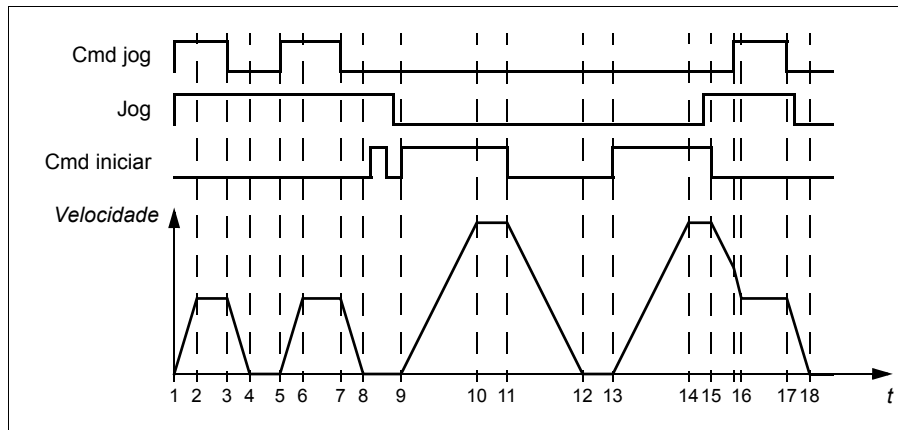
frequência desacelera até parar ao longo da rampa de desaceleração de jogging definida (23.21 *Temp desacel jogging*).

A figura e tabela abaixo apresentam um exemplo da operação do inversor de frequência durante o jogging. No exemplo, o modo de paragem de rampa é usado (consulte o parâmetro 21.03 *Modo paragem*).

Cmd jog = Estado da fonte definido por 20.26 *Iniciar jogging 1* ou 20.27 *Iniciar jogging 2*

Jog = Estado da fonte definido por 20.25 *Ativar jogging*

Cmd iniciar = Estado do comando de partida do conversor.



Fase	Cmd jog	Jog	Cmd iniciar	Descrição
1-2	1	1	0	O inversor de frequência acelera para a velocidade de jogging ao longo da rampa de aceleração da função de jogging.
2-3	1	1	0	O inversor de frequência segue a referência de jog.
3-4	0	1	0	O inversor de frequência desacelera para a velocidade zero ao longo da rampa de desaceleração da função de jogging.
4-5	0	1	0	Inversor de frequência parado.
5-6	1	1	0	O inversor de frequência acelera para a velocidade de jogging ao longo da rampa de aceleração da função de jogging.
6-7	1	1	0	O inversor de frequência segue a referência de jog.
7-8	0	1	0	O inversor de frequência desacelera para a velocidade zero ao longo da rampa de desaceleração da função de jogging.
8-9	0	1->0	0	Inversor de frequência parado. Enquanto o sinal do jog estiver ativado, os comandos de partida são ignorados. Após desativar o jog, é solicitado um novo comando de partida.
9-10	x	0	1	O inversor de frequência acelera para a referência de velocidade ao longo da rampa de aceleração selecionada (parâmetros 23.11...23.15).
10-11	x	0	1	O inversor de frequência segue a referência de velocidade.



Fase	Cmd jog	Jog	Cmd iniciar	Descrição
11-12	x	0	0	O inversor de frequência desacelera para a velocidade zero ao longo da rampa de desaceleração selecionada (parâmetros <a href="#">23.11...23.15</a> ).
12-13	x	0	0	Inversor de frequência parado.
13-14	x	0	1	O inversor de frequência acelera para a referência de velocidade ao longo da rampa de aceleração selecionada (parâmetros <a href="#">23.11...23.15</a> ).
14-15	x	0->1	1	O inversor de frequência segue a referência de velocidade. Enquanto o comando de partida estiver ativado, o sinal do jog é ignorado. Se o sinal do jog estiver ativado quando o comando de partida for desativado, o jogging será ativado imediatamente.
15-16	0->1	1	0	O comando de iniciar é desligado. O inversor de frequência começa a desacelerar ao longo da rampa de desaceleração selecionada (parâmetros <a href="#">23.11...23.15</a> ). Quando o comando de jogging é ativado, o inversor de frequência em desaceleração adota a rampa de desaceleração da função de jogging.
16-17	1	1	0	O inversor de frequência segue a referência de jog.
17-18	0	1->0	0	O inversor de frequência desacelera para a velocidade zero ao longo da rampa de desaceleração da função de jogging.

Consulte também o diagrama de blocos na página [578](#).

### Observações:

- Jogging não estará disponível enquanto o inversor de frequência estiver em controle local.
- O jogging não poderá ser ativado quando o comando de partida do inversor de frequência estiver ligado, ou o inversor de frequência ser iniciado quando o jogging for desativado. Iniciar o inversor de frequência depois de desligar o jog requer um novo comando de partida.



**AVISO!** Se o jogging estiver ativado e for iniciado enquanto o comando de iniciar estiver ativo, o jogging será ativado assim que o comando iniciar for desligado.

- Se ambas as funções de jogging forem iniciadas, a que for iniciada primeiro terá prioridade.
- O jogging usa controle vetorial.
- As funções de intermitência ativadas por meio do fieldbus (consulte [06.01 Palavra ctrl principal](#), bits 8...9) usam as referências e tempos de rampa definidos para o jogging, mas não requerem o sinal do jog.

### Ajustes e diagnósticos

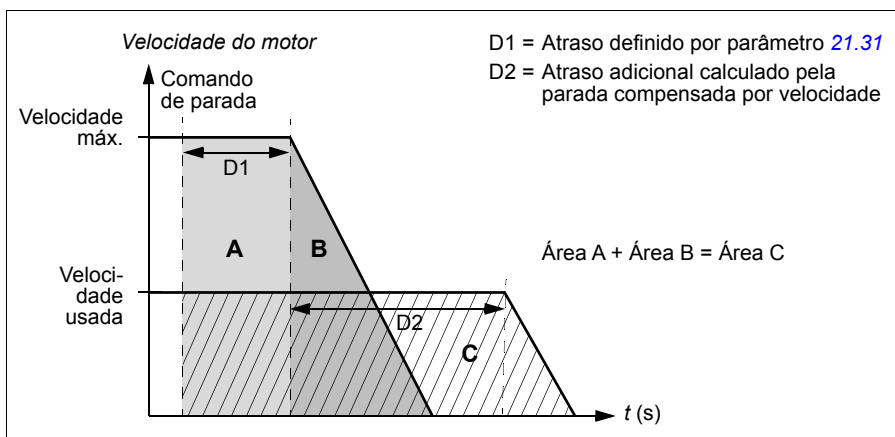
#### **Menu - Ajustes iniciais - Partir, parar, referência - Jogging**

Parâmetros: [20.25 Ativar jogging...](#)[20.27 Iniciar jogging 2](#) (página 261), [22.42 Ref jogging 1...](#)[22.43 Ref jogging 2](#) (página 279) e [23.20 Acel tempo jogging...](#)[23.21 Temp desacel jogging](#) (página 284).

Eventos: -

### ■ Parada por compensação de velocidade

A parada por compensação de velocidade está disponível, por exemplo, para aplicações em que uma esteira precisa percorrer uma certa distância após receber o comando de parar. Na velocidade máxima, o motor é parado normalmente ao longo da rampa de desaceleração definida, após a aplicação de um atraso definido pelo usuário para ajustar a distância percorrida. Abaixo da velocidade máxima, a parada é atrasada ainda mais ao operar o inversor de frequência à velocidade atual até o motor percorrer a rampa de parada. Como mostra a figura, a distância percorrida após o comando de parar é a mesma em ambos os casos, ou seja, área A + área B igual a área C.



A compensação de velocidade não considera os tempos de formatos (parâmetros [23.32 Tempo formato 1](#) e [23.33 Tempo formato 2](#)). Tempos de formatos positivos aumentam a distância percorrida.

É possível restringir a compensação de velocidade para os sentidos de rotação para frente ou reverso.

A compensação de velocidade é suportada no controle de motor escalar ou vetorial.

### Ajustes e diagnósticos

Parâmetros: [21.30 Vel compens modo parada...](#)[21.32 Vel compens limit parada](#) (página 271).

Eventos: -

## Controle de tensão CC

### ■ Controle de sobretensão

O controle de sobretensão do barramento CC é geralmente necessário quando o motor está no modo de gerador. O motor pode gerar energia quando desacelera ou quando a carga arrasta o eixo do motor, fazendo com que o eixo gire mais rápido do que a velocidade ou a frequência aplicadas. Para evitar que a tensão CC exceda o limite de controle de sobretensão, o controlador de sobretensão diminui automaticamente a geração de torque quando o limite é alcançado. O controlador de sobretensão também aumenta o tempo de desaceleração programado, se o limite for alcançado; para obter um tempo de desaceleração menor, pode ser necessário um chopper de frenagem e um resistor.

Consulte também a seção [Controle de tensão e limites de desarme](#) na página 174.

#### Ajustes e diagnósticos

Parâmetro: [30.30 Controle de sobretensão](#) (página 315).

Eventos: [A3A1 Sobretensão lig CC](#) (página 499) e [3210 Sobretensão lig CC](#) (página 513).

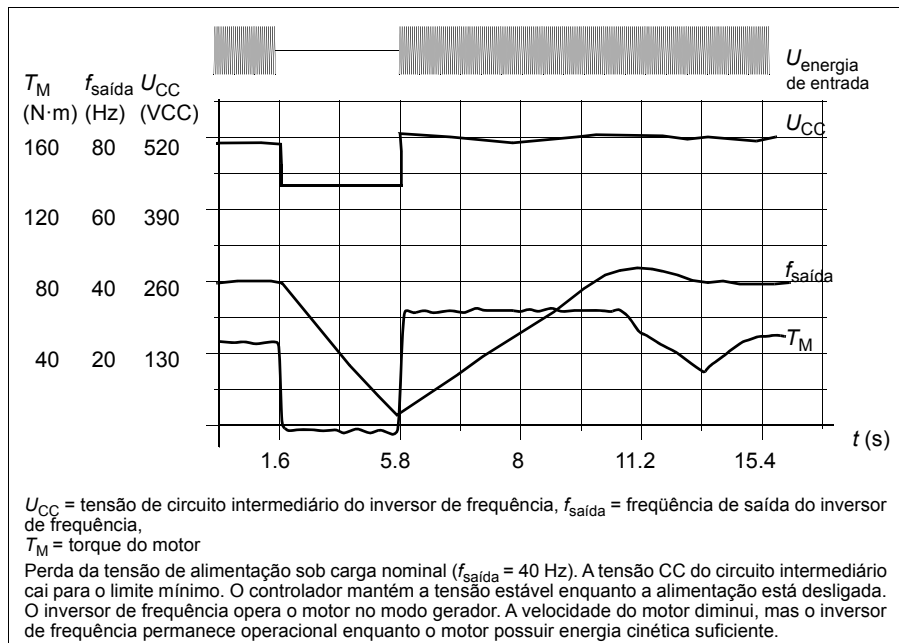
### ■ Controle de Subtensão (power loss ride-through)

No caso de interrupção da tensão de alimentação de entrada, o inversor de frequência continuará a operar utilizando a energia cinética da rotação do motor. O inversor de frequência estará totalmente operacional enquanto o motor rodar e gerar energia para o inversor de frequência. O inversor de frequência pode continuar a operação após a interrupção, se o contator principal (se houver) permanecer fechado.

Consulte também a seção [Controle de tensão e limites de desarme](#) na página 174.

---

**Observação:** Unidades equipadas com contator principal devem estar equipadas com um circuito de retenção (por exemplo, UPS), que mantém o circuito de controle do contator fechado durante uma breve interrupção da alimentação.



### Implementação do controle de subtensão (Funcionamento com queda ou corte da rede de alimentação (power loss ride-through))

Implemente a função de controle de subtensão da seguinte maneira:

- Verifique se a função de controle de subtensão do inversor de frequência está ativada com o parâmetro [30.31 Controle subtensão](#).
- O parâmetro [21.01 Modo de início de vetor](#) deve estar ajustado em *Automático* (no modo vetorial) ou o parâmetro [21.19 Modo partida escalar](#) para *Automático* (em modo escalar) para possibilitar a partida veloz (partida com o motor girando).

Se a instalação estiver equipada com um contator principal, evite seu desarme na interrupção da energia de entrada. Por exemplo, use um relé de tempo de atraso (retenção) no circuito de controle do contator.

**AVISO!** Certifique-se de que a reinicialização rápida do motor não causará qualquer perigo. Em caso de dúvida, não implemente a função de controle de subtensão.

## Reinício automático

É possível reiniciar o inversor de frequência automaticamente após uma falha de alimentação breve (máximo de 10 segundos) usando a função de reinício automático, desde que o inversor de frequência possa operar por 10 segundos sem os ventiladores de refrigeração funcionarem.

Quando ativada, a função toma as seguintes medidas em uma falha de fornecimento para uma reinicialização bem-sucedida:

- A falha de subtensão é suprimida (mas um aviso é gerado).
- A modulação e a refrigeração são interrompidas para conservar a energia restante.
- O pré-carregamento do circuito CC é ativado.

Se a tensão CC for restaurada antes da passagem do período definido pelo parâmetro [21.18 Tempo rearme aut](#) e o sinal de partida ainda estiver acionado, a operação normal continuará. No entanto, se a tensão CC continuar baixa demais nesse momento, o inversor de frequência desarmará numa falha, [3220 Subtensão lig CC](#).

Se o parâmetro [21.34 Forçar reinicialização automática](#) for ajustado como *Ativar*, o inversor de frequência nunca disparará com a falha de subtensão e o sinal de partida ficará ligado para sempre. Quando a tensão CC for restaurada, a operação normal continuará.



**AVISO!** Antes de ativar a função, certifique-se de que não possam ocorrer situações de risco. A função reinicia o inversor de frequência automaticamente e continua a operação até uma interrupção da alimentação.

---

## Ajustes e diagnósticos

Parâmetros: [21.01 Modo de início de vetor](#) (página 263), [21.18 Tempo rearme aut...](#)[21.19 Modo partida escalar](#) (página 268), [21.34 Forçar reinicialização automática](#) (página 272) e [30.31 Controle subtensão](#) (página 316).

Eventos: [A3A2 Subtensão lig CC](#) (página 499) e [3220 Subtensão lig CC](#) (página 513).

---

## ■ Controle de tensão e limites de desarme

Os limites de controle e desarme do regulador de tensão CC intermediário são relativos à tensão de alimentação, bem como ao tipo de conversor/inversor. A tensão CC ( $U_{DC}$ ) é aproximadamente 1.35 vez a tensão de alimentação linha a linha e ela é exibida pelo parâmetro [01.11 Tensão CC](#).

As tabelas a seguir mostram os valores de níveis de tensão CC selecionados, tanto para quando o limite de tensão adaptativa é ativado pelo parâmetro [95.02 Lim tens adaptativa](#) quanto quando o limite de tensão adaptativa é desativado pelo parâmetro [95.02 Lim tens adaptativa](#). Observe que as tensões absolutas variam de acordo com o tipo de conversor/inversor de frequência e a faixa de tensão de alimentação CA.

### Limite de tensão adaptativa ativado pelo parâmetro [95.02 Lim tens adaptativa](#)

	Nível de voltagem DC [V]		
	Faixa de tensão de alimentação CA [V] 380...415	Faixa de tensão de alimentação CA [V] 440...480	<a href="#">95.01 Tensão alimentação</a> = Automático / not selected
Limite de falha de sobretensão	842	842	842
Limite de controle de sobretensão	779	779	779
Limite de partida de chopper de frenagem interno	779	779	779
Limite de parada de chopper de frenagem interno	759	759	759
Limite de aviso de sobretensão	745	745	745
Limite de aviso de subtensão	$0.85 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.85 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.85 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>
Limite de controle de subtensão	$0.78 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.78 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.78 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>
Limite de fechamento de relé de carregamento / Desativação de carregamento	$0.78 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.78 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.78 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>
Limite de abertura de relé de carregamento / Ativação de carregamento	$0.73 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.73 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.73 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>
Tensão CC no limite superior da faixa de tensão de alimentação ( $U_{DCmax}$ )	560	648	(variável)
Tensão CC no limite inferior da faixa de tensão de alimentação ( $U_{DCmin}$ )	513	594	(variável)

	Nível de voltagem DC [V]		
Consulte <a href="#">95.01 Tensão alimentação</a> .	Faixa de tensão de alimentação CA [V] 380...415	Faixa de tensão de alimentação CA [V] 440...480	<a href="#">95.01 Tensão alimentação</a> = Automático / not selected
Limite de espera	$0.73 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.73 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.73 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>
Limite de falha de subtensão	$0.73 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.73 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>	$0.73 \times 1.41 \times \text{valor do par}$ <a href="#">95.03</a>

**Observação:** O parâmetro [95.03 Tensão alim CA estim](#) é a tensão de alimentação CA estimada durante a ativação do inversor de frequência e não será atualizado continuamente durante o tempo de execução.

### Limite de tensão adaptativa desativado pelo parâmetro [95.02 Lim tens adaptativa](#)

	Nível de voltagem DC [V]			
Consulte <a href="#">95.01 Tensão alimentação</a> .	Faixa de tensão de alimentação CA [V] 380...415	Faixa de tensão de alimentação CA [V] 440...480	<a href="#">95.01 Tensão alimentação</a> = Automático / not selected	
			Se <a href="#">95.03 Tensão alim CA estim</a> < 456 V	Se <a href="#">95.03 Tensão alim CA estim</a> > 456 V
Limite de falha de sobretensão	842	842	842	842
Limite de controle de sobretensão	779	779	779	779
Limite de partida de chopper de frenagem interno	779	779	779	779
Limite de parada de chopper de frenagem interno	759	759	759	759
Limite de aviso de sobretensão	745	745	745	745
Limite de aviso de subtensão	$0.85 \times 1.35 \times 380 = 436$	$0.85 \times 1.35 \times 440 = 504$	$0.85 \times 1.35 \times 380 = 436$	$0.85 \times 1.35 \times 440 = 504$
Limite de controle de subtensão	$0.78 \times 1.35 \times 380 = 400$	$0.78 \times 1.35 \times 440 = 463$	$0.78 \times 1.35 \times 380 = 400$	$0.78 \times 1.35 \times 440 = 463$
Limite de fechamento de relé de carregamento / Desativação de carregamento	$0.78 \times 1.35 \times 380 = 400$	$0.78 \times 1.35 \times 440 = 463$	$0.78 \times 1.35 \times 380 = 400$	$0.78 \times 1.35 \times 440 = 463$
Limite de abertura de relé de carregamento / Ativação de carregamento	$0.73 \times 1.35 \times 380 = 374$	$0.73 \times 1.35 \times 440 = 433$	$0.73 \times 1.35 \times 380 = 374$	$0.73 \times 1.35 \times 440 = 433$
Tensão CC no limite superior da faixa de tensão de alimentação ( $U_{DCmax}$ )	560	648	(variável)	(variável)
Tensão CC no limite inferior da faixa de tensão de alimentação ( $U_{DCmin}$ )	513	594	(variável)	(variável)

Nível de voltagem DC [V]				
Consulte <a href="#">95.01 Tensão alimentação</a> .	Faixa de tensão de alimentação CA [V] 380...415	Faixa de tensão de alimentação CA [V] 440...480	<a href="#">95.01 Tensão alimentação = Automático / not selected</a>	
			Se <a href="#">95.03 Tensão alim CA estim &lt; 456 V</a>	Se <a href="#">95.03 Tensão alim CA estim &gt; 456 V</a>
Limite de espera	$0.73 \times 1.35 \times 380 = 374$	$0.73 \times 1.35 \times 440 = 433$	$0.73 \times 1.35 \times 380 = 374$	$0.73 \times 1.35 \times 440 = 433$
Limite de falha de subtensão <sup>1)</sup>	$0.73 \times 1.35 \times 380 = 374$	$0.73 \times 1.35 \times 440 = 433$	$0.73 \times 1.35 \times 380 = 374$	$0.73 \times 1.35 \times 440 = 433$

<sup>1)</sup> Consulte a seção [Acionamento da falha de subtensão](#) na página [176](#).

### Acionamento do aviso de subtensão

O aviso de subtensão [A3A2](#) será acionado se uma das condições a seguir estiver ativa:

- Se a tensão da ligação CC ficar abaixo do limite de aviso de subtensão (85%) quando o inversor de tensão não estiver modulando.
- Se a tensão da ligação CC ficar abaixo do limite de espera (73%) quando o inversor de frequência estiver modulando e a reinicialização automática estiver ativada (ou seja, [21.18 Tempo rearme aut](#) > 0.0 s). O aviso continuará a aparecer se a tensão real da ligação CC estiver continuamente abaixo do limite de espera e até o tempo da reinicialização automática ter decorrido. A placa de controle do inversor de frequência deve ser alimentada externamente por 24 VCC para essa funcionalidade; caso contrário, a placa de controle poderá ser desligada se a tensão ficar abaixo do limite do hardware.

### Acionamento da falha de subtensão

A falha de subtensão [3220](#) será acionada se o inversor de frequência estiver modulando e uma das condições a seguir estiver ativa:

- Se a tensão da ligação CC ficar abaixo do limite de desarme de subtensão (73%) e a reinicialização automática não estiver ativada (ou seja, [21.18 Tempo rearme aut](#) = 0.0 s).
- Se a tensão da ligação CC ficar abaixo do limite de desarme de subtensão (73%) e a reinicialização automática estiver ativada (ou seja, [21.18 Tempo rearme aut](#) > 0.0 s), o desarme de subtensão ocorrerá se a tensão da ligação CC ficar continuamente abaixo do limite de desarme de subtensão e após o tempo da reinicialização automática ter decorrido. A placa de controle do inversor de frequência deve ser alimentada externamente por 24 VCC para essa funcionalidade; caso contrário, a placa de controle poderá ser desligada mostrando apenas o aviso de subtensão.

### Ajustes e diagnósticos

Parâmetros [01.11 Tensão CC](#) (página [204](#)), [30.30 Controle de sobretensão...30.31 Controle subtensão](#) (página [316](#)) e [95.01 Tensão alimentação...95.02 Lim tens adaptativa](#) (página [425](#)).

Eventos: [A3A2 Subtensão lig CC](#) (página [499](#)) e [3220 Subtensão lig CC](#) (página [513](#)).



## ■ Chopper de frenagem

O chopper de frenagem pode ser usado para manipulação da energia gerada por um motor em desaceleração. Quando a tensão CC fica alta o suficiente, o chopper conecta o circuito CC a uma resistência de frenagem externa. A operação do chopper é baseada em histerese.

Os choppers de frenagem internos no inversor de frequência (em quadros R1...R3) iniciam a condução no limite de início do chopper de frenagem interno de 780 V e param de conduzir no limite de parada do chopper de frenagem interno de 760 V (alimentação de CA de 380...480 V).

Para informações sobre choppers de frenagem externos, consulte sua documentação.

**Observação:** É necessário desativar o controle de sobretensão para que o chopper funcione.

### Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: [43 Chopper de frenagem](#) (página [383](#)).

Parâmetro: [01.11 Tensão CC](#) (página [204](#)).

Eventos: [A792 Fiação do resistor de frenagem](#) (página [505](#)), [A793 Exc temp RT](#) (página [505](#)), [A79C Exc temp IGBT CT](#) (página [505](#)), [7183 Exc temp RT](#) (página [520](#)) e [7192 Exc temp IGBT CT](#) (página [520](#)).

---

## Segurança e proteções

### ■ Proteções fixas/padrão

#### Sobrecorrente

Se a corrente de saída exceder o limite de sobrecorrente interna, os IGBTs são desligados imediatamente para proteger o inversor de frequência.

#### Sobretensão CC

Consulte a seção [Controle de sobretensão](#) na página 171.

#### Subtensão CC

Consulte a seção [Controle de Subtensão \(power loss ride-through\)](#) na página 171.

#### Temperatura do inversor de frequência

Se a temperatura ficar alta demais, o inversor de frequência primeiro começa a limitar a frequência de comutação e, em seguida, a corrente para se proteger. Se ainda continuar aquecendo (por exemplo, devido a uma falha de ventilador), é gerada uma falha de sobretemperatura.

#### Curto-circuito

Em caso de um curto-circuito, os IGBTs são desligados imediatamente para proteger o inversor de frequência.

### ■ Parada de emergência

O sinal de parada de emergência é conectado à entrada selecionada pelo parâmetro [21.05 Fonte parada emerg](#). A parada de emergência também pode ser ativada por meio do Fieldbus (parâmetro [06.01 Palav ctrl principal](#), bits 0...2).

O modo da parada de emergência é selecionado por meio do parâmetro [21.04 Modo parada emerg](#). Os seguintes modos estão disponíveis:

- Off1: Parar ao longo da rampa de desaceleração padrão definida pelo tipo particular de referência em uso
- Off2: Parar por inércia
- Off3: Parar pela rampa de parada de emergência definida pelo parâmetro [23.23 Tempo parad emerg](#).

Com os modos de parada de emergência Off1 e Off3, é possível supervisionar a desaceleração do motor pelos parâmetros [31.32 Superv rampa emerg](#) e [31.33 Atraso superv rampa emerg](#).

---

**Observações:**

- O instalador do equipamento é responsável pela instalação dos dispositivos de parada de emergência e de todos os dispositivos adicionais necessários para função de parada de emergência atender as categorias necessárias de parada de emergência. Para mais informações, entre em contato com seu representante ABB local.
- Após a detecção de sinal de parada de emergência, a função de parada de emergência não pode ser cancelada mesmo se o sinal for cancelado.
- Se o limite de torque mínimo (ou máximo) for ajustado em 0%, a função de parada de emergência pode não ser capaz de parar o inversor de frequência.

Ajustes e diagnósticos**Menu - Ajustes primários - Partir, parar, referência - Permissões func**

Parâmetros: [21.04 Modo parada emerg...](#)[21.05 Fonte parada emerg](#) (página 265), [23.23 Tempo parad emerg](#) (página 285) e [31.32 Superv rampa emerg...](#)[31.33 Atraso superv rampa emerg](#) (página 325).

Eventos: [AFE1 Parada de emerg \(off2\)](#)...[AFE2 Parada de emerg \(off1 ou off3\)](#) (página 509) e [73B0 Fal rampa emerg](#) (página 521).

■ **Proteção térmica do motor**

O programa de controle conta com duas funções separadas de monitoramento da temperatura do motor. É possível definir as fontes de dados de temperatura e os limites de aviso/desarme de forma independente para cada função.

A temperatura do motor pode ser monitorada usando

- o modelo de proteção térmica do motor (temperatura estimada derivada internamente no inversor de frequência), ou
- sensores instalados nos enrolamentos. Este resultará em um modelo de motor mais preciso.

O modelo de proteção térmica do motor atende à norma IEC/EN 61800-5-1 ed. 2.1 requisitos para retenção de memória térmica e sensibilidade à velocidade. A temperatura estimada é mantida durante o desligamento. A dependência de velocidade é definida pelos parâmetros.

## Modelo de proteção térmica do motor

O inversor de frequência calcula a temperatura do motor com base nas seguintes suposições:

1. Quando a energia elétrica é aplicada ao inversor de frequência pela primeira vez, supõe-se que o motor está na temperatura ambiente (definida pelo parâmetro [35.50 Temperat amb motor](#)). Depois disso, quando a energia elétrica é aplicada ao inversor de frequência, supõe-se que o motor está na temperatura estimada.
2. A temperatura do motor é calculada usando o tempo térmico do motor e a curva de carga do motor ajustáveis pelo usuário. A curva de carga deve ser ajustada no caso de a temperatura ambiente ultrapassar 30 °C.

**Observação:** O modelo térmico do motor pode ser usado quando apenas um motor estiver conectado ao inversor.

## Isolamento



**AVISO!** A IEC 60664 exige isolamento duplo ou reforçado entre as peças energizadas e a superfície de peças acessíveis de equipamentos elétricos, que sejam condutivos ou não condutivos, mas não conectados a aterramento de proteção.

---

Para cumprir esse requisito, conecte um termistor aos terminais de controle do conversor usando qualquer destas alternativas:

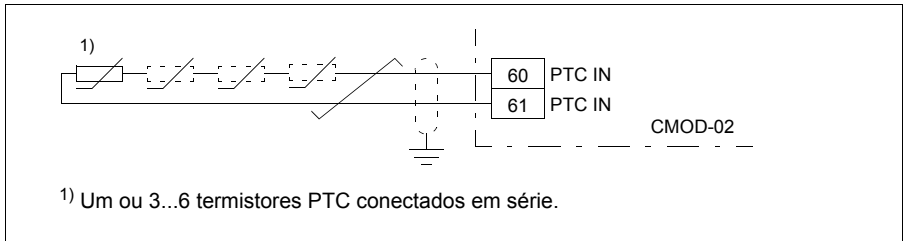
- Separe o termistor das peças energizadas do motor com isolamento reforçado duplo.
- Proteja todos os circuitos conectados às entradas digitais e analógicas do conversor. Proteja contra o contato e isole de outros circuitos de baixa tensão com isolamento básico (classificados para o mesmo nível de tensão do circuito principal do conversor).
- Use um relé de termistor externo. O isolamento do relé deve ser classificado para o mesmo nível de tensão do circuito principal do inversor de frequência.

Quando é usado o módulo multifuncional CMOD-02, ele fornece isolamento suficiente.

---

## Monitoramento da temperatura usando sensores PTC

Sensores PTC estão conectados por um módulo multifuncional CMOD-02 (consulte o capítulo *Módulos de extensão de I/O opcionais*, seção *Módulo de extensão multifuncional CMOD-02 (externo 24 V CA/CC e interface PTC isolada)* no *Manual de hardware* do inversor de frequência).



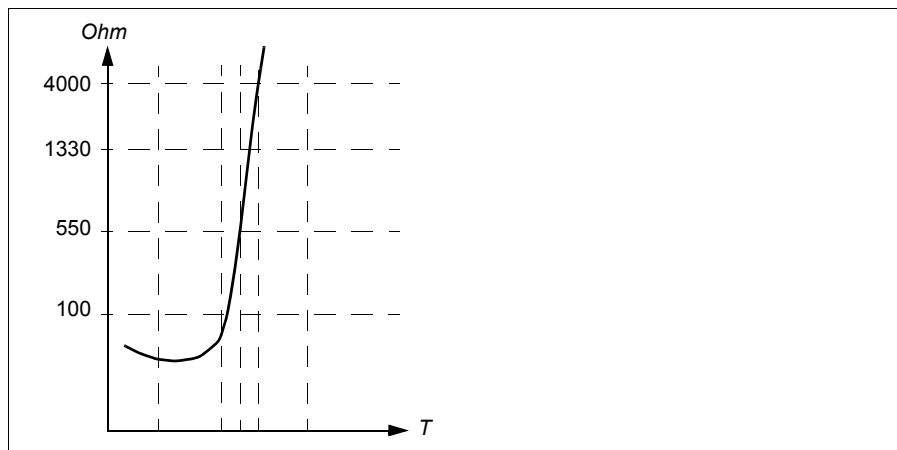
A resistência do sensor PTC aumenta quando sua temperatura aumenta. O aumento da resistência do sensor diminui a tensão na entrada, e eventualmente seu estado passa de 1 para 0, indicando sobretemperatura.

1...3 sensores PTC também podem ser conectados em série a uma entrada analógica e uma saída analógica. A saída analógica alimenta uma corrente de excitação constante de 1.6 mA por meio do sensor. A resistência do sensor aumenta conforme a temperatura do motor aumenta, como ocorre também com a tensão sobre o resistor. A função de medição de temperatura calcula a resistência do sensor e gera uma indicação se for detectado excesso de temperatura.

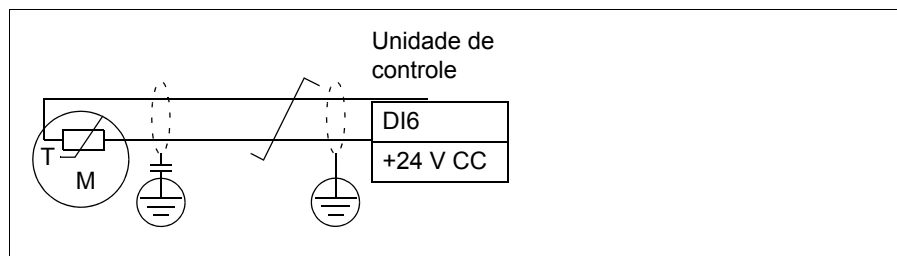
Deixe a extremidade do sensor da blindagem do cabo desconectada.

Para a fiação do sensor, consulte o capítulo *Instalação elétrica* no *Manual de hardware* do inversor de frequência.

A figura abaixo mostra um valor típico de resistência do sensor PTC como uma função da temperatura.



Um sensor PTC isolado também pode ser conectado diretamente à entrada digital DI6. Na extremidade do motor, a blindagem do cabo deve ser aterrada por meio de um capacitor. Se isso não for possível, deixe a blindagem desconectada. Consulte a seção [Isolamento](#) na página 180.



Para a fiação do sensor, consulte o *Manual de hardware* do inversor de frequência.

### Monitoramento da temperatura usando sensores Pt100

1...3 sensores Pt100 podem ser conectados em série a uma entrada analógica e uma saída analógica.

A saída analógica alimenta uma corrente de excitação constante de 9.1 mA por meio do sensor. A resistência do sensor aumenta conforme a temperatura do motor aumenta, como ocorre também com a tensão sobre o resistor. A função de medição de temperatura lê a tensão por meio da entrada analógica e a converte para graus Celsius.

É possível ajustar os limites de supervisão da temperatura do motor e selecionar como o inversor de frequência reage quando a uma sobretemperatura for detectada.

Consulte a seção [Isolamento](#) na página [180](#).

Para ver a fiação do sensor, consulte o capítulo *Instalação elétrica*, seção *A11 e A12 como entradas de sensor Pt100, Pt1000, Ni1000, KTY83 e KTY84 (X1)* no Manual de hardware do inversor de frequência.

### **Monitoramento da temperatura usando sensores Pt1000**

1...3 sensores Pt1000 podem ser conectados em série a uma entrada analógica e uma saída analógica.

A saída analógica alimenta uma corrente de excitação constante de 0.1 mA por meio do sensor. A resistência do sensor aumenta conforme a temperatura do motor aumenta, como ocorre também com a tensão sobre o resistor. A função de medição de temperatura lê a tensão por meio da entrada analógica e a converte para graus Celsius.

Consulte a seção [Isolamento](#) na página [180](#).

Para ver a fiação do sensor, consulte o capítulo *Instalação elétrica*, *A11 e A12 como entradas de sensor Pt100, Pt1000, Ni1000, KTY83 e KTY84 (X1)* no Manual de hardware do inversor de frequência.

### **Monitoramento da temperatura usando sensores NI1000**

Um sensor Ni1000 pode ser conectado a uma entrada analógica e uma saída analógica na unidade de controle.

A saída analógica alimenta uma corrente de excitação constante de 9.1 mA por meio do sensor. A resistência do sensor aumenta conforme a temperatura do motor aumenta, como ocorre também com a tensão sobre o resistor. A função de medição de temperatura lê a tensão por meio da entrada analógica e a converte para graus Celsius.

Consulte a seção [Isolamento](#) na página [180](#).

Para ver a fiação do sensor, consulte o capítulo *Instalação elétrica*, *A11 e A12 como entradas de sensor Pt100, Pt1000, Ni1000, KTY83 e KTY84 (X1)* no Manual de hardware do inversor de frequência.

### **Monitoramento da temperatura usando sensores KTY84**

Um sensor KTY84 pode ser conectado a uma entrada analógica e uma saída analógica na unidade de controle.

A saída analógica alimenta uma corrente de excitação constante de 2.0 mA por meio do sensor. A resistência do sensor aumenta conforme a temperatura do motor aumenta, como ocorre também com a tensão sobre o resistor. A função de medição de temperatura lê a tensão por meio da entrada analógica e a converte para graus Celsius.

A figura e tabela na página [184](#) mostram valores típicos de resistência do sensor KTY84 como uma função da temperatura de operação do motor.

---

Consulte a seção [Isolamento](#) na página 180.

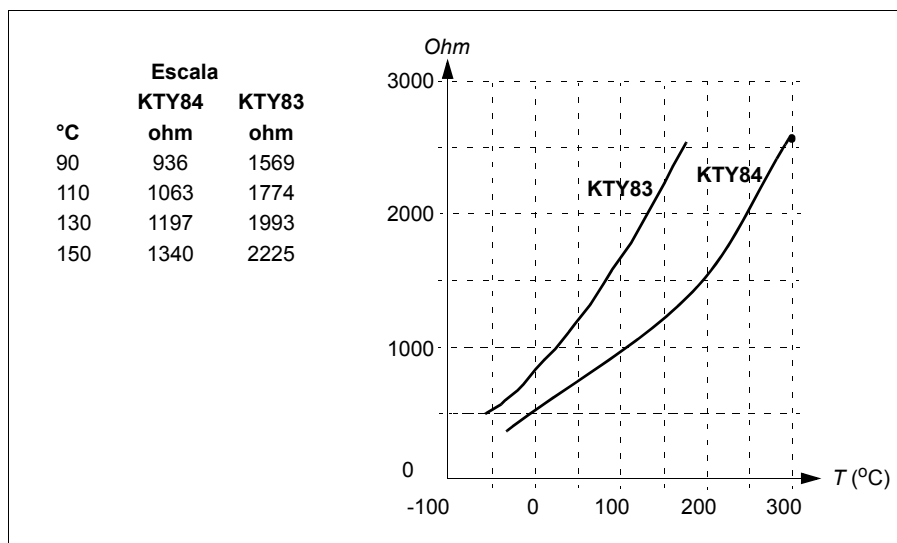
Para ver a fiação do sensor, consulte o capítulo *Instalação elétrica, AI1 e AI2 como entradas de sensor Pt100, Pt1000, Ni1000, KTY83 e KTY84 (X1)* no Manual de hardware do inversor de frequência.

### Monitoramento da temperatura usando sensores KTY83

Um sensor KTY83 pode ser conectado a uma entrada analógica e uma saída analógica na unidade de controle.

A saída analógica alimenta uma corrente de excitação constante de 1.0 mA por meio do sensor. A resistência do sensor aumenta conforme a temperatura do motor aumenta, como ocorre também com a tensão sobre o resistor. A função de medição de temperatura lê a tensão por meio da entrada analógica e a converte para graus Celsius.

A figura e a tabela abaixo mostram valores típicos de resistência do sensor KTY83 como uma função da temperatura de operação do motor.



É possível ajustar os limites de supervisão da temperatura do motor e selecionar como o inversor de frequência reage quando a uma sobretemperatura for detectada.

Consulte a seção [Isolamento](#) na página 180.

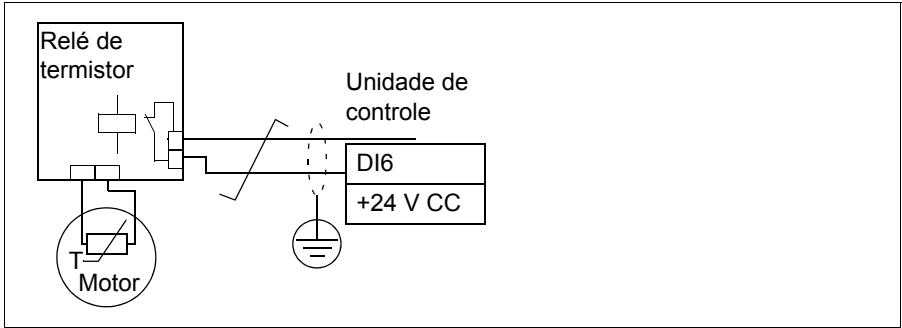
Para ver a fiação do sensor, consulte o capítulo *Instalação elétrica, AI1 e AI2 como entradas de sensor Pt100, Pt1000, Ni1000, KTY83 e KTY84 (X1)* no Manual de hardware do inversor de frequência.



## Monitoramento de temperatura usando relés de termistor

Um relé de termistor normalmente fechado ou aberto pode ser conectado à entrada digital DI6.

Consulte a seção [Isolamento](#) na página 180.



### Ajustes e diagnósticos

**Menu - Ajustes primários - Motor - Proteção térmica estimada,**  
**Menu - Ajustes primários - Motor - Proteção térmica medida**

Grupo de parâmetros: [35 Proteção térmica do motor](#) (página 343).

Eventos: [A491 Temperat externa 1](#) (página 500), [A492 Temperat externa 2](#) (página 500), [4981 Temperat externa 1](#) (página 514) e [4982 Temperat externa 2](#) (página 514).

## ■ Proteção contra sobrecarga do motor

Essa seção descreve a proteção de sobrecarga do motor sem usar o modelo de proteção térmica do motor, com temperatura estimada ou medida. Para proteção com o modelo de proteção térmica do motor, consulte a seção [Proteção térmica do motor](#) na página 179.

A proteção contra Motor sobrecarregado é necessária e especificada por diversas normas incluindo o Código elétrico nacional dos EUA (NEC), UL 508C e a norma comum UL/IEC 61800-5-1 em conjunto com IEC 60947-4-1. As normas permitem a proteção contra sobrecarga do motor sem sensores de temperatura externa.

A proteção de sobrecarga do motor atende à norma IEC/EN 61800-5-1 ed. 2.1 requisitos para retenção de memória térmica e sensibilidade à velocidade. A temperatura estimada é mantida durante o desligamento. A dependência de velocidade é definida pelos parâmetros.

O recurso de proteção permite que o usuário especifique a classe de operação da mesma maneira que os relés de sobrecarga são especificados nas normas IEC 60947-4-1 e NEMA ICS 2.

A proteção contra sobrecarga do motor exige que você especifique um nível de acionamento de corrente do motor. Isso é definido por uma curva usando os parâmetros [35.51](#), [35.52](#) e [35.53](#). O nível de acionamento é a corrente do motor na qual a proteção contra sobrecarga será acionada finalmente se a corrente do motor permanecer nesse nível continuamente.

A classe de sobrecarga do motor (classe de operação), parâmetro [35.57 Classe de sobrecarga do motor](#), é fornecida como o tempo necessário para o relé de sobrecarga ser desarmado quando operando a 7.2 vezes o nível de desarme no caso da IEC 60947-4-1 e 6 vezes o nível de desarme no caso da NEMA ICS 2. As normas também especificam o tempo para acionar para os níveis de corrente entre o nível de acionamento e 6 vezes o nível de acionamento. O inversor de frequência atende aos tempos de acionamento da norma IEC e da norma NEMA.

Usar a classe 20 atende aos requisitos de UL 508C.

O algoritmo de sobrecarga do motor monitora a razão quadrática (corrente do motor/nível de acionamento)<sup>2</sup> e acumula com o tempo. Isso, às vezes, é chamado de proteção  $I^2t$ . O valor acumulado é exibido com o parâmetro [35.05](#).

Você pode definir com o parâmetro [35.56](#) que quando [35.05](#) atingir 88%, um aviso de sobrecarga do motor será gerado e quando ele atingir 100%, o inversor de frequência será desarmado na falha de sobrecarga do motor. A razão na qual esse valor interno é aumentado depende da corrente real, da corrente de nível de acionamento e da classe de sobrecarga selecionada.

Os parâmetros [35.51](#), [35.52](#) e [35.53](#) servem para uma dupla finalidade. Eles determinam a curva de carga para a estimativa de temperatura, além de especificar o nível de acionamento de sobrecarga.

### Ajustes e diagnósticos

Parâmetros comuns para a proteção térmica do motor e proteção de sobrecarga do motor: [35.51 Curva carga motor...](#)[35.53 Ponto de rutura](#) (página [353](#)).

Parâmetros específicos para a proteção contra sobrecarga do motor: [35.05 Nível de sobrecarga do motor](#) (página [344](#)), [35.56 Ação de sobrecarga do motor...](#)[35.57 Classe de sobrecarga do motor](#) (página [355](#)).

Eventos: [A783 Motor sobrecarregado](#) (página [504](#)) e [7122 Motor sobrecarregado](#) (página [519](#)).

## ■ Funções de proteção programáveis

### Eventos externos (parâmetros [31.01...31.10](#))

É possível conectar cinco sinais de evento do processo a entradas selecionáveis, para gerar desarmes e avisos para um equipamento acionado. Quando o sinal é perdido, um evento externo (falha, aviso ou apenas um registro) é gerado. Para editar o conteúdo das mensagens, no painel de controle, selecione **Menu - Ajustes iniciais - Funções avançadas - Eventos externos**.

---

**Detecção de perda de fase do motor (parâmetro 31.19)**

O parâmetro seleciona como o inversor de frequência reage quando é detectada uma perda de fase do motor.

**Detecção de perda de fase de alimentação (parâmetro 31.21)**

O parâmetro seleciona como o inversor de frequência reage quando é detectada uma perda de fase da alimentação.

**Detecção de safe torque off (parâmetro 31.22)**

O inversor de frequência monitora o estado da entrada de safe torque off, e este parâmetro seleciona quais indicações são dadas quando os sinais são perdidos. (O parâmetro não afeta a própria operação da função de safe torque off). Para mais informações sobre a função Safe torque off, consulte o capítulo *Função Safe torque off* no *Manual de hardware* do inversor de frequência.

**Cabeamento de alimentação e do motor trocados (parâmetro 31.23)**

O inversor de frequência pode detectar se os cabos de alimentação e do motor foram trocados acidentalmente (por exemplo, se a alimentação está conectada na conexão do motor do inversor de frequência). O parâmetro seleciona se uma falha é gerada ou não.

**Proteção de bloqueio (parâmetros 31.24...31.28)**

O inversor de frequência protege o motor em uma situação de bloqueio. É possível ajustar os limites de supervisão (corrente, frequência e tempo) e escolher como o inversor de frequência reage a uma condição de bloqueio do motor.

**Proteção contra sobrevelocidade (parâmetros 31.30 e 31.31)**

Para definir limites de sobrevelocidade e sobrefrequência, o usuário pode especificar uma margem que é adicionada aos limites máximo e mínimo atualmente usados de velocidade ou frequência.

**Detecção de perda de controle local (parâmetro 49.05)**

O parâmetro seleciona como o inversor de frequência reage a uma interrupção de comunicação do painel de controle ou da ferramenta de PC.

**Supervisão de AI (parâmetros 12.03...12.04)**

Os parâmetros selecionam como o inversor de frequência reage quando um sinal de entrada analógico se move para fora dos limites mínimo e/ou máximo especificados para a entrada. Isso pode ser devido a fiação de I/O ou sensor quebrados.

---

### **Falha na ventoinha principal (parâmetro 31.35)**

O parâmetro seleciona como o inversor de frequência reage quando é detectado um problema de velocidade na ventoinha principal. Apenas para tamanhos de carcaça R6 ou maior.

### **Falha na ventoinha auxiliar (parâmetro 31.36)**

O parâmetro seleciona como o inversor de frequência reage quando é detectado um problema na ventoinha auxiliar.

#### Ajustes e diagnósticos

Parâmetros: [12.03 Função supervisão AI...12.04 Sel supervisão AI](#) (página 230), [31.01 Fonte evento ext 1...31.35 Função com falha na ventoinha principal](#) (página 326) [31.36 Função com falha na ventoinha auxiliar](#) (página 326) e [49.05 Ação perda comun](#) (página 396).

#### Eventos:

- [A981 Aviso externo 1](#) (página 508)...[A985 Aviso externo 5](#) (página 508), [9081 Falha externa 1](#) (página 522)...[9085 Falha externa 5](#) (página 523)
- [3381 Perda fase saída](#) (página 514)
- [3130 Perda fase entrada](#) (página 513)
- [B5A0 Evento STO](#) (página 509), [A5A0 Safe torque off](#) (página 501), [5091 Safe torque off](#) (página 515), [FA81 Tor seguro off 1](#) (página 523), [FA82 Tor seguro off 2](#), (página 523)
- [3181 Falha de cab ou terra](#) (página 513)
- [A780 Bloq motor](#) (página 504), [7121 Bloq motor](#) (página 519)
- [7310 Sobrevelocidade](#) (página 520), [73F0 Sobrefrequência](#) (página 521)
- [A7EE Perda de painel](#) (página 506), [7081 Perda do painel de controle](#) (página 519)
- [A8A0 Supervisão AI](#) (página 506), [80A0 Supervisão AI](#) (página 521)
- [73B0 Fal rampa emerg](#) (página 521)
- [A581 Ventilador](#) (página 501), [5080 Ventilador](#) (página 515)
- [A582 Ventilador auxiliar ausente](#) (página A582), [5081 Vent aux danif](#) (página 515).

### **Rearme de falhas automático**

O inversor de frequência pode rearmar automaticamente após falhas de sobrecorrente, sobretensão, subtensão e externas. O usuário também pode especificar uma falha que é rearmada automaticamente.

Por padrão, o rearme automático está desligado e deve ser ativado especificamente pelo usuário.

---



**AVISO!** Antes de ativar a função, certifique-se de que não possam ocorrer situações de risco. A função repõe o conversor automaticamente e continua a operação após uma falha.

---

### Ajustes e diagnósticos

#### **Menu - Ajustes iniciais - Funções avançadas - Falhas auto-rearme**

Parâmetros: [31.12 Seleção autorearme...](#)[31.16 Tempo de atraso](#) (página [320](#)).

Eventos: -

## **Diagnósticos**

### ■ **Supervisão de sinal**

É possível selecionar seis sinais para serem supervisionados por esta função. Sempre que um sinal supervisionado ultrapassa ou fica abaixo de limites predefinidos, um bit em [32.01 Estado supervisão](#) é ativado e um aviso ou falha é gerado.

O sinal supervisionado é filtrado de passa-baixo.

### Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: [32 Supervisão](#) (página [327](#)).

Parâmetro: [32.01 Estado supervisão](#) (página [327](#)).

Eventos: [A8B0 ABB Sup sin 1](#) (página [507](#))...[A8B5 ABB Sup sin 6](#) (página [507](#)),  
[80B0 Sup sinal 1](#) (página [522](#))...[80B5 Sinal sup 6](#) (página [522](#)).

### ■ **Calculadora de economia de energia**

Este recurso consiste nos seguintes recursos:

- Um otimizador de energia que ajusta o fluxo do motor de maneira que o desempenho total do sistema seja maximizado
- Um contador que monitora a energia usada e poupada pelo motor em kWh, moeda ou volume de emissão de CO<sub>2</sub>, e
- Um analisador de carga que mostra o perfil de carga do conversor (consulte a seção separada na página [190](#)).

Além disso, há contadores que mostram o consumo de energia em kWh da hora anterior e da atual, além do dia atual e do anterior.

A quantidade de energia que passou pelo inversor de frequência (em qualquer sentido) é contada e mostrada totalmente em GWh, MWh e kWh. A energia cumulativa também é exibida em kWh completo. Todos esses contadores podem ser zerados.

---

**Observação:** A precisão do cálculo de economia de energia depende diretamente da precisão da potência do motor de referência dada no parâmetro [45.19 Potência comparação](#).

### Ajustes e diagnósticos

#### **Menu - Eficiência energética**

Grupo de parâmetros: [45 Eficiência energética](#) (página [386](#)).

Parâmetros: [01.50 kWh hora atual...01.53 Dia kWh anterior](#) (página [205](#)), [01.55 Contador de GWh do inversor \(reiniciável\)...01.58 Energia cumulativa do inversor \(reiniciável\)](#) (página [205](#)).

Eventos: -

#### **■ Analisador de carga**

##### **Registro de valor de pico**

O usuário pode selecionar um sinal a ser monitorado pelo registro de valor de pico. O registro registra o valor de pico do sinal e a hora em que o pico ocorreu, a corrente do motor, a tensão CC e a velocidade do motor no momento do pico. Uma amostra do valor de pico é retirada a intervalos de 2 ms.

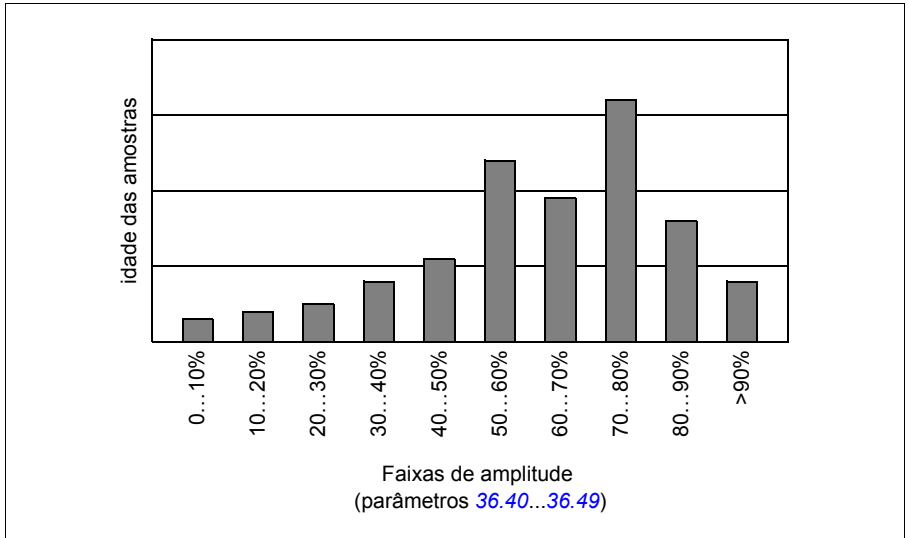
##### **Registros de amplitude**

O programa de controle tem dois registros de amplitude.

Para o registro de amplitude 2, o usuário pode selecionar um sinal para amostra a intervalos de 200 ms e especificar um valor que corresponda a 100%. As amostras coletadas são classificadas em 10 parâmetros somente leitura de acordo com a amplitude. Cada parâmetro representa uma faixa de amplitude com diferença de 10 pontos de idade, e exibe a idade das amostras coletadas que estão dentro daquela faixa.

---

Você pode visualizar isso graficamente com o painel de controle assistente ou com a ferramenta Drive Composer para PC.



O registro de amplitude 1 é fixado à corrente do motor e não pode ser resetado. Com o registro de amplitude 1, 100% corresponde à corrente de saída máxima do inversor de frequência ( $I_{m\acute{a}x}$ ), listada no *Manual de hardware* do inversor de frequência. A corrente medida é registrada continuamente. A distribuição das amostras é mostrada pelos parâmetros [36.20...36.29](#).

### Ajustes e diagnósticos

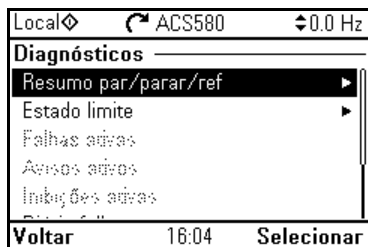
#### **Menu - Diagnóstico - Perfil carga**

Grupo de parâmetros: [36 Analisador de carga](#) (página [356](#)).

Eventos: -

## ■ Menu Diagnósticos

O menu **Diagnósticos** fornece informações rápidas sobre falhas ativas, avisos e inibições no inversor de frequência e como corrigir e rearmá-las. Ele também ajuda a encontrar os motivos pelos quais o inversor de frequência não está iniciando, parando ou funcionando na velocidade desejada.



- **Resumo partir/parar/referência:** Use esta visualização para descobrir de onde vem o controle se o inversor de frequência não está iniciando ou parando conforme o esperado, ou funciona a uma velocidade indesejada.
- **Estado limite:** Use esta visualização para descobrir quais limitações estão ativas se o inversor de frequência está funcionando a uma velocidade indesejada.
- **Falhas ativas:** Use esta visualização para ver as falhas ativas atualmente e como corrigir e rearmá-las.
- **Avisos ativos:** Use esta visualização para avisos ativos atualmente e como corrigi-los.
- **Inibições ativas:** Use essa visualização para ver as inibições ativas e como corrigi-las. Além disso, no menu **Relógio, região, visor**, é possível desativar as visualizações pop-up (ativadas por padrão) que mostram informações sobre inibições ao ser impedido de iniciar o conversor.
- **Log de falhas e eventos:** Mostra as falhas de listas e outros eventos.
- **Fieldbus:** Use esta visualização para descobrir informações sobre o estado, envio e recepção de dados do Fieldbus.
- **Perfil de carga:** Use esta visualização para ver as informações de status da distribuição de carga (ou seja, tempo de funcionamento do conversor gasto em cada nível de carga) e níveis de carga de pico.

### Ajustes e diagnósticos

#### Menu - Diagnóstico

**Menu - Ajustes primários - Relógio, região, display - Apresentar pop up inibição.**



## Diversos

### ■ Backup e restauração

É possível fazer backups dos ajustes manualmente no painel de controle assistente. O painel de controle assistente também mantém um backup automático. É possível restaurar um backup para outro inversor de frequência, ou um novo inversor de frequência para substituir um defeituoso. É possível fazer backups e restaurações no painel de controle ou com a ferramenta Drive Composer para PC.

#### Backup

##### Backup manual

Faça um backup quando necessário, por exemplo, após iniciar o inversor de frequência ou quando quiser copiar os ajustes para outro inversor de frequência.

Alterações de parâmetro vindas de interfaces Fieldbus são ignoradas a menos que você force a gravação de parâmetros com o parâmetro [96.07 Salvar parâmetro](#).




##### Backup automático

O painel de controle assistente tem um espaço dedicado para backup automático. Um backup automático é criado duas horas após a última alteração de parâmetro. Após concluir o backup, o painel de controle aguarda 24 horas para verificar se há alterações adicionais de parâmetros. Se houver, ele criará um novo backup para substituir o anterior duas horas após a última alteração.

Não é possível alterar o tempo de atraso nem desativar a função de backup automático.

Alterações de parâmetro vindas de interfaces Fieldbus são ignoradas a menos que você force a gravação de parâmetros com o parâmetro [96.07 Salvar parâmetro](#).

#### Restaurar

Os backups são exibidos no painel de controle. Os backups automáticos são marcados com o ícone  e os backups manuais com . Para restaurar um backup, selecione-o e pressione . Na tela seguinte, é possível ver o conteúdo dos backups e restaurar todos ou selecionar um subconjunto para restauração.

**Observação:** Para restaurar um backup, o conversor deve estar no controle Local.

---

**Observação:** Há um risco de remover permanentemente a entrada de menu **Código QR** se um backup de um inversor de frequência com firmware antigo ou firmware de painel de controle antigo for restaurado em um inversor de frequência com um novo firmware de outubro de 2014 ou posterior.



## Ajustes e diagnósticos

### Menu - Backups

Parâmetro: [96.07 Salvar parâmetro](#) (página 432).

Eventos: -

### ■ Conjuntos de parâmetros do usuário

O inversor de frequência tem quatro ajustes de parâmetros do usuário que podem ser guardados na memória permanente e recuperados por meio dos parâmetros do inversor de frequência. Também é possível usar entradas digitais para trocar entre conjuntos de parâmetros de usuário. Para alterar um conjunto de parâmetros de usuário, é necessário que o inversor de frequência esteja parado.

Um conjunto de parâmetros de usuário contém todos os valores editáveis nos grupos de parâmetros 10...99, exceto

- valores de I/O forçados, como os parâmetros [10.03 Seleção força DI](#) e [10.04 DI dados forçados](#)
- ajustes de módulo de extensão I/O (grupo 15)
- parâmetros de armazenamento de dados (grupo 47)
- ajustes comunicação de fieldbus (grupos 50...53 e 58)
- parâmetro [95.01 Tensão alimentação](#).

À medida que os ajustes do motor são incluídos nos ajustes de parâmetros do usuário, certifique-se de que os ajustes correspondam ao motor usado no aplicativo antes de recuperar um ajuste do utilizador. Em uma aplicação na qual são usados diversos motores com um inversor de frequência, o ID run deve ser realizado em cada motor e os resultados guardados em ajustes de utilizador diferentes. Em seguida, o ajuste adequado pode ser recuperado quando o motor é trocado.

Ajustes e diagnósticos**Menu - Ajustes iniciais - Funções avançadas - Ajustes de utilizador**

Parâmetros: [10.03 Seleção força DI...](#)[10.04 DI dados forçados](#) (página 221), [95.01 Tensão alimentação](#) (página 425) e [96.10 Estado def utiliz...](#)[96.13 Conj I/O utiliz sel in2](#) (página 434).

Evento: [64B2 Falha conj utiliz](#) (página 518).

### ■ Parâmetros de armazenamento de dados

Doze parâmetros (oito de 32 bits e quatro de 16 bits) estão reservados para o armazenamento de dados. Esses parâmetros não são conectados por padrão e podem ser usados para fins de vinculação, teste e comissionamento. É possível gravá-los e lê-los usando as seleções de fonte e destino de outros parâmetros.

Ajustes e diagnósticos

Grupo de parâmetros: [47 Armazenamento dados](#) (página 395).

Eventos: -

### ■ Cálculo de soma de controle de parâmetro

Duas somas de controle de parâmetro, A e B, podem ser calculadas com base em um conjunto de parâmetros para monitorar alterações à configuração do inversor de frequência. Os conjuntos são diferentes para as somas de controle A e B. Cada uma dessas somas de controle é comparada com a soma de controle de referência correspondente; no caso de uma incompatibilidade, um evento (evento puro, aviso ou falha) é gerado. A soma de controle calculada pode ser definida como a nova soma de controle de referência.

O conjunto de parâmetros para uma soma de controle A não inclui configurações de fieldbus.

Os parâmetros incluídos no cálculo da soma de controle A são parâmetros editáveis pelo usuário nos grupos de parâmetros 10, 11, 12, 13, 15, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 28, 30, 31, 32, 34, 35, 36, 37, 40, 41, 43, 45, 46, 70, 71, 72, 73, 74, 76, 80, 94, 95, 96, 97, 98, 99.

O conjunto de parâmetros para a soma de controle B não inclui

- configurações de fieldbus.
- configurações de dados do motor.
- configurações de dados de energia.

Os parâmetros incluídos no cálculo da soma de controle B são parâmetros editáveis pelo usuário nos grupos de parâmetros 10, 11, 12, 13, 15, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 28, 30, 31, 32, 34, 35, 36, 37, 40, 41, 43, 46, 70, 71, 72, 73, 74, 76, 80, 94, 95, 96, 97.

## Ajustes e diagnósticos

Parâmetros: [96.54 Ação soma controle...](#)[96.69 Actual checksumB](#) (página 436) e [96.71 Soma de controle aprovada A...](#)[96.72 Soma de controle aprovada B](#) (página 438).

Eventos: [B686 Disparidade soma de controlo](#) (página 498), [A686 Disparidade soma de controlo](#) (página 503) e [6200 Disparidade soma de controlo](#) (página 517).

### ■ Bloqueio de usuário

Para melhorar a segurança cibernética, a ABB recomenda muito que você defina uma password mestre para evitar, por exemplo, a alteração de valores de parâmetros e/ou o carregamento de firmware e outros arquivos.



**AVISO!** A ABB não será responsável por danos ou perdas causados pela falta de ativação do bloqueio de usuário usando uma nova password. Consulte [Termo de responsabilidade de segurança cibernética](#) (página 21).

---

- Para ativar o bloqueio do usuário pela primeira vez:
- Digite a password padrão, 10000000, em [96.02 Password](#). Isso tornará visíveis os parâmetros [96.100...](#)[96.102](#).
- Insira uma nova password em [96.100 Alterar a password de usuário](#). Use sempre oito dígitos; se estiver usando o Drive Composer, termine com Enter.
- Confirme a nova password em [96.101 Confirmar a password de usuário](#).



**AVISO!** Guarde a senha em um local seguro – o bloqueio do usuário não poderá ser aberto nem mesmo pela ABB se a senha for perdida.

---

- Em [96.102 Funcionalidade de bloqueio de usuário](#), defina as ações que deseja impedir (a ABB recomenda selecionar todas as ações, a menos que outra coisa seja exigida pela aplicação).
- Insira uma password inválida em [96.02 Password](#).
- Ative [96.08 Ganho placa controle](#) ou desligue e ligue o inversor de frequência.
- Verifique se os parâmetros [96.100...](#)[96.102](#) estão ocultos. Se não estiverem, digite outra password aleatória em [96.02](#).

Para reabrir o bloqueio, insira sua senha em [96.02 Password](#). Isso tornará os parâmetros [96.100...](#)[96.102](#) visíveis novamente.

## Ajustes e diagnósticos

Parâmetros: [96.02 Password](#) (página 431) e [96.100 Alterar a password de usuário...](#)[96.102 Funcionalidade de bloqueio de usuário](#) (página 438).

Eventos: [A6B0 O bloqueio de usuário está aberto](#) (página 504) e [A6B1 Nova senha de usuário não confirmada](#) (página 504).

---

## ■ Suporte a filtros senoidais

O programa de controle possui uma configuração que permite o uso de filtros senoidais da ABB (disponíveis separadamente). Com um filtro senoidal conectado à saída do inversor de frequência, o bit 1 de [95.15 Configurações especiais de HW](#) deve ser ligado. A configuração força o conversor a usar o modo de controle escalar do motor e limita as frequências de comutação e saída para

- evitar que o conversor opere nas frequências de ressonância do filtro e
- proteger o filtro contra superaquecimento.

Entre em contato com seu representante ABB local antes de conectar o filtro senoidal de outro fabricante.

### Ajustes e diagnósticos

Parâmetro: [95.15 Configurações especiais de HW](#) (página 425).

Eventos: -

---





# Parâmetros

---

## O que este capítulo contém

O capítulo descreve os parâmetros, incluindo sinais reais, do programa de controle. No fim do capítulo, na página [453](#), há uma lista separada dos parâmetros cujos valores padrão são diferentes, com ajustes de frequência de fornecimento entre 50 Hz e 60 Hz.

---

## Termos e abreviaturas

Termo	Definição
Def	(Na tabela seguinte, mostrado na mesma linha que o nome do parâmetro) O valor padrão de um <i>parâmetro</i> quando usado na macro Fábrica. Para obter informações sobre outros valores de parâmetros específicos de macros, consulte o capítulo <i>Macros de controle</i> (página 79).
FbEq16	(Na tabela seguinte, mostrado na mesma linha que a gama do parâmetro ou para cada seleção) Equivalente de Fieldbus de 16 bits: A escala entre o valor mostrado no painel de controle e o inteiro usado na comunicação quando um valor de 16 bits é selecionado para transmissão a um sistema externo. Um hífen (-) indica que o parâmetro não pode ser acessado no formato de 16 bits. As escalas de 32 bits correspondentes estão relacionadas no capítulo <i>Dados de parâmetros adicionais</i> (página 459).
Outro	O valor é retirado de outro parâmetro. A opção "Outro" exibe uma lista de parâmetros na qual o usuário pode especificar o parâmetro de fonte.
Outro [bit]	O valor é retirado de um bit específico em outro parâmetro. A opção "Outro" exibe uma lista de parâmetros na qual o usuário pode especificar o parâmetro de origem e o bit.
Parâmetro	Uma instrução operacional para o inversor de frequência que pode ser ajustada pelo usuário, ou um <i>Sinal real</i> .
p.u.	Por unidade
Sinal real	Tipo de <i>parâmetro</i> que é o resultado de uma medição ou cálculo efetuado pelo inversor de frequência ou contém informações de estado. A maioria dos sinais reais são somente leitura, mas é possível resetar alguns (especialmente sinais reais contrários).
[número do parâmetro]	Valor do parâmetro



## Resumo dos grupos de parâmetros

<b>Grupo</b>	<b>Conteúdo</b>	<b>Página</b>
<a href="#">01 Valores atuais</a>	Sinais básicos para monitorar o inversor de frequência.	203
<a href="#">03 Referências entrada</a>	Valores de referência recebidos de várias fontes.	207
<a href="#">04 Avisos e falhas</a>	Informações sobre os últimos avisos e falhas ocorridos.	207
<a href="#">05 Diagnósticos</a>	Vários contadores de tempo de execução e medições relacionados à manutenção do inversor de frequência.	209
<a href="#">06 Palav controle e estado</a>	Palavras de controle e estado do inversor de frequência.	212
<a href="#">07 Info sistema</a>	Informações sobre o hardware e o firmware do inversor de frequência.	218
<a href="#">10 DI, RO Standard</a>	Configuração das entradas digitais e das saídas de relé.	220
<a href="#">11 DIO, FI, FO Standard</a>	Configuração da entrada de frequência.	229
<a href="#">12 AI Standard</a>	Configuração das entradas analógicas padrão.	230
<a href="#">13 AO Standard</a>	Configuração das saídas analógicas padrão.	235
<a href="#">15 Módulo extensão I/O</a>	Configuração do módulo de extensão de I/O instalado no slot 2.	242
<a href="#">19 Modo de operação</a>	Seleção de fontes de locais de controle remoto e local, e dos modos de operação.	251
<a href="#">20 Partir/Parar/Sentido</a>	Seleção de Partir/Parar/Sentido e sinal funcionar/partida/jogging; seleção da fonte do sinal de ativação de referência positiva/negativa.	253
<a href="#">21 Modo partir/parar</a>	Modos de partida e parada; modo de parada de emergência e seleção de fonte de sinal; ajustes de magnetização CC.	263
<a href="#">22 Seleção ref velocidade</a>	Seleção de referência de velocidade; ajustes do potenciômetro do motor.	272
<a href="#">23 Referência rampa de velocidade</a>	Configurações de rampa de referência de velocidade (programação das taxas de aceleração e desaceleração do inversor de frequência).	282
<a href="#">24 Condicion ref velocidade</a>	Cálculo do erro de velocidade; configuração de controle da janela de erro de velocidade; passo de erro de velocidade.	287
<a href="#">25 Controle velocidade</a>	Configurações do controlador de velocidade.	288
<a href="#">26 Corrente ref torque</a>	Ajustes para a corrente de referência de torque.	293
<a href="#">28 Controle referência de freq</a>	Ajustes para a corrente de referência de frequência.	298
<a href="#">30 Limites</a>	Limites de operação do inversor de frequência.	309
<a href="#">31 Funções falha</a>	Configuração de eventos externos; seleção do comportamento do inversor de frequência em situações de falha.	318
<a href="#">32 Supervisão</a>	Configuração das funções de supervisão de sinal 1...6.	327
<a href="#">34 Funções temporizadas</a>	Configuração das funções temporizadas.	335
<a href="#">35 Proteção térmica do motor</a>	Ajustes de proteção térmica do motor, como configuração de medição de temperatura, definição de curva de carga e configuração de controle de ventilador do motor.	343
<a href="#">36 Analisador de carga</a>	Ajustes de valor de pico e registros de amplitude.	356
<a href="#">37 Curva de carga do utilizador</a>	Ajustes da curva de carga do utilizador.	359
<a href="#">40 Conj1 processo PID</a>	Valores de parâmetro para controle PID de processo.	363
<a href="#">41 Conj2 processo PID</a>	Um segundo conjunto de valores de parâmetro para controle PID de processo.	381
<a href="#">43 Chopper de frenagem</a>	Ajustes para o chopper de frenagem interno.	383

<b>Grupo</b>	<b>Conteúdo</b>	<b>Página</b>
<a href="#">44 Controle freio mecânico</a>	Configuração do controle de freio mecânico.	<a href="#">385</a>
<a href="#">45 Eficiência energética</a>	Ajustes para calculadoras de economia de energia, bem como registros de pico e de energia.	<a href="#">386</a>
<a href="#">46 Monitoramento/Config escalas</a>	Ajustes de supervisão de velocidade; filtragem de sinal atual; ajustes de escala geral.	<a href="#">391</a>
<a href="#">47 Armazenamento dados</a>	Parâmetros de armazenamento de dados que podem ser gravados e lidos usando outros ajustes de fonte e alvo de parâmetros.	<a href="#">395</a>
<a href="#">49 Porta comunicação via painel</a>	Ajustes de comunicação da porta do painel de controle no inversor de frequência.	<a href="#">396</a>
<a href="#">50 Adaptador Fieldbus (FBA)</a>	Configuração de comunicação Fieldbus.	<a href="#">398</a>
<a href="#">51 FBA A ajustes</a>	Configuração do adaptador de Fieldbus A.	<a href="#">403</a>
<a href="#">52 FBA A entrada de dados</a>	Seleção dos dados a serem transferidos do inversor de frequência para o controlador Fieldbus através do adaptador de Fieldbus A.	<a href="#">404</a>
<a href="#">53 FBA A saída de dados</a>	Seleção dos dados a serem transferidos do controlador Fieldbus para o inversor de frequência através do adaptador de Fieldbus A.	<a href="#">405</a>
<a href="#">58 Fieldbus integrado</a>	Configuração da interface de Fieldbus integrado (EFB).	<a href="#">405</a>
<a href="#">71 PID1 Externo</a>	Configuração do PID externo.	<a href="#">413</a>
<a href="#">76 Configuração PFC</a>	PFC (controle de bomba e ventilador) e parâmetros de configuração de comutação automática. Consulte também a seção <a href="#">Controle de bomba e ventilador (PFC)</a> na página <a href="#">144</a> .	<a href="#">416</a>
<a href="#">77 Manutenção e monitoramento do PFC</a>	PFC (controle de bomba e ventilador) e parâmetros de configuração de comutação automática. Consulte também a seção <a href="#">Controle de bomba e ventilador (PFC)</a> na página <a href="#">144</a> .	<a href="#">424</a>
<a href="#">95 Configuração HW</a>	Vários ajustes relacionados a hardware.	<a href="#">425</a>
<a href="#">96 Sistema</a>	Seleção de idioma; níveis de acesso; seleção de macro; guarda e restauração de parâmetros; reinicialização da unidade de controle; conjuntos de parâmetros do usuário; seleção de unidade; soma de controle de parâmetro; bloqueio do usuário.	<a href="#">429</a>
<a href="#">97 Controle motor</a>	Frequência de comutação; ganho de deslizamento; reserva de tensão; frenagem de fluxo; antidesbaste (injeção de sinal); compensação IR.	<a href="#">440</a>
<a href="#">98 Parâm do motor pelo usuário</a>	Valores do motor fornecidos pelo usuário que são usados no modelo de motor.	<a href="#">444</a>
<a href="#">99 Dados motor</a>	Ajustes de configuração do motor.	<a href="#">446</a>

## Listagem de parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
<b>01 Valores atuais</b>			
		Sinais básicos para monitorar o inversor de frequência. Todos os parâmetros neste grupo são somente leitura, a menos que especificado em contrário. <b>Observação:</b> Os valores destes sinais reais são filtrados com o tempo de filtro definido no grupo <a href="#">46 Monitoramento/Config escalas</a> . As listas de seleção de parâmetros em outros grupos significam o valor bruto do sinal real. Por exemplo, se uma seleção for "Frequência saída", ela não aponta para o valor do parâmetro <a href="#">01.06 Frequência de saída</a> , mas para o valor bruto.	
<a href="#">01.01</a>	<a href="#">Veloc motor usada</a>	Velocidade estimada do motor. Uma constante de tempo de filtro para este sinal pode ser definida pelo parâmetro <a href="#">46.11 Tempo filtro vel motor</a> .	-
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade estimada do motor.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>
<a href="#">01.02</a>	<a href="#">Veloc motor estimada</a>	Velocidade estimada do motor em rpm. Uma constante de tempo de filtro para este sinal pode ser definida pelo parâmetro <a href="#">46.11 Tempo filtro vel motor</a> .	-
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade estimada do motor.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>
<a href="#">01.03</a>	<a href="#">% da velocidade do motor</a>	Velocidade do motor em porcentagem da velocidade do motor síncrono.	-
	-1.000.00... 1.000.00%	Velocidade do motor.	10 = 1%
<a href="#">01.06</a>	<a href="#">Frequência de saída</a>	Frequência de saída estimada do inversor de frequência em Hz. Uma constante de tempo de filtro para este sinal pode ser definida pelo parâmetro <a href="#">46.12 Temp filit freq saída</a> .	-
	-500.00...500.00 Hz	Frequência de saída estimada.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>
<a href="#">01.07</a>	<a href="#">Corrente do motor</a>	Corrente medida do motor (absoluta) em A.	-
	0.00...30.000.00 A	Corrente do motor.	Consulte o par. <a href="#">46.05</a> 10 = 1A
<a href="#">01.08</a>	<a href="#">% da corrente nominal do motor</a>	Corrente do motor (corrente de saída do inversor de frequência) em porcentagem da corrente nominal do motor.	-
	0.0...1000.0%	Corrente do motor.	1 = 1%
<a href="#">01.09</a>	<a href="#">% da corrente nominal do inversor de frequência</a>	Corrente do motor (corrente de saída do inversor de frequência) em porcentagem da corrente nominal do inversor de frequência.	-
	0.0...1000.0%	Corrente do motor.	1 = 1%
<a href="#">01.10</a>	<a href="#">Torque motor</a>	Torque do motor em porcentagem do torque nominal do motor. Consulte também o parâmetro <a href="#">01.30 Esc torque nom</a> . Uma constante de tempo de filtro para este sinal pode ser definida pelo parâmetro <a href="#">46.13 Temp filit torq motor</a> .	-
	-1.600.0...1.600.0%	Torque motor.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.03</a>

204 *Parâmetros*

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
<i>01.11</i>	<i>Tensão CC</i>	Tensão medida no barramento CC.	-
	0.00...2.000.00 V	Tensão no barramento CC.	10 = 1 V
<i>01.13</i>	<i>Tensão saída</i>	Tensão calculada do motor em V CA.	-
	0...2.000 V	Tensão do motor.	1 = 1 V
<i>01.14</i>	<i>Potência saída</i>	Potência de saída do inversor de frequência. A unidade é selecionada pelo parâmetro <i>96.16 Seleção unidade</i> . Uma constante de tempo de filtro para este sinal pode ser definida pelo parâmetro <i>46.14 Tempo filtro potência</i> .	-
	-32768.00... 32767.00 kW	Potência de saída.	Consulte o parâmetro <i>46.04</i>
<i>01.15</i>	<i>% da potência de saída nominal do motor</i>	Potência de saída em porcentagem da potência nominal do motor.	-
	-300.00... 300.00%	Potência de saída.	10 = 1%
<i>01.17</i>	<i>Pot veio motor</i>	Potência mecânica estimada no eixo do motor.	-
	-32.768.00... 32.767.00 kW ou hp	Pot veio motor.	Consulte o parâmetro <i>46.04</i>
<i>01.18</i>	<i>Cont GWh inv</i>	Quantidade de energia que passou pelo inversor de frequência (em qualquer sentido) em gigawatts/hora completa. O valor mínimo é zero.	-
	0...65.535 GWh	Energia em GWh.	1 = 1 GWh
<i>01.19</i>	<i>Cont MWh inv</i>	Quantidade de energia que passou pelo inversor de frequência (em qualquer sentido) em megawatts/hora completa. Quando o contador é reiniciado, <i>01.18 Cont GWh inv</i> é incrementado. O valor mínimo é zero.	-
	0...1.000 MWh	Energia em MWh.	1 = 1 MWh
<i>01.20</i>	<i>Cont kWh inv</i>	Quantidade de energia que passou pelo inversor de frequência (em qualquer sentido) em kilowatts/hora completa. Quando o contador é reiniciado, <i>01.19 Cont MWh inv</i> é incrementado. O valor mínimo é zero.	-
	0...1.000 kWh	Energia em kWh.	10 = 1 kWh
<i>01.24</i>	<i>% do fluxo real</i>	Referência de fluxo usada em porcentagem do fluxo nominal do motor.	-
	0...200%	Referência de fluxo.	1 = 1%
<i>01.30</i>	<i>Esc torque nom</i>	Torque que corresponde a 100% do torque nominal do motor. A unidade é selecionada pelo parâmetro <i>96.16 Seleção unidade</i> . <b>Observação:</b> O valor é copiado do parâmetro <i>99.12 Torque nominal motor</i> , se for inserido. Caso contrário, o valor é calculado a partir outros dados do motor.	-
	0.000... 4000000.000 Nm ou lb/pés	Torque nominal.	1 = 100 unidades

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
01.50	<i>kWh hora atual</i>	Consumo de energia da hora atual. Essa é a energia dos últimos 60 minutos (não necessariamente contínuos) em que o inversor de frequência esteve em operação e não a energia de uma hora corrida. Se o inversor de frequência for desligado e ligado, após estar em funcionamento novamente, o valor do parâmetro será ajustado com o valor que tinha antes de ser desligado.	-
	0.00... 1.000.000.00 kWh	Energia.	1 = 1 kWh
01.51	<i>kWh hora anterior</i>	Consumo de energia da hora anterior. O valor <i>01.50 kWh hora atual</i> é armazenado aqui quando seus valores são acumulados por 60 minutos. Se o inversor de frequência for desligado e ligado, após estar em funcionamento novamente, o valor do parâmetro será ajustado com o valor que tinha antes de ser desligado.	-
	0.00... 1.000.000.00 kWh	Energia.	1 = 1 kWh
01.52	<i>Dia kWh atual</i>	Consumo de energia do dia atual. Essa é a energia das últimas 24 horas (não necessariamente contínuas) em que o inversor de frequência esteve em operação e não a energia de um dia corrido. Se o inversor de frequência for desligado e ligado, após estar em funcionamento novamente, o valor do parâmetro será ajustado com o valor que tinha antes de ser desligado.	-
	0.00... 1.000.000.00 kWh	Energia.	1 = 1 kWh
01.53	<i>Dia kWh anterior</i>	Consumo de energia do dia anterior. O valor <i>01.52 Dia kWh atual</i> é armazenado aqui quando seu valor é acumulado por 24 horas. Se o inversor de frequência for desligado e ligado, após estar em funcionamento novamente, o valor do parâmetro será ajustado com o valor que tinha antes de ser desligado.	-
	0.00... 1.000.000.00 kWh	Energia.	1 = 1 kWh
01.54	<i>Energia cumulativa do inversor</i>	Quantidade de energia que passou pelo inversor de frequência (em qualquer sentido) em kilowatts/hora completa. O valor mínimo é zero.	-
	-200000000.0... 200.000.000.0 kWh	Energia em kWh.	10 = 1 kWh
01.55	<i>Contador de GWh do inversor (reiniciável)</i>	Quantidade de energia que passou pelo inversor de frequência (em qualquer sentido) em gigawatts/hora completa. O valor mínimo é zero. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos. A restauração de qualquer dos parâmetros <i>01.55...01.58</i> redefine todos eles.	-
	0...65.535 GWh	Energia em GWh.	1 = 1 GWh
01.56	<i>Contador de MWh do inversor (reiniciável)</i>	Quantidade de energia que passou pelo inversor de frequência (em qualquer sentido) em megawatts/hora completa. Sempre que o contador é reiniciado, <i>01.55 Contador de GWh do inversor (reiniciável)</i> é incrementado. O valor mínimo é zero. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos. A restauração de qualquer dos parâmetros <i>01.55...01.58</i> redefine todos eles.	-
	0...1.000 MWh	Energia em MWh.	1 = 1 MWh

## 206 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
01.57	<i>Contador de kWh do inversor (reiniciável)</i>	Quantidade de energia que passou pelo inversor de frequência (em qualquer sentido) em kilowatts/hora completa. Sempre que o contador é reiniciado, <i>01.56 Contador de MWh do inversor (reiniciável)</i> é incrementado. O valor mínimo é zero. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos. A restauração de qualquer dos parâmetros <i>01.55...01.58</i> redefine todos eles.	-
	0...1.000 kWh	Energia em kWh.	10 = 1 kWh
01.58	<i>Energia cumulativa do inversor (reiniciável)</i>	Quantidade de energia que passou pelo inversor de frequência (em qualquer sentido) em kilowatts/hora completa. O valor mínimo é zero. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos. A restauração de qualquer dos parâmetros <i>01.55...01.58</i> redefine todos eles.	-
	-200000000.0... 200.000.000.0 kWh	Energia em kWh.	10 = 1 kWh
01.61	<i>Vel Abs motor usada</i>	Valor absoluto do parâmetro <i>01.01 Veloc motor usada</i> .	-
	0.00... 30000.00 rpm	Velocidade estimada do motor.	Consulte o parâmetro <i>46.01</i>
01.62	<i>% da velocidade absoluta do motor</i>	Valor absoluto do parâmetro <i>01.03 % da velocidade do motor</i> .	-
	0.00...1000.00%	Velocidade estimada do motor.	10 = 1%
01.63	<i>Freq saída Abs</i>	Valor absoluto do parâmetro <i>01.06 Frequência de saída</i> .	-
	0.00...500.00 Hz	Frequência de saída estimada.	Consulte o parâmetro <i>46.02</i>
01.64	<i>Torque motor abs</i>	Valor absoluto do parâmetro <i>01.10 Torque motor</i> .	-
	0.0...1600.0%	Torque motor.	Consulte o parâmetro <i>46.03</i>
01.65	<i>Pot saída Abs</i>	Valor absoluto do parâmetro <i>01.14 Potência saída</i> .	-
	0.00... 32767.00 kW	Potência de saída.	1 = 1 kW
01.66	<i>Abs pot said % da nom mot</i>	Valor absoluto do parâmetro <i>01.15 % da potência de saída nominal do motor</i> .	-
	0.00... 300.00%	Potência saída.	1 = 1%
01.67	<i>% potência de saída absoluta nominal do inversor de frequência</i>	Valor absoluto da % da potência de saída nominal do inversor de frequência.	-
	0.00... 300.00%	Potência saída.	1 = 1%
01.68	<i>Pot eixo motor Abs</i>	Valor absoluto do parâmetro <i>01.17 Pot veio motor</i> .	-
	0.00... 32.767.00 kW ou hp	Pot veio motor.	1 = 1 kW

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
<b>03 Referências entrada</b>		Valores de referência recebidos de várias fontes. Todos os parâmetros neste grupo são somente leitura, a menos que especificado em contrário.	
<b>03.01</b>	<b>Referência painel</b>	Referência 1 dada pelo painel de controle ou pela ferramenta para PC.	-
	-100.000.00... 100.000.00	Referência do painel de controle ou da ferramenta para PC.	1 = 10
<b>03.02</b>	<b>Ref painel remota</b>	Referência 2 dada pelo painel de controle ou pela ferramenta para PC.	-
	-100.000.00... 100.000.00	Referência do painel de controle ou da ferramenta para PC.	1 = 10
<b>03.05</b>	<b>FB A referência 1</b>	Referência 1 recebida pelo adaptador Fieldbus A. Consulte também o capítulo <i>Controle do Fieldbus por meio de um adaptador Fieldbus</i> (página 557).	-
	-100.000.00... 100.000.00	Referência 1 do adaptador Fieldbus A	1 = 10
<b>03.06</b>	<b>FB A referência 2</b>	Referência 2 recebida pelo adaptador Fieldbus A.	-
	-100.000.00... 100.000.00	Referência 2 do adaptador Fieldbus A.	1 = 10
<b>03.09</b>	<b>EFB referência 1</b>	Referência 1 escalada recebida pela interface de Fieldbus integrado.	1 = 10
	-30.000.00... 30.000.00	Referência 1 escalada recebida pela interface de Fieldbus integrado.	1 = 10
<b>03.10</b>	<b>EFB referência 2</b>	Referência 2 escalada recebida pela interface de Fieldbus integrado.	1 = 10
	-30.000.00... 30.000.00	Referência 2 escalada recebida pela interface de Fieldbus integrado.	1 = 10
<b>04 Avisos e falhas</b>		Informações sobre os últimos avisos e falhas ocorridos. Para obter explicações sobre avisos e falhas individuais, consulte o capítulo <i>Rastreamento de falha</i> . Todos os parâmetros neste grupo são somente leitura, a menos que especificado em contrário.	
<b>04.01</b>	<b>Disparo falha</b>	Código da 1ª falha ativa (a falha que causou o desarme atual).	-
	0000h...FFFFh	1ª falha ativa.	1 = 1
<b>04.02</b>	<b>Falha ativa 2</b>	Código da 2ª falha ativa.	-
	0000h...FFFFh	2ª falha ativa.	1 = 1
<b>04.03</b>	<b>Falha ativa 3</b>	Código da 3ª falha ativa.	-
	0000h...FFFFh	3ª falha ativa.	1 = 1
<b>04.06</b>	<b>Aviso ativo 1</b>	Código do 1º aviso ativo.	-
	0000h...FFFFh	1º aviso ativo.	1 = 1
<b>04.07</b>	<b>Aviso ativo 2</b>	Código do 2º aviso ativo.	-
	0000h...FFFFh	2º aviso ativo.	1 = 1
<b>04.08</b>	<b>Aviso ativo 3</b>	Código do 3º aviso ativo.	-
	0000h...FFFFh	3º aviso ativo.	1 = 1
<b>04.11</b>	<b>Última falha</b>	Código da 1ª falha armazenada (não ativa).	-
	0000h...FFFFh	1ª falha armazenada.	1 = 1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
04.12	<i>2ª última falha</i>	Código da 2ª falha armazenada (não ativa).	-
	0000h...FFFFh	2ª falha armazenada.	1 = 1
04.13	<i>3ª última falha</i>	Código da 3ª falha armazenada (não ativa).	-
	0000h...FFFFh	3ª falha armazenada.	1 = 1
04.16	<i>Último aviso</i>	Código do 1º aviso armazenado (não ativo).	-
	0000h...FFFFh	1º aviso armazenado.	1 = 1
04.17	<i>2º último aviso</i>	Código do 2º aviso armazenado (não ativo).	-
	0000h...FFFFh	2º aviso armazenado.	1 = 1
04.18	<i>3º último aviso</i>	Código do 3º aviso armazenado (não ativo).	-
	0000h...FFFFh	3º aviso armazenado.	1 = 1
04.40	<i>Palavra de evento 1</i>	Mostra a palavra de evento definida pelo usuário. Essa palavra coleta o status dos eventos (avisos, falhas ou eventos puros) selecionados pelos parâmetros <a href="#">04.41...04.71</a> . Esse parâmetro é somente leitura.	-

Bit	Nome	Descrição
0	Utiliz bit 0	1 = Evento selecionado pelo parâmetro <a href="#">04.41</a> está ativo
1	Utiliz bit 1	1 = Evento selecionado pelo parâmetro <a href="#">04.43</a> está ativo
...	...	...
15	Utiliz bit 15	1 = Evento selecionado pelo parâmetro <a href="#">04.71</a> está ativo

	0000h...FFFFh	Palavra de evento definida pelo usuário.	1 = 1
04.41	<i>Event word 1 bit 0 code</i>	Seleciona o código hexadecimal de um evento (aviso, falha ou evento puro) cujo status é mostrado como bit 0 de <a href="#">04.40 Palavra de evento 1</a> . Os códigos de evento estão relacionados no capítulo <a href="#">Rastreamento de falha</a> (página <a href="#">495</a> ).	0x2310h <a href="#">2310</a> (pág. <a href="#">512</a> )
	0000h...FFFFh	Código de evento.	1 = 1
04.43	<i>Event word 1 bit 1 code</i>	Seleciona o código hexadecimal de um evento (aviso, falha ou evento puro) cujo status é mostrado como bit 1 de <a href="#">04.40 Palavra de evento 1</a> . Os códigos de evento estão relacionados no capítulo <a href="#">Rastreamento de falha</a> (página <a href="#">495</a> ).	0x3210h <a href="#">3210</a> (pág. <a href="#">513</a> )
	0000h...FFFFh	Código de evento.	1 = 1
04.45	Event word 1 bit 2 code	...	0x4310h <a href="#">4310</a> (pág. <a href="#">514</a> )
04.47	Event word 1 bit 3 code	...	0x2340h <a href="#">2340</a> (pág. <a href="#">512</a> )
04.49	Event word 1 bit 4 code	...	0x0000h
04.51	Event word 1 bit 5 code	...	0x3220h <a href="#">3220</a> (pág. <a href="#">513</a> )
04.53	Event word 1 bit 6 code	...	0x80A0h <a href="#">80A0</a> (pág. <a href="#">521</a> )
04.55	Event word 1 bit 7 code	...	0x0000h



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
04.57	Event word 1 bit 8 code	...	0x7122h <i>7122</i> (pág. 519)
04.59	Event word 1 bit 9 code	...	0x7081h <i>7081</i> (pág. 519)
04.61	Event word 1 bit 10 code	...	0xFF61h <i>FF61</i> (pág. 523)
04.63	Event word 1 bit 11 code	...	0x7121h <i>7121</i> (pág. 519)
04.65	Event word 1 bit 12 code	...	0x4110h <i>4110</i> (pág. 513)
04.67	Event word 1 bit 13 code	...	0x9081h <i>9081</i> (pág. 522)
04.69	Event word 1 bit 14 code	...	0x9082h <i>9082</i> (pág. 522)
<i>04.71</i>	<i>Event word 1 bit 15 code</i>	Seleciona o código hexadecimal de um evento (aviso, falha ou evento puro) cujo status é mostrado como bit 15 de <i>04.40 Palavra de evento 1</i> . Os códigos de evento estão relacionados no capítulo <i>Rastreamento de falha</i> (página 495).	0x2330h <i>2330</i> (pág. 512)
	0000h...FFFFh	Código de evento.	1 = 1

<b>05 Diagnósticos</b>		Vários contadores de tempo de execução e medições relacionados à manutenção do inversor de frequência. Todos os parâmetros neste grupo são somente leitura, a menos que especificado em contrário.	
<i>05.01</i>	<i>Contador horário</i>	Contador horário. O contador funciona quando o inversor de frequência é alimentado.	-
	0...65535 dias	Contador horário.	1 = 1 dia
<i>05.02</i>	<i>Cont funcion</i>	Contador de funcionamento do motor em dias completos. O contador funciona quando o inversor modula.	-
	0...65535 dias	Contador de funcionamento do motor.	1 = 1 dia
<i>05.03</i>	<i>Execução de horas</i>	Parâmetro correspondente a <i>05.02 Cont funcion</i> em horas, ou seja, 24 * valor de <i>05.02</i> + fração de um dia.	-
	0.0... 429.496.729.5 h	Horas.	1 = 1 h
<i>05.04</i>	<i>Cont hor vent</i>	Tempo de operação do ventilador de refrigeração do inversor de frequência. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos.	-
	0...65535 dias	Contador de funcionamento do ventilador de refrigeração.	1 = 1 dia
<i>05.08</i>	<i>Temperatura do gabinete</i>	(Somente visível para inversores de frequência de gabinete ACS580-07). Temperatura da parte interna do gabinete. Ativação pelo bit 6 do parâmetro <i>95.21 Opções HW palavra 2</i> .	-
	40...120 °C ou °F	Temperatura da parte interna do gabinete em graus Celsius ou Fahrenheit.	1 = 1 unidade

## 210 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																				
05.10	<i>Temp placa controle</i>	Temperatura medida da unidade de controle.	-																																				
	-100...300 °C ou °F	Temperatura da unidade de controle em graus Celsius ou Fahrenheit.	1 = unidade																																				
05.11	<i>Temperatura reversor</i>	Temperatura estimada do inversor de frequência em porcentagem do limite de falha. O limite de falha varia de acordo com o tipo do inversor de frequência. 0.0% = 0 °C (32 °F) 100.0% = Limite de falha	-																																				
	-40.0...160.0%	Temperatura do inversor de frequência em porcentagem.	1 = 1%																																				
05.20	<i>Palavra diagnóstico 1</i>	Palavra diagnóstico 1. Para ver as causas possíveis e correções, consulte o capítulo <i>Rastreamento de falha</i> .	-																																				
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Qualquer aviso ou falha</td> <td>Sim = O inversor de frequência gerou um aviso ou desarmou em uma falha.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Qualquer aviso</td> <td>Sim = O inversor de frequência gerou um aviso.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Qualquer falha</td> <td>Sim = O inversor de frequência desarmou em uma falha.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Falha de sobrecorrente</td> <td>Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>2310 Sobrecorrente</i>.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Sobretensão CC</td> <td>Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>3210 Sobretensão lig CC</i>.</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Subtensão CC</td> <td>Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>3220 Subtensão lig CC</i>.</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Falha de sobreaquecimento do dispositivo</td> <td>Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>4310 Excesso temperat</i>.</td> </tr> <tr> <td>10...15</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Valor	0	Qualquer aviso ou falha	Sim = O inversor de frequência gerou um aviso ou desarmou em uma falha.	1	Qualquer aviso	Sim = O inversor de frequência gerou um aviso.	2	Qualquer falha	Sim = O inversor de frequência desarmou em uma falha.	3	Reservado		4	Falha de sobrecorrente	Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>2310 Sobrecorrente</i> .	5	Reservado		6	Sobretensão CC	Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>3210 Sobretensão lig CC</i> .	7	Subtensão CC	Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>3220 Subtensão lig CC</i> .	8	Reservado		9	Falha de sobreaquecimento do dispositivo	Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>4310 Excesso temperat</i> .	10...15	Reservado	
Bit	Nome	Valor																																					
0	Qualquer aviso ou falha	Sim = O inversor de frequência gerou um aviso ou desarmou em uma falha.																																					
1	Qualquer aviso	Sim = O inversor de frequência gerou um aviso.																																					
2	Qualquer falha	Sim = O inversor de frequência desarmou em uma falha.																																					
3	Reservado																																						
4	Falha de sobrecorrente	Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>2310 Sobrecorrente</i> .																																					
5	Reservado																																						
6	Sobretensão CC	Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>3210 Sobretensão lig CC</i> .																																					
7	Subtensão CC	Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>3220 Subtensão lig CC</i> .																																					
8	Reservado																																						
9	Falha de sobreaquecimento do dispositivo	Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>4310 Excesso temperat</i> .																																					
10...15	Reservado																																						
	0000h...FFFFh	Palavra diagnóstico 1.	1 = 1																																				
05.21	<i>Palavra diagnóstico 2</i>	Palavra diagnóstico 2. Para ver as causas possíveis e correções, consulte o capítulo <i>Rastreamento de falha</i> .	-																																				
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0...9</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Falha de sobreaquecimento do motor</td> <td>Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>4981 Temperatura externa 1</i> ou <i>4982 Temperatura segura do motor</i>.</td> </tr> <tr> <td>11...15</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Valor	0...9	Reservado		10	Falha de sobreaquecimento do motor	Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>4981 Temperatura externa 1</i> ou <i>4982 Temperatura segura do motor</i> .	11...15	Reservado																									
Bit	Nome	Valor																																					
0...9	Reservado																																						
10	Falha de sobreaquecimento do motor	Sim = O inversor de frequência desarmou na falha <i>4981 Temperatura externa 1</i> ou <i>4982 Temperatura segura do motor</i> .																																					
11...15	Reservado																																						
	0000h...FFFFh	Palavra diagnóstico 2.	1 = 1																																				



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																		
<b>06</b>	<b>Palav controle e estado</b>	Palavras de controle e estado do inversor de frequência.																																			
06.01	<i>Palav ctrl principal</i>	<p>Mostra os sinais de controle recebidos das fontes selecionadas (como entradas digitais, as interfaces de Fieldbus e o programa de aplicação).</p> <p>A palavra de controle principal do inversor de frequência.</p> <p>Para obter as descrições de bit, consulte a página 563. A palavra de estado relacionada e o diagrama de estados podem ser encontrados nas páginas 565 e 566 respectivamente.</p> <p><b>Observação:</b> Ao usar o controle de Fieldbus, esse valor de parâmetro não é igual ao valor da palavra de controle que o inversor de frequência recebe do PLC. Para obter o valor exato, consulte o parâmetro 50.12 <i>FBA A modo depurar</i>. Esse parâmetro é somente leitura.</p> <table border="1" data-bbox="341 555 656 1010"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td><i>Controle Off1</i></td></tr> <tr><td>1</td><td><i>Controle Off2</i></td></tr> <tr><td>2</td><td><i>Controle Off3</i></td></tr> <tr><td>3</td><td><i>Funcionar</i></td></tr> <tr><td>4</td><td><i>Saida rampa zero</i></td></tr> <tr><td>5</td><td><i>Paragem rampa</i></td></tr> <tr><td>6</td><td><i>Rampa em zero</i></td></tr> <tr><td>7</td><td><i>Reseta</i></td></tr> <tr><td>8</td><td><i>Implusão 1</i></td></tr> <tr><td>9</td><td><i>Implusão 2</i></td></tr> <tr><td>10</td><td><i>Cmd remoto</i></td></tr> <tr><td>11</td><td><i>Ctrl loc ext</i></td></tr> <tr><td>12</td><td><i>Utiliz bit 0</i></td></tr> <tr><td>13</td><td><i>Utiliz bit 1</i></td></tr> <tr><td>14</td><td><i>Utiliz bit 2</i></td></tr> <tr><td>15</td><td><i>Utiliz bit 3</i></td></tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	0	<i>Controle Off1</i>	1	<i>Controle Off2</i>	2	<i>Controle Off3</i>	3	<i>Funcionar</i>	4	<i>Saida rampa zero</i>	5	<i>Paragem rampa</i>	6	<i>Rampa em zero</i>	7	<i>Reseta</i>	8	<i>Implusão 1</i>	9	<i>Implusão 2</i>	10	<i>Cmd remoto</i>	11	<i>Ctrl loc ext</i>	12	<i>Utiliz bit 0</i>	13	<i>Utiliz bit 1</i>	14	<i>Utiliz bit 2</i>	15	<i>Utiliz bit 3</i>	-
Bit	Nome																																				
0	<i>Controle Off1</i>																																				
1	<i>Controle Off2</i>																																				
2	<i>Controle Off3</i>																																				
3	<i>Funcionar</i>																																				
4	<i>Saida rampa zero</i>																																				
5	<i>Paragem rampa</i>																																				
6	<i>Rampa em zero</i>																																				
7	<i>Reseta</i>																																				
8	<i>Implusão 1</i>																																				
9	<i>Implusão 2</i>																																				
10	<i>Cmd remoto</i>																																				
11	<i>Ctrl loc ext</i>																																				
12	<i>Utiliz bit 0</i>																																				
13	<i>Utiliz bit 1</i>																																				
14	<i>Utiliz bit 2</i>																																				
15	<i>Utiliz bit 3</i>																																				
	0000h...FFFFh	Palavra de controle principal.	1 = 1																																		

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																		
06.11	<i>Palav estado principal</i>	<p>Palavra de estado principal do inversor de frequência.</p> <p>Para obter as descrições de bit, consulte a página 565. A palavra de controle relacionada e o diagrama de estado podem ser encontrados nas páginas 563 e 566 respectivamente.</p> <p><b>Observação:</b> Ao usar o controle de Fieldbus, esse valor de parâmetro não é igual ao valor da palavra de estado que o inversor de frequência envia ao PLC. Para obter o valor exato, consulte o parâmetro <i>50.12 FBA A modo depurar</i>. Esse parâmetro é somente leitura.</p>	-																																		
<table border="1"> <thead> <tr> <th data-bbox="393 416 468 440">Bit</th> <th data-bbox="471 416 710 440">Nome</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td data-bbox="393 445 468 469">0</td><td data-bbox="471 445 710 469"><i>Pronto para LIGAR</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 474 468 497">1</td><td data-bbox="471 474 710 497"><i>Pronto func</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 502 468 526">2</td><td data-bbox="471 502 710 526"><i>Ref pronto</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 531 468 555">3</td><td data-bbox="471 531 710 555"><i>Disparo</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 560 468 584">4</td><td data-bbox="471 560 710 584"><i>Off 2 inativo</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 588 468 612">5</td><td data-bbox="471 588 710 612"><i>Off 3 inativo</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 617 468 641">6</td><td data-bbox="471 617 710 641"><i>Ligação inibida</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 646 468 670">7</td><td data-bbox="471 646 710 670"><i>Aviso</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 675 468 699">8</td><td data-bbox="471 675 710 699"><i>No pto ajuste</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 703 468 727">9</td><td data-bbox="471 703 710 727"><i>Remoto</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 732 468 756">10</td><td data-bbox="471 732 710 756"><i>Acima limite</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 761 468 785">11</td><td data-bbox="471 761 710 785"><i>Utilz bit 0</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 790 468 813">12</td><td data-bbox="471 790 710 813"><i>Utilz bit 1</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 818 468 842">13</td><td data-bbox="471 818 710 842"><i>Utilz bit 2</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 847 468 871">14</td><td data-bbox="471 847 710 871"><i>Utilz bit 3</i></td></tr> <tr><td data-bbox="393 876 468 900">15</td><td data-bbox="471 876 710 900"><i>Reservado</i></td></tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	0	<i>Pronto para LIGAR</i>	1	<i>Pronto func</i>	2	<i>Ref pronto</i>	3	<i>Disparo</i>	4	<i>Off 2 inativo</i>	5	<i>Off 3 inativo</i>	6	<i>Ligação inibida</i>	7	<i>Aviso</i>	8	<i>No pto ajuste</i>	9	<i>Remoto</i>	10	<i>Acima limite</i>	11	<i>Utilz bit 0</i>	12	<i>Utilz bit 1</i>	13	<i>Utilz bit 2</i>	14	<i>Utilz bit 3</i>	15	<i>Reservado</i>
Bit	Nome																																				
0	<i>Pronto para LIGAR</i>																																				
1	<i>Pronto func</i>																																				
2	<i>Ref pronto</i>																																				
3	<i>Disparo</i>																																				
4	<i>Off 2 inativo</i>																																				
5	<i>Off 3 inativo</i>																																				
6	<i>Ligação inibida</i>																																				
7	<i>Aviso</i>																																				
8	<i>No pto ajuste</i>																																				
9	<i>Remoto</i>																																				
10	<i>Acima limite</i>																																				
11	<i>Utilz bit 0</i>																																				
12	<i>Utilz bit 1</i>																																				
13	<i>Utilz bit 2</i>																																				
14	<i>Utilz bit 3</i>																																				
15	<i>Reservado</i>																																				
0000h...FFFFh	Palavra de estado principal.	1 = 1																																			

## 214 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																																			
06.16	Palv estado conv 1	Palavra de estado do inversor de frequência 1. Este parâmetro é somente leitura.	-																																																			
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Ativado</td> <td>1 = Os sinais permissão func (consulte o parâmetro 20.12) e ativar partida (20.19) estão presentes. <b>Observação:</b> Este bit não é afetado pela presença de uma falha.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Inibido</td> <td>1 = Arranque inibido. Para iniciar o inversor de frequência, é necessário remover o sinal de inibição (consulte o parâmetro 06.18) e passar pelo ciclo do sinal de partida.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>DC carreg</td> <td>1 = O circuito CC foi carregado</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Pronto p/ partir</td> <td>1= O inversor de frequência está pronto para receber o comando de partida</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>A seguir refer</td> <td>1 = O inversor de frequência está pronto para seguir a referência dada</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Iniciado</td> <td>1 = O inversor de frequência foi iniciado</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>A modular</td> <td>1 = O inversor de frequência está modulando (o estágio de saída está sendo controlado)</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Limitando</td> <td>1 = Um limite operacional (velocidade, torque etc.) está ativo</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Controle local</td> <td>1 = O inversor de frequência está em controle local</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Controle rede</td> <td>1 = O inversor de frequência está em <i>controle rede</i> (consulte a página 18).</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Ext1 ativa</td> <td>1 = Local de controle EXT1 ativa</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Ext2 ativa</td> <td>1 = Local de controle EXT2 ativa</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Pedido de partida</td> <td>1 = Partida solicitada. 0 = Quando o sinal Ativar para rodar (consulte o parâm. 20.22) é 0 (o giro do motor está desativado).</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Em operação</td> <td>1 = O inversor de frequência está funcionando.</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	Ativado	1 = Os sinais permissão func (consulte o parâmetro 20.12) e ativar partida (20.19) estão presentes. <b>Observação:</b> Este bit não é afetado pela presença de uma falha.	1	Inibido	1 = Arranque inibido. Para iniciar o inversor de frequência, é necessário remover o sinal de inibição (consulte o parâmetro 06.18) e passar pelo ciclo do sinal de partida.	2	DC carreg	1 = O circuito CC foi carregado	3	Pronto p/ partir	1= O inversor de frequência está pronto para receber o comando de partida	4	A seguir refer	1 = O inversor de frequência está pronto para seguir a referência dada	5	Iniciado	1 = O inversor de frequência foi iniciado	6	A modular	1 = O inversor de frequência está modulando (o estágio de saída está sendo controlado)	7	Limitando	1 = Um limite operacional (velocidade, torque etc.) está ativo	8	Controle local	1 = O inversor de frequência está em controle local	9	Controle rede	1 = O inversor de frequência está em <i>controle rede</i> (consulte a página 18).	10	Ext1 ativa	1 = Local de controle EXT1 ativa	11	Ext2 ativa	1 = Local de controle EXT2 ativa	12	Reservado		13	Pedido de partida	1 = Partida solicitada. 0 = Quando o sinal Ativar para rodar (consulte o parâm. 20.22) é 0 (o giro do motor está desativado).	14	Em operação	1 = O inversor de frequência está funcionando.	15	Reservado	
Bit	Nome	Descrição																																																				
0	Ativado	1 = Os sinais permissão func (consulte o parâmetro 20.12) e ativar partida (20.19) estão presentes. <b>Observação:</b> Este bit não é afetado pela presença de uma falha.																																																				
1	Inibido	1 = Arranque inibido. Para iniciar o inversor de frequência, é necessário remover o sinal de inibição (consulte o parâmetro 06.18) e passar pelo ciclo do sinal de partida.																																																				
2	DC carreg	1 = O circuito CC foi carregado																																																				
3	Pronto p/ partir	1= O inversor de frequência está pronto para receber o comando de partida																																																				
4	A seguir refer	1 = O inversor de frequência está pronto para seguir a referência dada																																																				
5	Iniciado	1 = O inversor de frequência foi iniciado																																																				
6	A modular	1 = O inversor de frequência está modulando (o estágio de saída está sendo controlado)																																																				
7	Limitando	1 = Um limite operacional (velocidade, torque etc.) está ativo																																																				
8	Controle local	1 = O inversor de frequência está em controle local																																																				
9	Controle rede	1 = O inversor de frequência está em <i>controle rede</i> (consulte a página 18).																																																				
10	Ext1 ativa	1 = Local de controle EXT1 ativa																																																				
11	Ext2 ativa	1 = Local de controle EXT2 ativa																																																				
12	Reservado																																																					
13	Pedido de partida	1 = Partida solicitada. 0 = Quando o sinal Ativar para rodar (consulte o parâm. 20.22) é 0 (o giro do motor está desativado).																																																				
14	Em operação	1 = O inversor de frequência está funcionando.																																																				
15	Reservado																																																					
0000h...FFFFh		Palavra de estado do inversor de frequência 1.	1 = 1																																																			

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																													
06.17	Palv estado conv 2	Palv estado conv 2. Este parâmetro é somente leitura.	-																																													
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>ID run pronto</td> <td>1 = A volta identificação do motor (ID) foi concluída</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Magnetizado</td> <td>1 = O motor foi magnetizado</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Controle de torque</td> <td>1 = Modo de controle de torque ativo</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Controle de velocidade</td> <td>1 = Modo de controle de velocidade ativo</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Ref segur ativa</td> <td>1 = Uma referência "segura" é aplicada por funções como os parâmetros <a href="#">49.05</a> e <a href="#">50.02</a></td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Última veloc ativa</td> <td>1 = Uma referência de "última velocidade" é aplicada por funções como os parâmetros <a href="#">49.05</a> e <a href="#">50.02</a></td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Falha par emerg</td> <td>1 = Falha de parada de emergência (consulte os parâmetros <a href="#">31.32</a> e <a href="#">31.33</a>)</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Jogging ativo</td> <td>1 = O sinal ativar jogging está ligado</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Acima limite</td> <td>1 = A velocidade ou a frequência real é igual ou maior que o limite (definido pelos parâmetros <a href="#">46.31...46.32</a>). Válido nos dois sentidos de rotação.</td> </tr> <tr> <td>11...12</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Atraso partida ativo</td> <td>1 = Atraso de partida (par. <a href="#">21.22</a>) ativo.</td> </tr> <tr> <td>14...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	ID run pronto	1 = A volta identificação do motor (ID) foi concluída	1	Magnetizado	1 = O motor foi magnetizado	2	Controle de torque	1 = Modo de controle de torque ativo	3	Controle de velocidade	1 = Modo de controle de velocidade ativo	4	Reservado		5	Ref segur ativa	1 = Uma referência "segura" é aplicada por funções como os parâmetros <a href="#">49.05</a> e <a href="#">50.02</a>	6	Última veloc ativa	1 = Uma referência de "última velocidade" é aplicada por funções como os parâmetros <a href="#">49.05</a> e <a href="#">50.02</a>	7	Reservado		8	Falha par emerg	1 = Falha de parada de emergência (consulte os parâmetros <a href="#">31.32</a> e <a href="#">31.33</a> )	9	Jogging ativo	1 = O sinal ativar jogging está ligado	10	Acima limite	1 = A velocidade ou a frequência real é igual ou maior que o limite (definido pelos parâmetros <a href="#">46.31...46.32</a> ). Válido nos dois sentidos de rotação.	11...12	Reservado		13	Atraso partida ativo	1 = Atraso de partida (par. <a href="#">21.22</a> ) ativo.	14...15	Reservado	
Bit	Nome	Descrição																																														
0	ID run pronto	1 = A volta identificação do motor (ID) foi concluída																																														
1	Magnetizado	1 = O motor foi magnetizado																																														
2	Controle de torque	1 = Modo de controle de torque ativo																																														
3	Controle de velocidade	1 = Modo de controle de velocidade ativo																																														
4	Reservado																																															
5	Ref segur ativa	1 = Uma referência "segura" é aplicada por funções como os parâmetros <a href="#">49.05</a> e <a href="#">50.02</a>																																														
6	Última veloc ativa	1 = Uma referência de "última velocidade" é aplicada por funções como os parâmetros <a href="#">49.05</a> e <a href="#">50.02</a>																																														
7	Reservado																																															
8	Falha par emerg	1 = Falha de parada de emergência (consulte os parâmetros <a href="#">31.32</a> e <a href="#">31.33</a> )																																														
9	Jogging ativo	1 = O sinal ativar jogging está ligado																																														
10	Acima limite	1 = A velocidade ou a frequência real é igual ou maior que o limite (definido pelos parâmetros <a href="#">46.31...46.32</a> ). Válido nos dois sentidos de rotação.																																														
11...12	Reservado																																															
13	Atraso partida ativo	1 = Atraso de partida (par. <a href="#">21.22</a> ) ativo.																																														
14...15	Reservado																																															
0000h...FFFFh		Palv estado conv 2.	1 = 1																																													

## 216 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
06.18	<i>Palav est inib partida</i>	Palavra de estado de partida inibida. Esta palavra especifica a fonte do sinal de inibição que está impedindo a partida do inversor de frequência. As condições marcadas com um asterisco (*) exigem apenas que o comando de partida seja reiniciado. Em todas as outras instâncias, a condição de inibição deve ser removida primeiro. Consulte também o parâmetro <a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> , bit 1. Este parâmetro é somente leitura.	-

Bit	Nome	Descrição
0	Não pronto operar	1 = Tensão CC está ausente ou o inversor de frequência não foi parametrizado corretamente. Verifique os parâmetros nos grupos 95 e 99.
1	Alter local ctrl	* 1 = O local de controle mudou
2	Inib SSW	1 = O programa de controle está se mantendo no estado interdito
3	Rearme falha	* 1 = Uma falha foi rearmada
4	Perda hab partida	1 = Sinal ativar partida ausente
5	Perda ativ func	1 = Sinal de permissão de funcionamento ausente
6	Reservado	
7	STO	1 = Função de safe torque off ativa
8	Calib atual term	* 1 = A rotina atual de calibração foi concluída
9	ID run terminado	* 1 = ID run do motor foi concluído
10	Reservado	
11	Em Off1	1 = Sinal de parada de emergência (modo off1)
12	Em Off2	1 = Sinal de parada de emergência (modo off2)
13	Em Off3	1 = Sinal de parada de emergência (modo off3)
14	Inib rearme auto	1 = A função de auto-rearme está inibindo a operação
15	Jogging ativo	1 = O sinal ativar jogging está inibindo a operação

0000h...FFFFh	Palavra de estado de partida inibida.	1 = 1
---------------	---------------------------------------	-------

06.19	<i>Palv estado ctrl veloc</i>	Palavra de estado do controle de velocidade. Este parâmetro é somente leitura.	-
-------	-------------------------------	---	---

Bit	Nome	Descrição
0	Velocidade zero	1 = O inversor de frequência está em funcionamento abaixo do limite de velocidade zero (parâmetro <a href="#">21.06</a> ) por um tempo definido pelo parâmetro <a href="#">21.07 Atraso vel zero</a>
1	Frente	1 = O inversor de frequência está funcionando na direção para frente acima do limite de velocidade zero (par. <a href="#">21.06</a> )
2	Reverso	1 = O inversor de frequência está funcionando na direção inversa acima do limite de velocidade zero (par. <a href="#">21.06</a> )
3...6	Reservado	
7	Qq ped vel const	1 = Foi selecionada uma velocidade ou frequência constante; consulte o par. <a href="#">06.20</a> .
8...15	Reservado	

0000h...FFFFh	Palavra de estado do controle de velocidade.	1 = 1
---------------	--	-------



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																											
06.20	<i>Palv est veloc const</i>	Palavra estado de velocidade/frequência constante. Indica qual velocidade ou frequência está ativa (se houver). Consulte também o parâmetro <i>06.19 Palv estado ctrl veloc</i> , bit 7, e a seção <i>Velocidades/frequências constantes</i> (página 127). Esse parâmetro é somente leitura.	-																											
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Veloc constante 1</td> <td>1 = Velocidade ou frequência constante 1 selecionada</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Veloc constante 2</td> <td>1 = Velocidade ou frequência constante 2 selecionada</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Veloc constante 3</td> <td>1 = Velocidade ou frequência constante 3 selecionada</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Veloc constante 4</td> <td>1 = Velocidade ou frequência constante 4 selecionada</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Veloc constante 5</td> <td>1 = Velocidade ou frequência constante 5 selecionada</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Veloc constante 6</td> <td>1 = Velocidade ou frequência constante 6 selecionada</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Veloc constante 7</td> <td>1 = Velocidade ou frequência constante 7 selecionada</td> </tr> <tr> <td>7...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Descrição	0	Veloc constante 1	1 = Velocidade ou frequência constante 1 selecionada	1	Veloc constante 2	1 = Velocidade ou frequência constante 2 selecionada	2	Veloc constante 3	1 = Velocidade ou frequência constante 3 selecionada	3	Veloc constante 4	1 = Velocidade ou frequência constante 4 selecionada	4	Veloc constante 5	1 = Velocidade ou frequência constante 5 selecionada	5	Veloc constante 6	1 = Velocidade ou frequência constante 6 selecionada	6	Veloc constante 7	1 = Velocidade ou frequência constante 7 selecionada	7...15	Reservado		
Bit	Nome	Descrição																												
0	Veloc constante 1	1 = Velocidade ou frequência constante 1 selecionada																												
1	Veloc constante 2	1 = Velocidade ou frequência constante 2 selecionada																												
2	Veloc constante 3	1 = Velocidade ou frequência constante 3 selecionada																												
3	Veloc constante 4	1 = Velocidade ou frequência constante 4 selecionada																												
4	Veloc constante 5	1 = Velocidade ou frequência constante 5 selecionada																												
5	Veloc constante 6	1 = Velocidade ou frequência constante 6 selecionada																												
6	Veloc constante 7	1 = Velocidade ou frequência constante 7 selecionada																												
7...15	Reservado																													
	0000h...FFFFh	Palavra estado de velocidade/frequência constante.	1 = 1																											
06.21	<i>Palv estado 3 inv</i>	Palavra de estado 3 do inversor de frequência. Este parâmetro é somente leitura.	-																											
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Paragem CC ativa</td> <td>1 = A paragem CC está ativa</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Pós-magnet ativa</td> <td>1 = A pós-magnetização está ativa</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Pré-aq motor ativo</td> <td>1 = O pré-aquecimento do motor está ativo</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Part suav PM ativ</td> <td>1 = Part suav PM ativ</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Frenagem CC ativa</td> <td>1 = Frenagem está ativa</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Descrição	0	Paragem CC ativa	1 = A paragem CC está ativa	1	Pós-magnet ativa	1 = A pós-magnetização está ativa	2	Pré-aq motor ativo	1 = O pré-aquecimento do motor está ativo	3	Part suav PM ativ	1 = Part suav PM ativ	4	Reservado		5	Frenagem CC ativa	1 = Frenagem está ativa	6...15	Reservado					
Bit	Nome	Descrição																												
0	Paragem CC ativa	1 = A paragem CC está ativa																												
1	Pós-magnet ativa	1 = A pós-magnetização está ativa																												
2	Pré-aq motor ativo	1 = O pré-aquecimento do motor está ativo																												
3	Part suav PM ativ	1 = Part suav PM ativ																												
4	Reservado																													
5	Frenagem CC ativa	1 = Frenagem está ativa																												
6...15	Reservado																													
	0000h...FFFFh	Palavra de estado do inversor de frequência 1.	1 = 1																											
	0000h...FFFFh	Palavra de estado de partida inibida.	1 = 1																											
06.29	<i>Seleção MSW bit 10</i>	Seleciona uma fonte binária cujo estado é transmitido como bit 10 (Utiliz bit 0) de <i>06.11 Palav estado principal</i> .	<i>Acima do limite</i>																											
	FALSE	0.	0																											
	TRUE	1.	1																											
	Acima do limite	Bit 10 de <i>06.17 Palv estado conv 2</i> (consulte a página 215).	2																											
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-																											
06.30	<i>Seleção MSW bit 11</i>	Seleciona uma fonte binária cujo estado é transmitido como bit 11 (utiliz bit 0) de <i>06.11 Palav estado principal</i> .	<i>Ctrl loc ext</i>																											
	FALSE	0.	0																											
	TRUE	1.	1																											
	Ctrl loc ext	Bit 11 de <i>06.01 Palav ctrl principal</i> (consulte a página 213).	2																											
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-																											

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
06.31	<i>Seleção MSW bit 12</i>	Seleciona uma fonte binária cujo estado é transmitido como bit 12 (utiliz bit 1) de <i>06.11 Palav estado principal</i> .	<i>Perm Func Ext</i>
	FALSE	0.	0
	TRUE	1.	1
	Perm Func Ext	Estado do sinal de funcionamento externo ativo (consulte o parâmetro <i>20.12 Permissão Func 1</i> ).	2
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
06.32	<i>Seleção MSW bit 13</i>	Seleciona uma fonte binária cujo estado é transmitido como bit 13 (utiliz bit 2) de <i>06.11 Palav estado principal</i> .	<i>FALSE</i>
	FALSE	0.	0
	TRUE	1.	1
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
06.33	<i>Seleção MSW bit 14</i>	Seleciona uma fonte binária cujo estado é transmitido como bit 14 (utiliz bit 3) de <i>06.11 Palav estado principal</i> .	<i>FALSE</i>
	FALSE	0.	0
	TRUE	1.	1
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-

<b>07 Info sistema</b>		Informações sobre o hardware e o firmware do inversor de frequência. Todos os parâmetros neste grupo são somente leitura.	
07.03	<i>ID gama inversor de frequência</i>	Tipo de inversor de frequência. (ID de classificação entre colchetes.)	-
07.04	<i>Nome firmware</i>	Identificação do firmware.	-
07.05	<i>Versão firmware</i>	Número da versão do firmware.	-
07.06	<i>Nome pacot carreg</i>	Nome do pacote de carregamento do firmware.	-
07.07	<i>Vers pacot carreg</i>	Número da versão do pacote de carregamento do firmware.	-
07.10	<i>Conjunto de arquivo de idioma</i>	O conjunto de arquivos de idiomas (pacote de idiomas) em uso, consulte o parâmetro <i>96.01 Idioma</i> . O valor do conjunto de arquivos de idioma é gravado nesse parâmetro depois da primeira inicialização e está disponível nesse parâmetro mediante inicializações.	-
	Desconhecido	Nenhum conjunto de arquivo de idioma em uso.	0
	Global	Conjunto de arquivo de idioma global em uso.	1
	Europeu	Conjunto de arquivo de idioma europeu em uso.	2
	Asiático	Conjunto de arquivo de idioma asiático em uso.	3
07.11	<i>Utilização CPU</i>	Carga do microprocessador em porcentagem.	-
	0...100%	Carga do microprocessador.	1 = 1%
07.25	<i>Nome do pacote de personalização</i>	As cinco primeiras letras ASCII do nome do pacote de personalização. O nome completo está visível no menu <b>Info sistema</b> do menu <b>Principal</b> , no painel de controle ou na ferramenta Driver Composer para PC. _N/A_ = Nenhum.	-
07.26	<i>Versão do pacote de personalização</i>	Número da versão do pacote de personalização. Também visível no menu <b>Info sistema</b> do menu <b>Principal</b> , no painel de controle ou na ferramenta Drive Composer para PC do inversor de frequência.	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																													
07.30	<i>Status de programa adaptativo</i>	Mostra o estado do programa adaptativo. Consulte a seção <i>Programação adaptativa</i> (página 119).	-																																													
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Inicializado</td> <td>1 = Programa adaptativo inicializado</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Edição</td> <td>1 = O programa adaptativo está sendo editado</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Edição concluída</td> <td>1 = A edição do programa adaptativo foi concluída</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Em funcionamento</td> <td>1 = O programa adaptativo está em execução</td> </tr> <tr> <td>4...13</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Mudança de estado</td> <td>1 = Mudança de estado em andamento no mecanismo de programação adaptativa</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Em falha</td> <td>1 = Erro no programa adaptativo</td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	Inicializado	1 = Programa adaptativo inicializado	1	Edição	1 = O programa adaptativo está sendo editado	2	Edição concluída	1 = A edição do programa adaptativo foi concluída	3	Em funcionamento	1 = O programa adaptativo está em execução	4...13	Reservado		14	Mudança de estado	1 = Mudança de estado em andamento no mecanismo de programação adaptativa	15	Em falha	1 = Erro no programa adaptativo																					
Bit	Nome	Descrição																																														
0	Inicializado	1 = Programa adaptativo inicializado																																														
1	Edição	1 = O programa adaptativo está sendo editado																																														
2	Edição concluída	1 = A edição do programa adaptativo foi concluída																																														
3	Em funcionamento	1 = O programa adaptativo está em execução																																														
4...13	Reservado																																															
14	Mudança de estado	1 = Mudança de estado em andamento no mecanismo de programação adaptativa																																														
15	Em falha	1 = Erro no programa adaptativo																																														
0000h...FFFFh		Status de programa adaptativo.	1 = 1																																													
07.31	<i>Estado de sequência de AP</i>	Mostra o número de estado ativo da parte do programa de sequência do programa adaptativo (AP). Se a programação adaptativa não estiver em execução, ou se não contiver um programa de sequência, o parâmetro será zero.																																														
0...20			1 = 1																																													
07.35	<i>Configuração do inversor de frequência</i>	Executa a inicialização do hardware e mostra a configuração detectada do módulo opcional do inversor de frequência. Configuração "Plug and play" durante a inicialização de hardware, se o inversor de frequência não conseguir detectar nenhum módulo opcional, o valor será definido como 1, Unidade base. Para obter informações sobre ajuste automático de parâmetros ao detectar um módulo, consulte a seção <i>Configuração de inversor de frequência automático para controle de Fieldbus</i> na página 570.	0000h																																													
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Não inicializado</td> <td>1 = A configuração do inversor de frequência não foi inicializada.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Unidade base</td> <td>1 = O inversor de frequência não detectou nenhum módulo opcional, ou seja, há apenas a unidade base.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>FENA-21</td> <td>1 = Módulo adaptador Ethernet de duas portas FENA-21 incluído</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>FECA-01</td> <td>1 = Módulo adaptador FECA-01 EtherCAT incluído</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>FPBA-01</td> <td>1 = Módulo adaptador FPBA-01 PROFIBUS DP incluído</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>FCAN-01</td> <td>1 = Módulo adaptador FCAN-01 CANopen incluído</td> </tr> <tr> <td>7...9</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>FSCA-01</td> <td>1 = Módulo adaptador FSCA-01 Modbus/RTU incluído</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>FEIP-21</td> <td>1 = Módulo adaptador FEIP-21 Ethernet/IP de duas portas incluído</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>FMBT-21</td> <td>1 = Módulo do adaptador FMBT-21 Modbus/TCP de duas portas incluído</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>FPNO-21</td> <td>1 = Módulo do adaptador FPNO-21 PROFINET IO de duas portas incluído</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>FEPL-02</td> <td>1 = Módulo adaptador FEPL-02 Ethernet POWERLINK incluído</td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	Não inicializado	1 = A configuração do inversor de frequência não foi inicializada.	1	Unidade base	1 = O inversor de frequência não detectou nenhum módulo opcional, ou seja, há apenas a unidade base.	2	Reservado		3	FENA-21	1 = Módulo adaptador Ethernet de duas portas FENA-21 incluído	4	FECA-01	1 = Módulo adaptador FECA-01 EtherCAT incluído	5	FPBA-01	1 = Módulo adaptador FPBA-01 PROFIBUS DP incluído	6	FCAN-01	1 = Módulo adaptador FCAN-01 CANopen incluído	7...9	Reservado		10	FSCA-01	1 = Módulo adaptador FSCA-01 Modbus/RTU incluído	11	FEIP-21	1 = Módulo adaptador FEIP-21 Ethernet/IP de duas portas incluído	12	FMBT-21	1 = Módulo do adaptador FMBT-21 Modbus/TCP de duas portas incluído	13	Reservado		14	FPNO-21	1 = Módulo do adaptador FPNO-21 PROFINET IO de duas portas incluído	15	FEPL-02	1 = Módulo adaptador FEPL-02 Ethernet POWERLINK incluído
Bit	Nome	Descrição																																														
0	Não inicializado	1 = A configuração do inversor de frequência não foi inicializada.																																														
1	Unidade base	1 = O inversor de frequência não detectou nenhum módulo opcional, ou seja, há apenas a unidade base.																																														
2	Reservado																																															
3	FENA-21	1 = Módulo adaptador Ethernet de duas portas FENA-21 incluído																																														
4	FECA-01	1 = Módulo adaptador FECA-01 EtherCAT incluído																																														
5	FPBA-01	1 = Módulo adaptador FPBA-01 PROFIBUS DP incluído																																														
6	FCAN-01	1 = Módulo adaptador FCAN-01 CANopen incluído																																														
7...9	Reservado																																															
10	FSCA-01	1 = Módulo adaptador FSCA-01 Modbus/RTU incluído																																														
11	FEIP-21	1 = Módulo adaptador FEIP-21 Ethernet/IP de duas portas incluído																																														
12	FMBT-21	1 = Módulo do adaptador FMBT-21 Modbus/TCP de duas portas incluído																																														
13	Reservado																																															
14	FPNO-21	1 = Módulo do adaptador FPNO-21 PROFINET IO de duas portas incluído																																														
15	FEPL-02	1 = Módulo adaptador FEPL-02 Ethernet POWERLINK incluído																																														
000h...FFFFh		Configuração do inversor de frequência	1 = 1																																													

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
07.36	<i>Configuração do inversor de frequência 2</i>	Exibe a configuração do módulo detectado. Consulte o parâmetro <i>07.35 Configuração do inversor de frequência</i> .	0000h

Bit	Nome	Descrição
0	Reservado	
1	FDNA-01	1 = Módulo do adaptador FDNA-01 DeviceNet™ incluído
2	FCNA-01	1 = Módulo do adaptador FCNA-01 ControlNet™ incluído
3	CMOD-01	1 = Módulo do adaptador CMOD-01 incluído
4	CMOD-02	1 = Módulo do adaptador CMOD-02 incluído
5	CPTC-02	1 = Módulo do adaptador CPTC-02 incluído
6	CHDI-01	1 = Módulo do adaptador CHDI-01 incluído
7	FSPS-21	1 = Módulo do adaptador FSPS-21 incluído
8...15	Reservado	

0000h...FFFFh	Configuração do inversor de frequência	1 = 1
---------------	--	-------

10 DI, RO Standard	Configuração das entradas digitais e das saídas de relé.	
--------------------	--	--

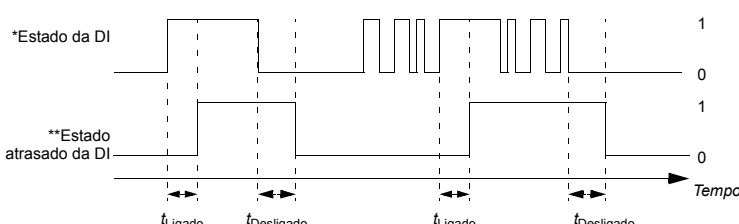
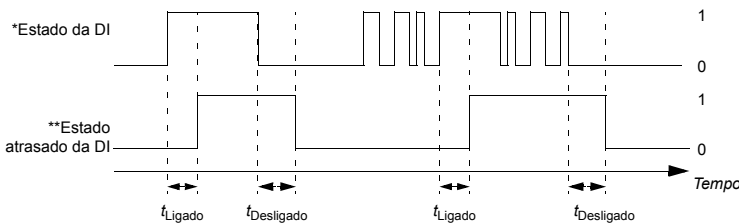
10.01	<i>Estado DI</i>	Exibe o estado elétrico das entradas digitais DI1...DI6. Os atrasos de ativação/desativação das entradas (se houver algum específico) são ignorados. Bits 0...5 refletem o estado de DI1...DI6. <b>Exemplo:</b> 0000000000010011b = DI5, DI2 e DI1 estão ligadas, DI3, DI4 e DI6 estão desligadas. Esse parâmetro é somente leitura.	-
-------	------------------	---	---

Bit	Nome	Descrição
0	DI1	1 = A entrada digital 1 está LIGADA.
1	DI2	1 = A entrada digital 2 está LIGADA.
2	DI3	1 = A entrada digital 3 está LIGADA.
3	DI4	1 = A entrada digital 4 está LIGADA.
4	DI5	1 = A entrada digital 5 está LIGADA.
5	DI6	1 = A entrada digital 6 está LIGADA.
6...15	Reservado	

0000h...FFFFh	Estado das entradas digitais.	1 = 1
---------------	-------------------------------	-------

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																								
10.02	<i>Estado atraso DI</i>	<p>Exibe o estado atrasado das entradas digitais DI1...DI6. Bits 0...5 refletem o estado de atraso de DI1...DI6.</p> <p><b>Exemplo:</b> 000000000010011b = DI5, DI2 e DI1 estão ligadas, DI3, DI4 e DI6 estão desligadas.</p> <p>Esta palavra é atualizada apenas após um atraso de ativação/desativação de 2 ms. Quando o valor de uma entrada digital muda, deve continuar igual em duas amostras consecutivas, ou seja, por 2 ms, para que o novo valor seja aceito.</p> <p>Este parâmetro é somente leitura.</p>	-																								
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>DI1</td> <td>1 = A entrada digital 1 está LIGADA.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>DI2</td> <td>1 = A entrada digital 2 está LIGADA.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>DI3</td> <td>1 = A entrada digital 3 está LIGADA.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>DI4</td> <td>1 = A entrada digital 4 está LIGADA.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>DI5</td> <td>1 = A entrada digital 5 está LIGADA.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DI6</td> <td>1 = A entrada digital 6 está LIGADA.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Descrição	0	DI1	1 = A entrada digital 1 está LIGADA.	1	DI2	1 = A entrada digital 2 está LIGADA.	2	DI3	1 = A entrada digital 3 está LIGADA.	3	DI4	1 = A entrada digital 4 está LIGADA.	4	DI5	1 = A entrada digital 5 está LIGADA.	5	DI6	1 = A entrada digital 6 está LIGADA.	6...15	Reservado		
Bit	Nome	Descrição																									
0	DI1	1 = A entrada digital 1 está LIGADA.																									
1	DI2	1 = A entrada digital 2 está LIGADA.																									
2	DI3	1 = A entrada digital 3 está LIGADA.																									
3	DI4	1 = A entrada digital 4 está LIGADA.																									
4	DI5	1 = A entrada digital 5 está LIGADA.																									
5	DI6	1 = A entrada digital 6 está LIGADA.																									
6...15	Reservado																										
	0000h...FFFFh	Status atrasado para entradas digitais.	1 = 1																								
10.03	<i>Seleção força DI</i>	<p>É possível ignorar os estados elétricos das entradas digitais, por exemplo, para fins de teste. Um bit no parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> é fornecido para cada entrada digital e seu valor é aplicado sempre que o bit correspondente nesse parâmetro for 1.</p> <p><b>Observação:</b> A reinicialização reseta as seleções de força (parâmetros <i>10.03</i> e <i>10.04</i>).</p>	0000 h																								
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>DI1</td> <td>1 = Forçar DI1 para valor do bit 0 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i>. (0 = Modo normal)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>DI2</td> <td>1 = Forçar DI2 para valor do bit 1 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i>. (0 = Modo normal)</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>DI3</td> <td>1 = Forçar DI3 para valor do bit 2 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i>. (0 = Modo normal)</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>DI4</td> <td>1 = Forçar DI4 para valor do bit 3 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i>. (0 = Modo normal)</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>DI5</td> <td>1 = Forçar DI5 para valor do bit 4 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i>. (0 = Modo normal)</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DI6</td> <td>1 = Forçar DI6 para valor do bit 5 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i>. (0 = Modo normal)</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Valor	0	DI1	1 = Forçar DI1 para valor do bit 0 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)	1	DI2	1 = Forçar DI2 para valor do bit 1 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)	2	DI3	1 = Forçar DI3 para valor do bit 2 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)	3	DI4	1 = Forçar DI4 para valor do bit 3 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)	4	DI5	1 = Forçar DI5 para valor do bit 4 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)	5	DI6	1 = Forçar DI6 para valor do bit 5 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)	6...15	Reservado		
Bit	Nome	Valor																									
0	DI1	1 = Forçar DI1 para valor do bit 0 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)																									
1	DI2	1 = Forçar DI2 para valor do bit 1 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)																									
2	DI3	1 = Forçar DI3 para valor do bit 2 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)																									
3	DI4	1 = Forçar DI4 para valor do bit 3 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)																									
4	DI5	1 = Forçar DI5 para valor do bit 4 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)																									
5	DI6	1 = Forçar DI6 para valor do bit 5 do parâmetro <i>10.04 DI dados forçados</i> . (0 = Modo normal)																									
6...15	Reservado																										
	0000h...FFFFh	Substituir seleção de entradas digitais.	1 = 1																								

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																								
10.04	DI dados forçados	Permite alterar o valor de dados de uma entrada digital forçada de 0 para 1. Só é possível forçar uma entrada já selecionada no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .	0000h																								
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>DI1</td> <td>Forçar o valor desse bit para D1, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a>.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>DI2</td> <td>Forçar o valor desse bit para D3, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a>.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>DI3</td> <td>Forçar o valor desse bit para D3, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a>.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>DI4</td> <td>Forçar o valor desse bit para D4, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a>.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>DI5</td> <td>Forçar o valor desse bit para D5, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a>.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DI6</td> <td>Forçar o valor desse bit para D6, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a>.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Valor	0	DI1	Forçar o valor desse bit para D1, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .	1	DI2	Forçar o valor desse bit para D3, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .	2	DI3	Forçar o valor desse bit para D3, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .	3	DI4	Forçar o valor desse bit para D4, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .	4	DI5	Forçar o valor desse bit para D5, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .	5	DI6	Forçar o valor desse bit para D6, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .	6...15	Reservado	
Bit	Nome	Valor																									
0	DI1	Forçar o valor desse bit para D1, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .																									
1	DI2	Forçar o valor desse bit para D3, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .																									
2	DI3	Forçar o valor desse bit para D3, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .																									
3	DI4	Forçar o valor desse bit para D4, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .																									
4	DI5	Forçar o valor desse bit para D5, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .																									
5	DI6	Forçar o valor desse bit para D6, se definido no parâmetro <a href="#">10.03 Seleção força DI</a> .																									
6...15	Reservado																										
	0000h...FFFFh	Valores forçados para entradas digitais.	1 = 1																								
10.05	Atraso DI1 ON	Define o atraso na ativação da entrada digital DI1.	0.00 s																								
<p><math>t_{Ligado} = 10.05</math> Atraso DI1 ON  <math>t_{Desligado} = 10.06</math> Atraso DI1 OFF  *Estado elétrico das entradas digitais. Indicado pelo <a href="#">10.01 Estado DI</a>.  **Indicado pelo <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a>.</p>																											
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de ativação para DI1.	10 = 1 s																								
10.06	Atraso DI1 OFF	Define o atraso na desativação da entrada digital DI1. Consulte o parâmetro <a href="#">10.05 Atraso DI1 ON</a> .	0.00 s																								
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de desativação para DI1.	10 = 1 s																								
10.07	Atraso DI2 ON	Define o atraso na ativação da entrada digital DI2.	0.00 s																								
<p><math>t_{Ligado} = 10.07</math> Atraso DI2 ON  <math>t_{Desligado} = 10.08</math> Atraso DI2 OFF  *Estado elétrico das entradas digitais. Indicado pelo <a href="#">10.01 Estado DI</a>.  **Indicado pelo <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a>.</p>																											
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de ativação para DI2.	10 = 1 s																								

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
10.08	<b>Atraso DI2 OFF</b>	Define o atraso na desativação da entrada digital DI2. Consulte o parâmetro <a href="#">10.07 Atraso DI2 ON</a> .	0.00 s
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de desativação para DI2.	10 = 1 s
10.09	<b>Atraso DI3 ON</b>	Define o atraso na ativação da entrada digital DI3.	0.00 s
 <p> <math>t_{Ligado} = 10.09</math> Atraso DI3 ON  <math>t_{Desligado} = 10.10</math> Atraso DI3 OFF  *Estado elétrico das entradas digitais. Indicado pelo <a href="#">10.01 Estado DI</a>.  **Indicado pelo <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a>. </p>			
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de ativação para DI3.	10 = 1 s
10.10	<b>Atraso DI3 OFF</b>	Define o atraso na desativação da entrada digital DI3. Consulte o parâmetro <a href="#">10.09 Atraso DI3 ON</a> .	0.00 s
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de desativação para DI3.	10 = 1 s
10.11	<b>Atraso DI4 ON</b>	Define o atraso na ativação da entrada digital DI4.	0.00 s
 <p> <math>t_{Ligado} = 10.11</math> Atraso DI4 ON  <math>t_{Desligado} = 10.12</math> Atraso DI4 OFF  *Estado elétrico das entradas digitais. Indicado pelo <a href="#">10.01 Estado DI</a>.  **Indicado pelo <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a>. </p>			
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de ativação para DI4.	10 = 1 s
10.12	<b>Atraso DI4 OFF</b>	Define o atraso na desativação da entrada digital DI4. Consulte o parâmetro <a href="#">10.11 Atraso DI4 ON</a> .	0.00 s
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de desativação para DI4.	10 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16															
10.13	<b>Atraso DI5 ON</b>	Define o atraso na ativação da entrada digital DI5.	0.00 s															
<p>*Estado da DI</p> <p>**Estado atrasado da DI</p> <p>Tempo</p> <p><math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math>   <math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math></p> <p><math>t_{Ligado} = 10.13</math> <b>Atraso DI5 ON</b>  <math>t_{Desligado} = 10.14</math> <b>Atraso DI5 OFF</b>                      *Estado elétrico das entradas digitais. Indicado pelo 10.01 Estado DI.                      **Indicado pelo 10.02 Estado atraso DI.</p>																		
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de ativação para DI5.	10 = 1 s															
10.14	<b>Atraso DI5 OFF</b>	Define o atraso na desativação da entrada digital DI5. Consulte o parâmetro 10.13 <b>Atraso DI5 ON</b> .	0.00 s															
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de desativação para DI5.	10 = 1 s															
10.15	<b>Atraso DI6 ON</b>	Define o atraso na ativação da entrada digital DI6.	0.00 s															
<p>*Estado da DI</p> <p>**Estado atrasado da DI</p> <p>Tempo</p> <p><math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math>   <math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math></p> <p><math>t_{Ligado} = 10.15</math> <b>Atraso DI6 ON</b>  <math>t_{Desligado} = 10.16</math> <b>Atraso DI6 OFF</b>                      *Estado elétrico das entradas digitais. Indicado pelo 10.01 Estado DI.                      **Indicado pelo 10.02 Estado atraso DI.</p>																		
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de ativação para DI6.	10 = 1 s															
10.16	<b>Atraso DI6 OFF</b>	Define o atraso na desativação da entrada digital DI6. Consulte o parâmetro 10.15 <b>Atraso DI6 ON</b> .	0.00 s															
	0.00 ... 3000.00 s	Atraso de desativação para DI6.	10 = 1 s															
10.21	<b>Estado RO</b>	Status das saídas de relé RO3...RO1.	-															
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO1</td> <td>1 = energizado, 0 = desenergizado.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO2</td> <td>1 = energizado, 0 = desenergizado</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>RO3</td> <td>1 = energizado, 0 = desenergizado</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Valor	0	RO1	1 = energizado, 0 = desenergizado.	1	RO2	1 = energizado, 0 = desenergizado	2	RO3	1 = energizado, 0 = desenergizado	3...15	Reservado	
Bit	Nome	Valor																
0	RO1	1 = energizado, 0 = desenergizado.																
1	RO2	1 = energizado, 0 = desenergizado																
2	RO3	1 = energizado, 0 = desenergizado																
3...15	Reservado																	
	0000h...FFFFh	Estado das saídas de relé.	1 = 1															



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16															
10.22	<i>Seleção força RO</i>	É possível substituir os sinais conectados às saídas de relé para, por exemplo, realizar testes. Um bit no parâmetro <a href="#">10.23 Dados RO forçado</a> é fornecido para cada saída de relé e seu valor é aplicado sempre que o bit correspondente nesse parâmetro for 1. <b>Observação:</b> A reinicialização reseta as seleções de força (parâmetros <a href="#">10.22</a> e <a href="#">10.23</a> ).	0000h															
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO1</td> <td>1 = Forçar RO1 para valor do bit 0 do parâmetro <a href="#">10.23 Dados RO forçado</a>. (0 = Modo normal)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO2</td> <td>1 = Forçar RO2 para valor do bit 1 do parâmetro <a href="#">10.23 Dados RO forçado</a>. (0 = Modo normal)</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>RO3</td> <td>1 = Forçar RO3 para valor do bit 2 do parâmetro <a href="#">10.23 Dados RO forçado</a>. (0 = Modo normal)</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Valor	0	RO1	1 = Forçar RO1 para valor do bit 0 do parâmetro <a href="#">10.23 Dados RO forçado</a> . (0 = Modo normal)	1	RO2	1 = Forçar RO2 para valor do bit 1 do parâmetro <a href="#">10.23 Dados RO forçado</a> . (0 = Modo normal)	2	RO3	1 = Forçar RO3 para valor do bit 2 do parâmetro <a href="#">10.23 Dados RO forçado</a> . (0 = Modo normal)	3...15	Reservado	
Bit	Nome	Valor																
0	RO1	1 = Forçar RO1 para valor do bit 0 do parâmetro <a href="#">10.23 Dados RO forçado</a> . (0 = Modo normal)																
1	RO2	1 = Forçar RO2 para valor do bit 1 do parâmetro <a href="#">10.23 Dados RO forçado</a> . (0 = Modo normal)																
2	RO3	1 = Forçar RO3 para valor do bit 2 do parâmetro <a href="#">10.23 Dados RO forçado</a> . (0 = Modo normal)																
3...15	Reservado																	
0000h...FFFFh		Substituir seleção de saídas de relé.	1 = 1															
10.23	<i>Dados RO forçado</i>	Contém os valores das saídas de relé utilizados no lugar dos sinais conectados, se selecionados no parâmetro <a href="#">10.22 Seleção força RO</a> . O bit 0 é o valor forçado de RO1.																
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO1</td> <td>Forçar o valor desse bit para RO1, se definido no parâmetro <a href="#">10.22 Seleção força RO</a>.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO2</td> <td>Forçar o valor desse bit para RO2, se definido no parâmetro <a href="#">10.22 Seleção força RO</a>.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>RO3</td> <td>Forçar o valor desse bit para RO3, se definido no parâmetro <a href="#">10.22 Seleção força RO</a>.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Valor	0	RO1	Forçar o valor desse bit para RO1, se definido no parâmetro <a href="#">10.22 Seleção força RO</a> .	1	RO2	Forçar o valor desse bit para RO2, se definido no parâmetro <a href="#">10.22 Seleção força RO</a> .	2	RO3	Forçar o valor desse bit para RO3, se definido no parâmetro <a href="#">10.22 Seleção força RO</a> .	3...15	Reservado	
Bit	Nome	Valor																
0	RO1	Forçar o valor desse bit para RO1, se definido no parâmetro <a href="#">10.22 Seleção força RO</a> .																
1	RO2	Forçar o valor desse bit para RO2, se definido no parâmetro <a href="#">10.22 Seleção força RO</a> .																
2	RO3	Forçar o valor desse bit para RO3, se definido no parâmetro <a href="#">10.22 Seleção força RO</a> .																
3...15	Reservado																	
0000h...FFFFh		Valores de RO forçados.	1 = 1															
10.24	<i>Fonte RO1</i>	Sel sinal conv para ligar à saída a relé RO1.	<i>Pronto func</i>															
Não energizado		A saída não está energizada.	0															
Energizado		A saída está energizada.	1															
Pronto func		Bit 1 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	2															
Ativado		Bit 0 de <a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> (consulte a página 214).	4															
Iniciado		Bit 5 de <a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> (consulte a página 214).	5															
Magnetizado		Bit 1 de <a href="#">06.17 Palv estado conv 2</a> (consulte a página 215).	6															
Em operação		Bit 6 de <a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> (consulte a página 214).	7															
Ref pronto		Bit 2 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	8															
No pto ajuste		Bit 8 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	9															
Inverso		Bit 2 de <a href="#">06.19 Palv estado ctrl veloc</a> (consulte a página 216).	10															
Velocidade zero		Bit 0 de <a href="#">06.19 Palv estado ctrl veloc</a> (consulte a página 216).	11															
Acima limite		Bit 10 de <a href="#">06.17 Palv estado conv 2</a> (consulte a página 215).	12															
Aviso		Bit 7 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	13															
Falha		Bit 3 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	14															

226 *Parâmetros*


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Falha (-1)	Bit 3 invertido de <i>06.11 Palav estado principal</i> (consulte a página 213).	15
	Falha/aviso	Bit 3 de <i>06.11 Palav estado principal</i> OU bit 7 de <i>06.11 Palav estado principal</i> (consulte a página 213).	16
	Sobrecorrente	Ocorreu a falha <i>2310 Sobrecorrente</i> .	17
	Sobretensão	Ocorreu a falha <i>3210 Sobretensão lig CC</i> .	18
	Temperatura do inversor de frequência	Ocorreu a falha <i>2381 Sobrecarga IGBT</i> ou <i>4110 Temp placa controle</i> ou <i>4210 Sobretemp IGBT</i> ou <i>4290 Refrigeração</i> ou <i>42F1 Temp IGBT</i> ou <i>4310 Excesso temperat</i> ou <i>4380 Dif exc temp</i> .	19
	Subtensão	Ocorreu a falha <i>3220 Subtensão lig CC</i> .	20
	Temperatura do motor	Ocorreu a falha <i>4981 Temperat externa 1</i> ou <i>4982 Temperat externa 2</i> .	21
	Comando frenagem	Bit 0 de <i>44.01 Est controle frenag</i> (consulte a página 385).	22
	Ext2 ativa	Bit 11 de <i>06.16 Palv estado conv 1</i> (consulte a página 214).	23
	Controle remoto	Bit 9 de <i>06.11 Palav estado principal</i> (consulte a página 213).	24
	Reservado		25...26
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	27
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	28
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	29
	Reservado		30...32
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	33
	Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	34
	Supervisão 3	Bit 2 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	35
	Reservado		36...38
	Atraso partida	Bit 13 de <i>06.17 Palv estado conv 2</i> (consulte a página 215).	39
	RO/DIO palav controle bit0	Bit 0 de <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> (consulte a página 228).	40
	RO/DIO palav controle bit1	Bit 1 de <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> (consulte a página 228).	41
	RO/DIO palav controle bit2	Bit 2 de <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> (consulte a página 228).	42
	Reservado		43...44
	PFC1	Bit 0 de <i>76.01 Estado PFC</i> (consulte a página 416).	45
	PFC2	Bit 1 de <i>76.01 Estado PFC</i> (consulte a página 416).	46
	PFC3	Bit 2 de <i>76.01 Estado PFC</i> (consulte a página 416).	47
	PFC4	Bit 3 de <i>76.01 Estado PFC</i> (consulte a página 416).	48
	PFC5	Bit 3 de <i>76.01 Estado PFC</i> (consulte a página 416).	49
	PFC6	Bit 3 de <i>76.01 Estado PFC</i> (consulte a página 416).	50
	Palavra de evento 1	Palavra de evento 1 = 1 se qualquer bit de <i>04.40 Palavra de evento 1</i> (consulte a página 208) for 1, ou seja, se qualquer aviso, falha ou evento puro que foi definido com os parâmetros <i>04.41...04.71</i> estiver ligado.	53
	Curva de carga do utilizador	Bit 3 (fora do limite de carga) de <i>37.01 Palav estado saída ULC</i> (consulte a página 359).	61


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	RO/DIO palav controle	Para <a href="#">10.24 Fonte RO1</a> : Bit 0 (RO1) de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página 228). Para <a href="#">10.27 Fonte RO2</a> : Bit 1 (RO2) de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página 228). Para <a href="#">10.30 Fonte RO3</a> : Bit 2 (RO3) de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página 228).	62
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página 200).	-
10.25	<a href="#">Atraso ON RO1</a>	Define atraso ativ para saída relé RO1.	0.0 s
		<p>Estado da fonte selecionada</p> <p>Estado RO</p> <p>Tempo</p> <p><math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math>   <math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math></p> <p><math>t_{Ligado} = 10.25</math> <a href="#">Atraso ON RO1</a>  <math>t_{Desligado} = 10.26</math> <a href="#">Atraso OFF RO1</a></p>	
	0.0 ... 3000.0 s	Atraso de ativação para RO1.	10 = 1 s
10.26	<a href="#">Atraso OFF RO1</a>	Define atraso desativ para saída a relé RO1. Consulte o parâmetro <a href="#">10.25 Atraso ON RO1</a> .	0.0 s
	0.0 ... 3.000.0 s	Atraso de desativação para RO1.	10 = 1 s
10.27	<a href="#">Fonte RO2</a>	Sel sinal conv para ligar à saída a relé RO2. Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">10.24 Fonte RO1</a> .	<i>Em operação</i>
10.28	<a href="#">Atraso ON RO2</a>	Define atraso ativ para saída a relé RO2.	0.0 s
		<p>Estado da fonte selecionada</p> <p>Estado RO</p> <p>Tempo</p> <p><math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math>   <math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math></p> <p><math>t_{Ligado} = 10.28</math> <a href="#">Atraso ON RO2</a>  <math>t_{Desligado} = 10.29</math> <a href="#">Atraso OFF RO2</a></p>	
	0.0 ... 3000.0 s	Atraso de ativação para RO2.	10 = 1 s
10.29	<a href="#">Atraso OFF RO2</a>	Define atraso desativ para saída a relé RO2. Consulte o parâmetro <a href="#">10.28 Atraso ON RO2</a> .	0.0 s
	0.0 ... 3.000.0 s	Atraso de desativação para RO2.	10 = 1 s
10.30	<a href="#">Fonte RO3</a>	Sel sinal conv para ligar à saída a relé RO3. Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">10.24 Fonte RO1</a> .	<i>Falha (-1)</i>

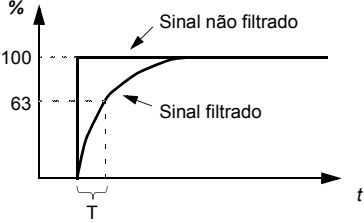
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																								
10.31	Atraso ON RO3	Define atraso ativ para saída a relé RO3.	0.0 s																								
<p>Estado da fonte selecionada</p> <p>Estado RO</p> <p>Tempo</p> <p><math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math>   <math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math></p> <p><math>t_{Ligado} = 10.31</math> Atraso ON RO3  <math>t_{Desligado} = 10.32</math> Atraso OFF RO3</p>																											
	0.0 ... 3000.0 s	Atraso de ativação para RO3.	10 = 1 s																								
10.32	Atraso OFF RO3	Define o atraso de desativação para a saída de relé RO3. Consulte o parâmetro 10.31 Atraso ON RO3.	0.0 s																								
	0.0 ... 3.000.0 s	Atraso de desativação para RO3.	10 = 1 s																								
10.99	RO/DIO palav controle	Parâmetro de armazenamento para controlar as saídas de relé, por exemplo, através da interface de Fieldbus integrada. Para controlar as saídas de relé (RO) do inversor de frequência, envie uma palavra de controle com as atribuições de bit mostradas abaixo como dados de I/O Modbus. Ajuste o parâmetro de seleção de destino para esses dados em específico (58.101...58.114) a RO/DIO palav controle. No parâmetro de seleção de fonte da saída desejada, selecione o bit apropriado para essa palavra.	0000h																								
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO1</td> <td rowspan="3">Bits de fonte para saídas de relé RO1...RO3. Consulte os parâmetros 10.24, 10.27 e 10.30.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO2</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>RO3</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>RO4</td> <td rowspan="2">Bits de fonte para saídas de relé RO4...RO5 com módulo de extensão CHDI-01 ou CMOD-01. Consulte os parâmetros 15.07 e 15.10.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>RO5</td> </tr> <tr> <td>5...7</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>DIO1</td> <td>Bit de fonte para saída digital DO1 com módulo de extensão CMOD-01. Consulte o parâmetro 15.23.</td> </tr> <tr> <td>9...15</td> <td colspan="2">Reservado</td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	RO1	Bits de fonte para saídas de relé RO1...RO3. Consulte os parâmetros 10.24, 10.27 e 10.30.	1	RO2	2	RO3	3	RO4	Bits de fonte para saídas de relé RO4...RO5 com módulo de extensão CHDI-01 ou CMOD-01. Consulte os parâmetros 15.07 e 15.10.	4	RO5	5...7	Reservado		8	DIO1	Bit de fonte para saída digital DO1 com módulo de extensão CMOD-01. Consulte o parâmetro 15.23.	9...15	Reservado	
Bit	Nome	Descrição																									
0	RO1	Bits de fonte para saídas de relé RO1...RO3. Consulte os parâmetros 10.24, 10.27 e 10.30.																									
1	RO2																										
2	RO3																										
3	RO4	Bits de fonte para saídas de relé RO4...RO5 com módulo de extensão CHDI-01 ou CMOD-01. Consulte os parâmetros 15.07 e 15.10.																									
4	RO5																										
5...7	Reservado																										
8	DIO1	Bit de fonte para saída digital DO1 com módulo de extensão CMOD-01. Consulte o parâmetro 15.23.																									
9...15	Reservado																										
	0000h...FFFFh	RO/DIO palav controle.	1 = 1																								
10.101	Contador toggle RO1	Exibe o número de vezes em que a saída de relé RO1 mudou de estado. Para reiniciar no painel de controle, mantenha Reiniciar pressionado por 3 segundos.	-																								
	0...4294967000	Contagem de alteração de estado.	1 = 1																								
10.102	Contador toggle RO2	Exibe o número de vezes em que a saída de relé RO2 mudou de estado. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos.	-																								
	0...4294967000	Contagem de alteração de estado.	1 = 1																								

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
10.103	<i>Contador toggle RO3</i>	Exibe o número de vezes em que a saída de relé RO3 mudou de estado. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos.	-
	0...4294967000	Contagem de alteração de estado.	1 = 1
<b>11 DIO, FI, FO Standard</b>		Configuração da entrada de frequência.	
11.21	<i>Configuração do DI5</i>	Seleciona como a entrada digital 5 é usada.	<i>Entrada digital</i>
	Entrada digital	DI5 é usada como uma entrada digital.	0
	Entrada de frequência	DI5 é usada como uma entrada de frequência.	1
11.38	<i>Ent freq valor atual 1</i>	Exibe o valor da entrada de frequência 1 (via DI5 quando usado como uma entrada de frequência) antes de escalar. Consulte o parâmetro <i>11.42 Ent freq 1 min</i> . Este parâmetro é apenas para leitura.	-
	0 ... 16.000 Hz	Valor não escalado da entrada de frequência 1.	1 = 1 Hz
11.39	<i>Ent freq 1 valor escal</i>	Exibe o valor da entrada de frequência 1 (via DI5 quando usado como uma entrada de frequência) após escalar. Consulte o parâmetro <i>11.42 Ent freq 1 min</i> . Este parâmetro é apenas para leitura.	-
	-32.768.000... 32.767.000	Valor escalado da entrada de frequência 1 (DI5).	1 = 1
11.42	<i>Ent freq 1 min</i>	Define o mínimo para a frequência chegando à entrada de frequência 1 (DI5 quando usado como uma entrada de frequência). O sinal de frequência de entrada ( <i>11.38 Ent freq valor atual 1</i> ) é escalado em um sinal interno ( <i>11.39 Ent freq 1 valor escal</i> ) pelos parâmetros <i>11.42...11.45</i> da seguinte forma:	0 Hz
		<p>Um gráfico com o eixo horizontal rotulado <math>f_{min} (11.38)</math> e o eixo vertical rotulado <math>11.39</math>. A curva começa em um valor constante de 11.44 no eixo vertical até o ponto 11.42 no eixo horizontal. A partir de 11.42, a curva sobe linearmente até o ponto 11.43 no eixo horizontal, onde atinge o valor 11.45 no eixo vertical. Para valores de frequência maiores que 11.43, a curva permanece constante em 11.45.</p>	
	0 ... 16.000 Hz	Frequência mínima da entrada de frequência 1 (DI5).	1 = 1 Hz
11.43	<i>Ent freq 1 max</i>	Define o máximo para a frequência chegando à entrada de frequência 1 (DI5 quando usado como uma entrada de frequência). Consulte o parâmetro <i>11.42 Ent freq 1 min</i> .	16.000 Hz
	0 ... 16.000 Hz	Frequência máxima da entrada de frequência 1 (DI5).	1 = 1 Hz

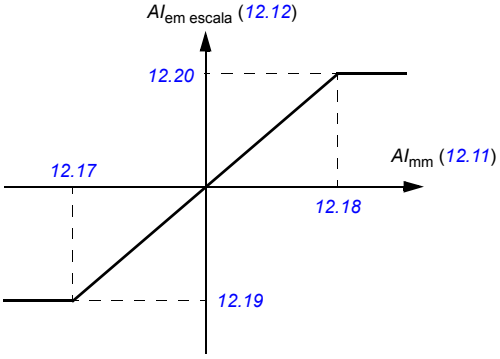
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
11.44	<i>Ent freq 1 escalada</i>	Define o valor necessário para corresponder internamente à frequência de entrada mínima definida pelo parâmetro <a href="#">11.42 Ent freq 1 min.</a> Consulte o diagrama no parâmetro <a href="#">11.42 Ent freq 1 min.</a>	0.000
	-32.768.000... 32.767.000	Valor que corresponde ao valor mínimo da entrada de frequência 1.	1 = 1
11.45	<i>Ent freq 1 escalada</i>	Define o valor necessário para corresponder internamente à frequência de entrada máxima definida pelo parâmetro <a href="#">11.43 Ent freq 1 max.</a> Consulte o diagrama no parâmetro <a href="#">11.42 Ent freq 1 min.</a>	1.500.000; 1.800.000 (95.20 b0)
	-32.768.000... 32.767.000	Valor que corresponde ao valor máximo da entrada de frequência 1.	1 = 1

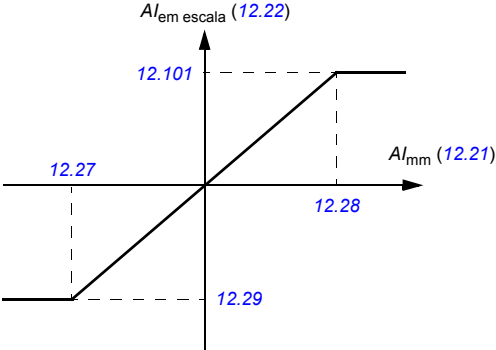
12 AI Standard		Configuração das entradas analógicas padrão.	
12.02	<i>Seleção força AI</i>	É possível ignorar as leituras reais das entradas analógicas para, por exemplo, realizar testes. Um parâmetro de valor forçado é fornecido para cada entrada analógica e seu valor é aplicado sempre que o bit correspondente neste parâmetro for 1. <b>Observação:</b> Tempos de filtro AI (parâmetros <a href="#">12.16 Tempo filtro AI1</a> e <a href="#">12.26 Tempo filtro AI2</a> ) não têm efeito em valores AI forçados (parâmetros <a href="#">12.13 Valor forçado AI1</a> e <a href="#">12.23 Valor forçado AI2</a> ). <b>Observação:</b> A reinicialização reseta as seleções de força (parâmetros <a href="#">12.02</a> e <a href="#">12.03</a> ).	0000h
<b>Bit</b>	<b>Nome</b>	<b>Valor</b>	
0	AI1	1 = Forçar AI1 para valor do parâmetro <a href="#">12.13 Valor forçado AI1</a> .	
1	AI2	1 = Forçar AI2 para valor do parâmetro <a href="#">12.23 Valor forçado AI2</a> .	
2...15	Reservado		
	0000h...FFFFh	Seletor de valores forçados para as entradas analógicas AI1 e AI2.	1 = 1
12.03	<i>Função supervisão AI</i>	Seleciona como o inversor de frequência reage quando um sinal de entrada analógica sai do limite mínimo e/ou máximo especificado para a entrada. A supervisão aplica uma margem de 0.5 V ou 1.0 mA para os limites. Por exemplo, se o limite máximo da entrada é de 7.000 V, a supervisão de limite máximo se ativa em 7.500 V. As entradas e os limites a serem observados são selecionados pelo parâmetro <a href="#">12.04 Sel supervisão AI</a> .	<i>Nenhuma ação</i>
	Nenhuma ação	Nenhuma ação realizada.	0
	Falha	O inversor de frequência desarma em <a href="#">80A0 Supervisão AI</a> .	1
	Aviso	O inversor de frequência gera um aviso <a href="#">8A00 Supervisão AI</a> .	2
	Última veloc	O inversor de frequência gera um alarme ( <a href="#">8A00 Supervisão AI</a> ) e congela a velocidade (ou a frequência) no nível em que o inversor de frequência estava operando. A velocidade/frequência é determinada com base na velocidade real usando filtragem de passa baixa de 850 ms.  <b>AVISO!</b> Certifique-se de que seja seguro continuar a operação no caso de uma interrupção de comunicação.	3

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																		
	Ref veloc seg	O inversor de frequência gera um aviso ( <i>A8A0 Supervisão AI</i> ) e ajusta a velocidade para a velocidade definida pelo parâmetro <i>22.41 Ref veloc seg</i> (ou <i>28.41 Ref freq segura</i> quando a referência de frequência estiver sendo usada).  <b>AVISO!</b> Certifique-se de que seja seguro continuar a operação no caso de uma interrupção de comunicação.	4																		
<i>12.04</i>	<i>Sel supervisão AI</i>	Especifica os limites de entrada analógica a serem supervisionados. Consulte o parâmetro <i>12.03 Função supervisão AI</i> .	0000h																		
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>AI1 &lt; MIN</td> <td>1 = Supervisão de limite mínimo de AI1 ativa.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>AI1 &gt; MAX</td> <td>1 = Supervisão de limite máximo de AI1 ativa.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>AI2 &lt; MIN</td> <td>1 = Supervisão de limite mínimo de AI2 ativa.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>AI2 &gt; MAX</td> <td>1 = Supervisão de limite máximo de AI2 ativa.</td> </tr> <tr> <td>4...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Descrição	0	AI1 < MIN	1 = Supervisão de limite mínimo de AI1 ativa.	1	AI1 > MAX	1 = Supervisão de limite máximo de AI1 ativa.	2	AI2 < MIN	1 = Supervisão de limite mínimo de AI2 ativa.	3	AI2 > MAX	1 = Supervisão de limite máximo de AI2 ativa.	4...15	Reservado		
Bit	Nome	Descrição																			
0	AI1 < MIN	1 = Supervisão de limite mínimo de AI1 ativa.																			
1	AI1 > MAX	1 = Supervisão de limite máximo de AI1 ativa.																			
2	AI2 < MIN	1 = Supervisão de limite mínimo de AI2 ativa.																			
3	AI2 > MAX	1 = Supervisão de limite máximo de AI2 ativa.																			
4...15	Reservado																				
	0000h...FFFh	Ativação da supervisão de entrada analógica.	1 = 1																		
<i>12.11</i>	<i>Valor atual AI1</i>	Exibe o valor da entrada analógica AI1 em mA ou V (variando em função de a entrada estar definida como corrente ou tensão com o parâmetro <i>12.15 Seleção unidade AI1</i> ). Este parâmetro é somente leitura.	-																		
	0.000...22.000 mA ou 0.000...11.000 V	Valor da entrada analógica AI1.	1.000 = 1 unidade																		
<i>12.12</i>	<i>Valor escalado AI1</i>	Exibe o valor da entrada analógica AI1 após a escala. Consulte os parâmetros <i>12.19 AI1 escal a AI1 min</i> e <i>12.20 AI1 escal a AI1 max</i> . Este parâmetro é apenas para leitura.	-																		
	-32768.000... 32767.000	Valor escalado da entrada analógica AI1.	1 = 1																		
<i>12.13</i>	<i>Valor forçado AI1</i>	Valor forçado que pode ser usado em vez da leitura real da entrada. Consulte o parâmetro <i>12.02 Seleção força AI</i> .	-																		
	0.000...22.000 mA ou 0.000...11.000 V	Valor forçado da entrada analógica AI1.	1.000 = 1 unidade																		
<i>12.15</i>	<i>Seleção unidade AI1</i>	Seleciona a unidade para leituras e ajustes relacionados à entrada analógica AI1.	V																		
	V	Volts.	2																		
	mA	Milliamperes.	10																		

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
12.16	<i>Tempo filtro AI1</i>	<p>Define a constante de tempo do filtro para a entrada analógica AI1.</p>  <p style="text-align: center;"><math>O = I \times (1 - e^{-t/T})</math></p> <p>I = entrada do filtro (passo) O = saída do filtro t = tempo T = constante de tempo do filtro</p> <p><b>Observação:</b> O sinal também é filtrado por conta do hardware da interface de sinal (constante de tempo de aproximadamente 0.25 ms). Isto não pode ser alterado por nenhum parâmetro.</p>	0.100 s
	0.000...30.000 s	Constante de tempo de filtro.	1.000 = 1 s
12.17	<i>AI1 min</i>	<p>Define o valor de local mínimo para a entrada analógica AI1. Define o valor real enviado ao inversor de frequência quando o sinal analógico vindo da fábrica está em seu ajuste mínimo. Consulte também o parâmetro <a href="#">12.19 AI1 escal a AI1 min</a>.</p>	4.000 mA ou 0.000 V
	0.000...22.000 mA ou 0.000...11.000 V	Valor mínimo de AI1.	1.000 = 1 unidade
12.18	<i>AI1 max</i>	<p>Define o valor de local máximo para a entrada analógica AI1. Define o valor real enviado ao inversor de frequência quando o sinal analógico vindo da fábrica está em seu ajuste máximo. Consulte também o parâmetro <a href="#">12.19 AI1 escal a AI1 min</a>.</p>	20.000 mA ou 10.000 V
	0.000...22.000 mA ou 0.000...11.000 V	Valor máximo de AI1.	1.000 = 1 unidade

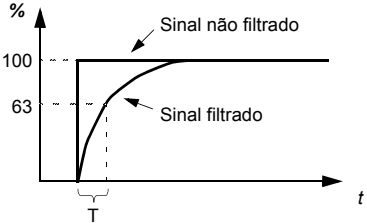


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
12.19	<i>AI1 escal a AI1 min</i>	Define o valor interno real que corresponde ao valor mínimo da entrada analógica AI1 definido pelo parâmetro <a href="#">12.17 AI1 min</a> . (Alterar os ajustes de polaridade de <a href="#">12.19</a> e <a href="#">12.20</a> pode inverter efetivamente a entrada analógica.) 	0.000
	-32768.000... 32767.000	Valor real correspondente ao valor mínimo de AI1.	1 = 1
12.20	<i>AI1 escal a AI1 max</i>	Define o valor interno real que corresponde ao valor máximo da entrada analógica AI1 definido pelo parâmetro <a href="#">12.18 AI1 max</a> . Consulte o desenho no parâmetro <a href="#">12.19 AI1 escal a AI1 min</a> .	50.000; 60.000 (95.20 b0)
	-32768.000... 32767.000	Valor real correspondente ao valor máximo de AI1.	1 = 1
12.21	<i>Valor atual AI2</i>	Exibe o valor da entrada analógica AI2 em mA ou V (variando em função de a entrada estar definida como corrente ou tensão com o parâmetro <a href="#">12.25 Seleção unidade AI2</a> ). Este parâmetro é somente leitura.	-
	0.000...22.000 mA ou 0.000...11.000 V	Valor da entrada analógica AI2.	1,000 = 1 unidade
12.22	<i>Valor escalado AI2</i>	Exibe o valor da entrada analógica AI2 após a escala. Consulte os parâmetros <a href="#">12.29 AI2 escal a AI2 min</a> e <a href="#">12.101 Valor percent AI1</a> . Este parâmetro é apenas para leitura.	-
	-32768.000... 32767.000	Valor escalado da entrada analógica AI2.	1 = 1
12.23	<i>Valor forçado AI2</i>	Valor forçado que pode ser usado em vez da leitura real da entrada. Consulte o parâmetro <a href="#">12.02 Seleção força AI</a> .	-
	0.000...22.000 mA ou 0.000...11.000 V	Valor forçado da entrada analógica AI2.	1,000 = 1 unidade
12.25	<i>Seleção unidade AI2</i>	Seleciona a unidade para leituras e ajustes relacionados à entrada analógica AI2.	<i>mA</i>
	V	Volts.	2
	mA	Miliampères.	10
12.26	<i>Tempo filtro AI2</i>	Define a constante de tempo do filtro para a entrada analógica AI2. Consulte o parâmetro <a href="#">12.16 Tempo filtro AI1</a> .	0.100 s
	0.000...30.000 s	Constante de tempo de filtro.	1,000 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
12.27	<i>AI2 min</i>	Define o valor de local mínimo para a entrada analógica AI2. Define o valor real enviado ao inversor de frequência quando o sinal analógico vindo da fábrica está em seu ajuste mínimo.	4.000 mA ou 0.000 V
	0.000...22.000 mA ou 0.000...11.000 V	Valor mínimo de AI2.	1.000 = 1 unidade
12.28	<i>AI2 max</i>	Define o valor de local máximo para a entrada analógica AI2. Define o valor real enviado ao inversor de frequência quando o sinal analógico vindo da fábrica está em seu ajuste máximo.	20.000 mA ou 10.000 V
	0.000...22.000 mA ou 0.000...11.000 V	Valor máximo de AI2.	1.000 = 1 unidade
12.29	<i>AI2 escala a AI2 min</i>	Define o valor real que corresponde ao valor mínimo da entrada analógica AI2 definido pelo parâmetro <b>12.27 AI2 min</b> . (Alterar os ajustes de polaridade de <b>12.29</b> e <b>12.101</b> pode inverter efetivamente a entrada analógica.) 	0.000
	-32768.000... 32767.000	Valor real correspondente ao valor mínimo de AI2.	1 = 1
12.30	<i>AI2 escala a AI2 max</i>	Define o valor real que corresponde ao valor máximo da entrada analógica AI2 definido pelo parâmetro <b>12.28 AI2 max</b> . Consulte o desenho do parâmetro de <b>12.29 AI2 escala a AI2 min</b> .	50.000
	-32768.000... 32767.000	Valor real correspondente ao valor máximo de AI2.	1 = 1
12.101	<i>Valor percent AI1</i>	Valor da entrada analógica AI1 em porcentagem da escala AI1 ( <b>12.18 AI1 max - 12.17 AI1 min</b> ).	-
	0.00...100.00%	Valor de AI1	100 = 1%
12.102	<i>Valor percent AI2</i>	Valor da entrada analógica AI2 em porcentagem da escala AI2 ( <b>12.28 AI2 max - 12.27 AI2 min</b> ).	-
	0.00...100.00%	Valor de AI2	100 = 1%

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16												
<b>13 AO Standard</b>		Configuração das saídas analógicas padrão.													
13.02	<i>Seleção força AO</i>	É possível substituir os sinais de fonte de saídas analógicas para, por exemplo, realizar testes. Um parâmetro de valor forçado é fornecido para cada saída analógica e seu valor é aplicado sempre que o bit correspondente neste parâmetro for 1. <b>Observação:</b> A reinicialização reseta as seleções de força (parâmetros 13.02 e 13.11).	0000h												
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>AO1</td> <td>1 = Forçar AO1 para valor do parâmetro 13.13 Valor forçado AO1. (0 = Modo normal)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>AO2</td> <td>1 = Forçar AO2 para valor do parâmetro 13.23 Valor forçado AO2. (0 = Modo normal)</td> </tr> <tr> <td>2...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Valor	0	AO1	1 = Forçar AO1 para valor do parâmetro 13.13 Valor forçado AO1. (0 = Modo normal)	1	AO2	1 = Forçar AO2 para valor do parâmetro 13.23 Valor forçado AO2. (0 = Modo normal)	2...15	Reservado		
Bit	Nome	Valor													
0	AO1	1 = Forçar AO1 para valor do parâmetro 13.13 Valor forçado AO1. (0 = Modo normal)													
1	AO2	1 = Forçar AO2 para valor do parâmetro 13.23 Valor forçado AO2. (0 = Modo normal)													
2...15	Reservado														
	0000h...FFFFh	Seletor de valores forçados para as saídas analógicas AO1 e AO2.	1 = 1												
13.11	<i>Valor atual AO1</i>	Exibe o valor de AO1 em mA ou V (variando em função de a entrada estar definida como corrente ou tensão com o parâmetro 13.15 <i>Seleção unidade AO1</i> ). Este parâmetro é somente leitura.	-												
	0.000...22.000 mA / 0.000...11.000 V	Valor de AO1.	1 = 1 mA												
13.12	<i>Fonte AO1</i>	Seleciona um sinal para ser conectado à saída analógica AO1. Também define a saída para o modo de excitação para passar uma corrente constante a um sensor de temperatura.	<i>Frequência saída</i>												
	Zero	Nenhum.	0												
	Veloc motor usada	<i>01.01 Veloc motor usada</i> (página 203).	1												
	Reservado		2												
	Frequência saída	<i>01.06 Frequência de saída</i> (página 203).	3												
	Corrente do motor	<i>01.07 Corrente do motor</i> (página 203).	4												
	% da corrente nominal do motor	<i>01.08 % da corrente nominal do motor</i> (página 203).	5												
	Torque motor	<i>01.10 Torque motor</i> (página 203).	6												
	Tensão CC	<i>01.11 Tensão CC</i> (página 204).	7												
	Potência saída	<i>01.14 Potência saída</i> (página 204).	8												
	Reservado		9												
	Ent rampa ref veloc	<i>23.01 Ent rampa ref veloc</i> (página 282).	10												
	Saída rampa ref veloc	<i>23.02 Saída rampa ref veloc</i> (página 283).	11												
	Ref veloc usada	<i>24.01 Ref veloc usada</i> (página 287).	12												
	Reservado		13												
	Ref freq usada	<i>28.02 Saída rampa ref freq</i> (página 298).	14												
	Reservado		15												
	Saída processo PID	<i>40.01 Valor atual proc PID</i> (página 363).	16												
	Reservado		17...19												

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Sensor temp 1 excitação	A saída é usada para passar uma corrente de excitação ao sensor de temperatura 1, consulte o parâmetro <a href="#">35.11 Fonte supervisão 1</a> . Consulte também a seção <a href="#">Proteção térmica do motor</a> (página 179).	20
	Sensor temp 2 excitação	A saída é usada para passar uma corrente de excitação ao sensor de temperatura 2, consulte o parâmetro <a href="#">35.21 Fonte supervisão 2</a> . Consulte também a seção <a href="#">Proteção térmica do motor</a> (página 179).	21
	Reservado		21...25
	Vel Abs motor usada	<a href="#">01.61 Vel Abs motor usada</a> (página 206).	26
	% da velocidade absoluta do motor	<a href="#">01.62 % da velocidade absoluta do motor</a> (página 206).	27
	Freq saída Abs	<a href="#">01.63 Freq saída Abs</a> (página 206).	28
	Reservado		29
	Torque motor abs	<a href="#">01.64 Torque motor abs</a> (página 206).	30
	Pot saída Abs	<a href="#">01.65 Pot saída Abs</a> (página 206).	31
	Pot eixo motor Abs	<a href="#">01.68 Pot eixo motor Abs</a> (página 206).	32
	Saída PID1 externa	<a href="#">71.01 Valor atual PID ext</a> ((página 413).	33
	Reservado		34...36
	AO1 armaz dados	<a href="#">13.91 AO1 armaz dados</a> (página 242).	37
	AO2 armaz dados	<a href="#">13.92 AO2 armaz dados</a> (página 242).	38
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página 200).	-
<a href="#">13.13</a>	<a href="#">Valor forçado AO1</a>	Valor forçado que pode ser usado em vez do sinal de saída selecionado. Consulte o parâmetro <a href="#">13.02 Seleção força AO</a> .	0.000 mA
	0.000...22.000 mA / 0.000...11.000 V	Valor forçado para AO1.	1 = 1 unidade
<a href="#">13.15</a>	<a href="#">Seleção unidade AO1</a>	Seleciona a unidade para leituras e ajustes relacionados à entrada analógica AO1.	<i>mA</i>
	V	Volts.	2
	mA	Miliamperes.	10

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
13.16	Tempo filtro AO1	Define a constante de tempo de filtragem para a saída analógica AO1.	0.100 s
		 <p data-bbox="468 469 602 493"><math>O = I \times (1 - e^{-t/T})</math></p> <p data-bbox="468 520 692 544">I = entrada do filtro (passo)</p> <p data-bbox="468 547 617 571">O = saída do filtro</p> <p data-bbox="468 572 546 596">t = tempo</p> <p data-bbox="468 598 732 622">T = constante de tempo do filtro</p>	
0.000 ... 30.000 s		Constante de tempo de filtro.	1.000 = 1 s

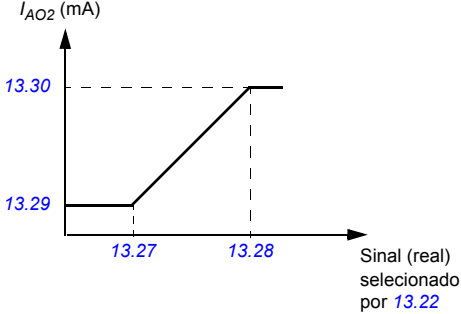
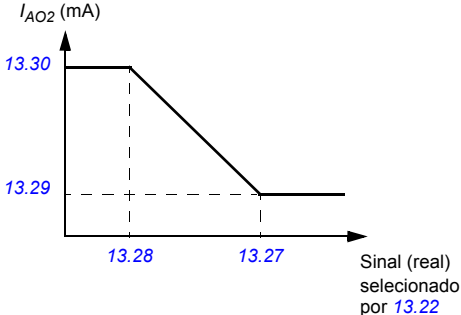
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
13.17	Fonte AO1 min	<p data-bbox="344 180 852 260">Define o valor mínimo real do sinal (selecionado pelo parâmetro 13.12 Fonte AO1) que corresponde ao valor de saída mínimo AO1 necessário (definido pelo parâmetro 13.19 AO1 out at AO1 src min).</p> <div data-bbox="356 292 841 611"> <p data-bbox="714 539 818 611">Sinal (real) selecionado por 13.12</p> </div> <p data-bbox="344 643 841 691">Programar 13.17 como o valor máximo e 13.18 como o valor mínimo inverte a saída.</p> <div data-bbox="356 722 841 1042"> <p data-bbox="714 970 818 1042">Sinal (real) selecionado por 13.12</p> </div>	0.0

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
AO possui escala automática. Cada vez que a fonte de AO é alterada, a gama de escala é alterada de forma correspondente. Os valores mínimo e máximo dados pelo usuário substituem os valores automáticos.			
	<a href="#">13.12 Fonte AO1</a> , <a href="#">13.22 Fonte AO2</a>	<a href="#">13.17 Fonte AO1 min</a> , <a href="#">13.27 Fonte AO2 min</a>	<a href="#">13.18 Fonte AO1 max</a> , <a href="#">13.28 Fonte AO2 max</a>
0	Zero	N/A (Saída é zero constante.)	
1	<a href="#">Veloc motor usada</a>	0	<a href="#">46.01 Escala velocidade</a>
3	<a href="#">Frequência saída</a>	0	<a href="#">46.02 Escala frequência</a>
4	<a href="#">Corrente do motor</a>	0	Valor máx. de <a href="#">30.17 Corrente máxima</a>
5	<a href="#">% da corrente nominal do motor</a>	0%	100%
6	<a href="#">Torque motor</a>	0	<a href="#">46.03 Escala torque</a>
7	<a href="#">Tensão CC</a>	Valor mín. de <a href="#">01.11 Tensão CC</a>	Valor máx. de <a href="#">01.11 Tensão CC</a>
8	<a href="#">Potência saída</a>	0	<a href="#">46.04 Escala potência</a>
10	<a href="#">Ent rampa ref veloc</a>	0	<a href="#">46.01 Escala velocidade</a>
11	<a href="#">Saída rampa ref veloc</a>	0	<a href="#">46.01 Escala velocidade</a>
12	<a href="#">Ref veloc usada</a>	0	<a href="#">46.01 Escala velocidade</a>
14	<a href="#">Ref freq usada</a>	0	<a href="#">46.02 Escala frequência</a>
16	<a href="#">Saída processo PID</a>	Valor mín. de <a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a>	Valor máx. de <a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a>
20	<a href="#">Sensor temp 1 excitação</a>	N/A (A saída analógica não é escalada e é determinado pela tensão de desarme do sensor).	
21	<a href="#">Sensor temp 2 excitação</a>		
26	<a href="#">Vel Abs motor usada</a>	0	<a href="#">46.01 Escala velocidade</a>
27	<a href="#">% da velocidade absoluta do motor</a>	0	<a href="#">46.01 Escala velocidade</a>
28	<a href="#">Freq saída Abs</a>	0	<a href="#">46.02 Escala frequência</a>
30	<a href="#">Torque motor abs</a>	0	<a href="#">46.03 Escala torque</a>
31	<a href="#">Pot saída Abs</a>	0	<a href="#">46.04 Escala potência</a>
32	<a href="#">Pot eixo motor Abs</a>	0	<a href="#">46.04 Escala potência</a>
33	<a href="#">Saída PID1 externa</a>	Valor mín. de <a href="#">71.01 Valor atual PID ext</a>	Valor máx. de <a href="#">71.01 Valor atual PID ext</a>
	<a href="#">Outro</a>	Valor min do parâmetro selecionado	Valor max do parâmetro selecionado
	-32768.0...32767.0	Valor do sinal real correspondente ao valor mínimo da saída AO1.	1 = 1
<a href="#">13.18</a>	<a href="#">Fonte AO1 max</a>	Define o valor máximo real do sinal (selecionado pelo parâmetro <a href="#">13.12 Fonte AO1</a> ) que corresponde ao valor de saída máximo AO1 necessário (definido pelo parâmetro <a href="#">13.20 AO1 out at AO1 src max</a> ). Consulte o parâmetro <a href="#">13.17 Fonte AO1 min</a> .	50.0; 60.0 ( <a href="#">95.20</a> b0)
	-32768.0...32767.0	Valor do sinal real correspondente ao valor de saída máximo de AO1.	1 = 1
<a href="#">13.19</a>	<a href="#">AO1 out at AO1 src min</a>	Define o valor de saída mínimo da saída analógica AO1. Consulte também o desenho do parâmetro <a href="#">13.17 Fonte AO1 min</a> .	0.000 mA
	0.000...22.000 mA/ 0.000...11.000 V	Valor mínimo de saída AO1.	1.000 = 1 unidade

## 240 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
13.20	<i>AO1 out at AO1 src max</i>	Define o valor máximo da saída analógica AO1. Consulte também o desenho do parâmetro <i>13.17 Fonte AO1 min</i> .	20.000 mA
	0.000...22.000 mA / 0.000...11.000 V	Valor máximo de saída AO1.	1.000 = 1 unidade
13.21	<i>Valor atual AO2</i>	Exibe o valor de AO2 em mA. Este parâmetro é somente leitura.	-
	0.000 ... 22.000 mA	Valor de AO2.	1.000 = 1 mA
13.22	<i>Fonte AO2</i>	Seleciona um sinal para ser conectado à saída analógica AO2. Também define a saída para o modo de excitação para passar uma corrente constante a um sensor de temperatura. Para as seleções, consulte o parâmetro <i>13.12 Fonte AO1</i> .	<i>Corrente do motor</i>
13.23	<i>Valor forçado AO2</i>	O valor forçado que pode ser usado no lugar do sinal de saída selecionado. Consulte o parâmetro <i>13.02 Seleção força AO</i> .	0.000 mA
	0.000 ... 22.000 mA	Valor forçado para AO2.	1.000 = 1 mA
13.26	<i>Tempo filtro AO2</i>	Define a constante de tempo de filtragem para a saída analógica AO2. Consulte o parâmetro <i>13.16 Tempo filtro AO1</i> .	0.100 s
	0.000 ... 30.000 s	Constante de tempo de filtro.	1.000 = 1 s



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
13.27	Fonte AO2 min	<p>Define o valor mínimo real do sinal (selecionado pelo parâmetro 13.22 Fonte AO2) que corresponde ao valor de saída mínimo AO2 necessário (definido pelo parâmetro 13.29 AO2 out at AO2 src min). Consulte o parâmetro 13.17 Fonte AO1 min sobre a escala automática AO.</p>  <p>Programar 13.27 como o valor máximo e 13.28 como o valor mínimo inverte a saída.</p> 	0.0
	-32768.0...32767.0	Valor do sinal real correspondente ao valor mínimo da saída AO2.	1 = 1
13.28	Fonte AO2 max	<p>Define o valor máximo real do sinal (selecionado pelo parâmetro 13.22 Fonte AO2) que corresponde ao valor de saída máximo AO2 necessário (definido pelo parâmetro 13.30 AO2 out at AO2 src max). Consulte o parâmetro 13.27 Fonte AO2 min. Consulte o parâmetro 13.17 Fonte AO1 min sobre a escala automática AO.</p>	2.2
	-32768.0...32767.0	Valor do sinal real correspondente ao valor de saída máximo de AO2.	1 = 1
13.29	AO2 out at AO2 src min	<p>Define o valor de saída mínimo da saída analógica AO2. Consulte também o desenho do parâmetro 13.27 Fonte AO2 min.</p>	4.000 mA
	0.000 ... 22.000 mA	Valor mínimo de saída AO2.	1.000 = 1 mA

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
13.30	<i>AO2 out at AO2 src max</i>	Define o valor máximo da saída analógica AO2. Consulte também o desenho do parâmetro <i>13.27 Fonte AO2 min</i> .	20.000 mA
	0.000 ... 22.000 mA	Valor máximo de saída AO2.	1.000 = 1 mA
13.91	<i>AO1 amaz dados</i>	Parâmetro de armazenamento para controlar a saída analógica AO1, por exemplo, por meio da interface de Fieldbus integrado. No parâmetro <i>13.12 Fonte AO1</i> , selecione <i>AO1 amaz dados</i> . Em seguida, defina esse parâmetro como o destino dos dados de valor recebidos. Com a interface de Fieldbus integrado, basta definir o parâmetro de seleção de destino desses dados específicos ( <i>58.101...58.114</i> ) em <i>AO1 amaz dados</i> .	0.00
	-327.68...327.67	Parâmetro de armazenamento para AO1.	100 = 1
13.92	<i>AO2 amaz dados</i>	Parâmetro de armazenamento para controlar a saída analógica AO2, por exemplo, por meio da interface de Fieldbus integrado. No parâmetro <i>13.22 Fonte AO2</i> , selecione <i>AO2 amaz dados</i> . Em seguida, defina esse parâmetro como o destino dos dados de valor recebidos. Com a interface de Fieldbus integrado, basta definir o parâmetro de seleção de destino desses dados específicos ( <i>58.101...58.114</i> ) em <i>AO2 amaz dados</i> .	0.00
	-327.68...327.67	Parâmetro de armazenamento para AO2.	100 = 1
<b>15 Módulo extensão I/O</b>			
		Configuração do módulo de extensão de I/O instalado no slot 2. Consulte também a seção <i>Extensões de I/O programáveis</i> (página 124). <b>Observação:</b> O conteúdo do grupo de parâmetro varia de acordo com o tipo de módulo de extensão de I/O selecionado.	
15.01	<i>Tipo módulo extensão</i>	Ativa (e especifica o tipo) o módulo de extensão de I/O. Se o valor for <i>Nenhum</i> , quando um módulo de extensão tiver sido instalado e o inversor de frequência estiver ligado, o inversor de frequência ajustará automaticamente o valor para o tipo detectado (= valor do parâmetro <i>15.02 Módulo ext detectado</i> ); caso contrário, será gerado um aviso <i>A7AB Falha config extensão I/O</i> e você precisará ajustar o valor desse parâmetro manualmente.	<i>Nenhum</i>
	Nenhum	Inativo.	0
	CMOD-01	Módulo de extensão multifuncional CMOD-01 (24 V CA/CC externos e I/O digital).	1
	CMOD-02	Módulo de extensão multifuncional CMOD-02 (24 V CA/CC externos e interface PTC isolada).	2
	CHDI-01	Módulo de extensão de entrada digital CHDI-01 de 115/230 V.	3
	CPTC-02	Módulo de extensão CPTC-02 (24 V externos e interface PTC com certificação ATEX).	4
15.02	<i>Módulo ext detectado</i>	Módulo de extensão de I/O detectado no inversor de frequência.	<i>Nenhum</i>
	Nenhum	Inativo.	0
	CMOD-01	Módulo de extensão multifuncional CMOD-01 (24 V CA/CC externos e I/O digital).	1
	CMOD-02	Módulo de extensão multifuncional CMOD-02 (24 V CA/CC externos e interface PTC isolada).	2

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																								
	CHDI-01	Módulo de extensão de entrada digital CHDI-01 de 115/230 V.	3																								
	CPTC-02	Módulo de extensão CPTC-02 (24 V externos e interface PTC com certificação ATEX).	4																								
15.03	<i>Estado DI</i>	Exibe o estado das entradas digitais DI7...DI12 no módulo de extensão O bit 0 indica o estado de DI7. <b>Exemplo:</b> 001001b = DI7 e DI10 estão ligadas, as demais estão desligadas. Esse parâmetro é somente leitura.	-																								
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>DI7</td> <td>1 = A entrada digital 7 está ligada.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>DI8</td> <td>1 = A entrada digital 8 está ligada.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>DI9</td> <td>1 = A entrada digital 9 está ligada.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>DI10</td> <td>1 = A entrada digital 10 está ligada.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>DI11</td> <td>1 = A entrada digital 11 está ligada.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DI12</td> <td>1 = A entrada digital 12 está ligada.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Descrição	0	DI7	1 = A entrada digital 7 está ligada.	1	DI8	1 = A entrada digital 8 está ligada.	2	DI9	1 = A entrada digital 9 está ligada.	2	DI10	1 = A entrada digital 10 está ligada.	4	DI11	1 = A entrada digital 11 está ligada.	5	DI12	1 = A entrada digital 12 está ligada.	6...15	Reservado		
Bit	Nome	Descrição																									
0	DI7	1 = A entrada digital 7 está ligada.																									
1	DI8	1 = A entrada digital 8 está ligada.																									
2	DI9	1 = A entrada digital 9 está ligada.																									
2	DI10	1 = A entrada digital 10 está ligada.																									
4	DI11	1 = A entrada digital 11 está ligada.																									
5	DI12	1 = A entrada digital 12 está ligada.																									
6...15	Reservado																										
	0000h...FFFFh	Estado das entradas/saídas digitais.	1 = 1																								
15.04	<i>Estado RO/DO</i>	Exibe o estado das saídas de relé RO4 e RO5 e da saída digital DO1 no módulo de extensão. Os bits 0...1 indicam o estado de RO4...RO5; o bit 5 indica o estado de DO1. <b>Exemplo:</b> 100101b = RO4 está ligada, RO5 está desligada e DO1 está ligada. Este parâmetro é somente leitura.	-																								
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO4</td> <td>1 = A saída relé 4 está ligada.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO5</td> <td>1 = A saída relé 5 está ligada.</td> </tr> <tr> <td>2...4</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DO1</td> <td>1 = A saída digital 1 está ligada.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Descrição	0	RO4	1 = A saída relé 4 está ligada.	1	RO5	1 = A saída relé 5 está ligada.	2...4	Reservado		5	DO1	1 = A saída digital 1 está ligada.	6...15	Reservado								
Bit	Nome	Descrição																									
0	RO4	1 = A saída relé 4 está ligada.																									
1	RO5	1 = A saída relé 5 está ligada.																									
2...4	Reservado																										
5	DO1	1 = A saída digital 1 está ligada.																									
6...15	Reservado																										
	0000h...FFFFh	Estado de saídas de relé/digitais.	1 = 1																								

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																		
15.05	<i>Seleção força RO/DO</i>	É possível ignorar os estados elétricos das saídas de relé/digitais para , por exemplo, realizar testes. Um bit no parâmetro <a href="#">15.06 Dados força RO/DO</a> é fornecido para cada relé ou saída digital, e seu valor será aplicado sempre que o bit correspondente nesse parâmetro for 1. <b>Observação:</b> A reinicialização reseta as seleções de força (parâmetros <a href="#">15.05</a> e <a href="#">15.06</a> ).	0000h																		
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO4</td> <td>1 = Forçar RO4 para valor do bit 0 do parâmetro <a href="#">15.06 Dados força RO/DO</a>.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO5</td> <td>1 = Forçar RO5 para valor do bit 1 do parâmetro <a href="#">15.06 Dados força RO/DO</a>.</td> </tr> <tr> <td>2...4</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DO1</td> <td>1 = Forçar DO1 para valor do bit 5 do parâmetro <a href="#">15.06 Dados força RO/DO</a>.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Valor	0	RO4	1 = Forçar RO4 para valor do bit 0 do parâmetro <a href="#">15.06 Dados força RO/DO</a> .	1	RO5	1 = Forçar RO5 para valor do bit 1 do parâmetro <a href="#">15.06 Dados força RO/DO</a> .	2...4	Reservado		5	DO1	1 = Forçar DO1 para valor do bit 5 do parâmetro <a href="#">15.06 Dados força RO/DO</a> .	6...15	Reservado	
Bit	Nome	Valor																			
0	RO4	1 = Forçar RO4 para valor do bit 0 do parâmetro <a href="#">15.06 Dados força RO/DO</a> .																			
1	RO5	1 = Forçar RO5 para valor do bit 1 do parâmetro <a href="#">15.06 Dados força RO/DO</a> .																			
2...4	Reservado																				
5	DO1	1 = Forçar DO1 para valor do bit 5 do parâmetro <a href="#">15.06 Dados força RO/DO</a> .																			
6...15	Reservado																				
	0000h...FFFFh	Substituir seleção de saídas de relé/digitais.	1 = 1																		
15.06	<i>Dados força RO/DO</i>	Permite alterar o valor de dados de uma saída de relé ou digital forçada de 0 para 1. Só é possível forçar uma saída já selecionada no parâmetro <a href="#">15.05 Seleção força RO/DO</a> . Os bits 0...1 são os valores forçados de RO4...RO5; o bit 5 é o valor forçado de DO1.	0000h																		
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>RO4</td> <td>Forçar o valor desse bit para RO4, se definido no parâmetro <a href="#">15.05 Seleção força RO/DO</a>.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RO5</td> <td>Forçar o valor desse bit para RO5, se definido no parâmetro <a href="#">15.05 Seleção força RO/DO</a>.</td> </tr> <tr> <td>2...4</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DO1</td> <td>Forçar o valor desse bit para DO1, se definido no parâmetro <a href="#">15.05 Seleção força RO/DO</a>.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	RO4	Forçar o valor desse bit para RO4, se definido no parâmetro <a href="#">15.05 Seleção força RO/DO</a> .	1	RO5	Forçar o valor desse bit para RO5, se definido no parâmetro <a href="#">15.05 Seleção força RO/DO</a> .	2...4	Reservado		5	DO1	Forçar o valor desse bit para DO1, se definido no parâmetro <a href="#">15.05 Seleção força RO/DO</a> .	6...15	Reservado	
Bit	Nome	Descrição																			
0	RO4	Forçar o valor desse bit para RO4, se definido no parâmetro <a href="#">15.05 Seleção força RO/DO</a> .																			
1	RO5	Forçar o valor desse bit para RO5, se definido no parâmetro <a href="#">15.05 Seleção força RO/DO</a> .																			
2...4	Reservado																				
5	DO1	Forçar o valor desse bit para DO1, se definido no parâmetro <a href="#">15.05 Seleção força RO/DO</a> .																			
6...15	Reservado																				
	0000h...FFFFh	Valores forçados de saídas de relé/digitais.	1 = 1																		
15.07	<i>Fonte RO4</i>	Seleciona sinal inversor de frequência a ser ligado à saída a relé RO4.	<i>Não energizado</i>																		
	Não energizado	A saída não está energizada.	0																		
	Energizado	A saída está energizada.	1																		
	Pronto func	Bit 1 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	2																		
	Reservado		3																		
	Habilitado	Bit 0 de <a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> (consulte a página 214).	4																		
	Iniciado	Bit 5 de <a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> (consulte a página 214).	5																		
	Magnetizado	Bit 1 de <a href="#">06.17 Palv estado conv 2</a> (consulte a página 215).	6																		
	Em operação	Bit 6 de <a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> (consulte a página 214).	7																		
	Ref pronto	Bit 2 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	8																		
	No pto ajuste	Bit 8 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	9																		
	Inverso	Bit 2 de <a href="#">06.19 Palv estado ctrl veloc</a> (consulte a página 216).	10																		
	Velocidade zero	Bit 0 de <a href="#">06.19 Palv estado ctrl veloc</a> (consulte a página 216).	11																		
	Acima limite	Bit 10 de <a href="#">06.17 Palv estado conv 2</a> (consulte a página 215).	12																		

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Aviso	Bit 7 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	13
	Falha	Bit 3 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	14
	Falha (-1)	Bit 3 invertido de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	15
	Falha/aviso	Bit 3 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> OU bit 7 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	16
	Sobrecorrente	Ocorreu a falha <a href="#">2310 Sobrecorrente</a> .	17
	Sobretensão	Ocorreu a falha <a href="#">3210 Sobretensão lig CC</a> .	18
	Temperatura do inversor de frequência	Ocorreu a falha <a href="#">2381 Sobrecarga IGBT</a> ou <a href="#">4110 Temp placa controle</a> ou <a href="#">4210 Sobretemp IGBT</a> ou <a href="#">4290 Refrigeração</a> ou <a href="#">42F1 Temp IGBT</a> ou <a href="#">4310 Excesso temperat</a> ou <a href="#">4380 Dif exc temp</a> .	19
	Subtensão	Ocorreu a falha <a href="#">3220 Subtensão lig CC</a> .	20
	Temperatura do motor	Ocorreu a falha <a href="#">4981 Temperat externa 1</a> ou <a href="#">4982 Temperat externa 2</a> .	21
	Comando frenagem	Bit 0 de <a href="#">44.01 Est controle frenag</a> (consulte a página 385).	22
	Ext2 ativa	Bit 11 de <a href="#">06.16 Palv estado conv 1</a> (consulte a página 214).	23
	Controle remoto	Bit 9 de <a href="#">06.11 Palav estado principal</a> (consulte a página 213).	24
	Reservado		25...26
	Função temp 1	Bit 0 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	27
	Função temp 2	Bit 1 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	28
	Função temp 3	Bit 2 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	29
	Reservado		30...32
	Supervisão 1	Bit 0 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página 327).	33
	Supervisão 2	Bit 1 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página 327).	34
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página 327).	35
	Reservado		36...38
	Atraso partida	Bit 13 de <a href="#">06.17 Palv estado conv 2</a> (consulte a página 215).	39
	RO/DIO palav controle bit0	Bit 0 de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página 228).	40
	RO/DIO palav controle bit1	Bit 1 de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página 228).	41
	RO/DIO palav controle bit2	Bit 2 de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página 228).	42
	Reservado		43...44
	PFC1	Bit 0 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página 416).	45
	PFC2	Bit 1 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página 416).	46
	PFC3	Bit 2 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página 416).	47
	PFC4	Bit 3 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página 416).	48
	PFC5	Bit 4 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página 416).	49
	PFC6	Bit 5 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página 416).	50
	Reservado		51...52

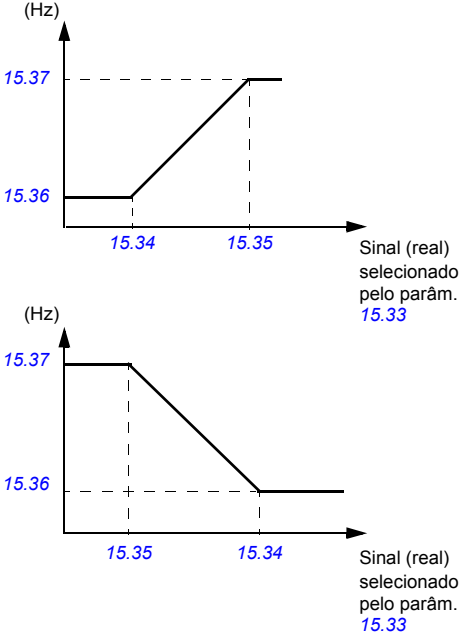
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Palavra de evento 1	Palavra de evento 1 = 1 se qualquer bit de <a href="#">04.40 Palavra de evento 1</a> (consulte a página <a href="#">208</a> ) for 1, ou seja, se qualquer aviso, falha ou evento puro que foi definido com os parâmetros <a href="#">04.41...04.71</a> estiver ligado.	53
	Curva de carga do utilizador	Bit 3 (fora do limite de carga) de <a href="#">37.01 Palav estado saída ULC</a> (consulte a página <a href="#">359</a> ).	61
	RO/DIO palav controle	<a href="#">Para 15.07 Fonte RO4</a> : Bit 3 (RO4) de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página <a href="#">228</a> ). <a href="#">Para 15.10 Fonte RO5</a> : Bit 4 (RO5) de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página <a href="#">228</a> ).	62
	<a href="#">Outro [bit]</a>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">15.08</a>	<a href="#">Atraso RO4 ON</a>	Define o atraso da ativação para saída a relé RO4.	0.0 s
	<p><math>t_{Ligado} = 15.08</math> <a href="#">Atraso RO4 ON</a>  <math>t_{Desligado} = 15.09</math> <a href="#">Atraso RO4 OFF</a></p>		
	0.0 ... 3000.0 s	Atraso de ativação para RO4.	10 = 1 s
<a href="#">15.09</a>	<a href="#">Atraso RO4 OFF</a>	Define o atraso da desativação para saída a relé RO4. Consulte o parâmetro <a href="#">15.08 Atraso RO4 ON</a> .	0.0 s
	0.0 ... 3.000.0 s	Atraso de desativação para RO4.	10 = 1 s
<a href="#">15.10</a>	<a href="#">Fonte RO5</a>	Seleciona um sinal do inversor de frequência para ser conectado à saída de relé RO5. Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">15.07 Fonte RO4</a> .	<a href="#">Não energizado</a>
<a href="#">15.11</a>	<a href="#">Atraso RO5 ON</a>	Define o atraso da ativação para saída a relé RO5.	0.0 s
	<p><math>t_{Ligado} = 15.11</math> <a href="#">Atraso RO5 ON</a>  <math>t_{Desligado} = 15.12</math> <a href="#">Atraso RO5 OFF</a></p>		
	0.0 ... 3000.0 s	Atraso de ativação para RO5.	10 = 1 s
<a href="#">15.12</a>	<a href="#">Atraso RO5 OFF</a>	Define o atraso da desativação para saída a relé RO5. Consulte o parâmetro <a href="#">15.11 Atraso RO5 ON</a> .	0.0 s
	0.0 ... 3.000.0 s	Atraso de desativação para RO5.	10 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
15.22	<i>Configuração DO1</i>	Seleciona como a DO1 é usada.	<i>Saída digital</i>
	Saída digital	DO1 é usada como uma saída digital.	0
	Saída de frequência	DO1 é usada como uma saída de frequência.	2
15.23	<i>Fonte DO1</i>	Seleciona um sinal do inversor de frequência a ser conectado na saída digital DO1 quando <i>15.22 Configuração DO1</i> estiver ajustado para <i>Saída digital</i> .	<i>Não energizado</i>
	Não energizado	A saída não está energizada.	0
	Energizado	A saída está energizada.	1
	Pronto func	Bit 1 de <i>06.11 Palav estado principal</i> (consulte a página 213).	2
	Reservado		3
	Habilitado	Bit 0 de <i>06.16 Palv estado conv 1</i> (consulte a página 214).	4
	Iniciado	Bit 5 de <i>06.16 Palv estado conv 1</i> (consulte a página 214).	5
	Magnetizado	Bit 1 de <i>06.17 Palv estado conv 2</i> (consulte a página 215).	6
	Em operação	Bit 6 de <i>06.16 Palv estado conv 1</i> (consulte a página 214).	7
	Ref pronto	Bit 2 de <i>06.11 Palav estado principal</i> (consulte a página 213).	8
	No pto ajuste	Bit 8 de <i>06.11 Palav estado principal</i> (consulte a página 213).	9
	Inverso	Bit 2 de <i>06.19 Palv estado ctrl veloc</i> (consulte a página 216).	10
	Velocidade zero	Bit 0 de <i>06.19 Palv estado ctrl veloc</i> (consulte a página 216).	11
	Acima limite	Bit 10 de <i>06.17 Palv estado conv 2</i> (consulte a página 215).	12
	Aviso	Bit 7 de <i>06.11 Palav estado principal</i> (consulte a página 213).	13
	Falha	Bit 3 de <i>06.11 Palav estado principal</i> (consulte a página 213).	14
	Falha (-1)	Bit 3 invertido de <i>06.11 Palav estado principal</i> (consulte a página 213).	15
	Falha/aviso	Bit 3 de <i>06.11 Palav estado principal</i> OU bit 7 de <i>06.11 Palav estado principal</i> (consulte a página 213).	16
	Sobrecorrente	Ocorreu a falha <i>2310 Sobrecorrente</i> .	17
	Sobretensão	Ocorreu a falha <i>3210 Sobretensão lig CC</i> .	18
	Temperatura do inversor de frequência	Ocorreu a falha <i>2381 Sobrecarga IGBT</i> ou <i>4110 Temp placa controle</i> ou <i>4210 Sobretemp IGBT</i> ou <i>4290 Refrigeração</i> ou <i>42F1 Temp IGBT</i> ou <i>4310 Excesso temperat</i> ou <i>4380 Dif exc temp</i> .	19
	Subtensão	Ocorreu a falha <i>3220 Subtensão lig CC</i> .	20
	Temperatura do motor	Ocorreu a falha <i>4981 Temperat externa 1</i> ou <i>4982 Temperat externa 2</i> .	21
	Comando frenagem	Bit 0 de <i>44.01 Est controle frenag</i> (consulte a página 385).	22
	Ext2 ativa	Bit 11 de <i>06.16 Palv estado conv 1</i> (consulte a página 214).	23
	Controle remoto	Bit 9 de <i>06.11 Palav estado principal</i> (consulte a página 213).	24
	Reservado		25...26
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	27
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	28
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	29
	Reservado		30...32
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	33
	Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	34


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	35
	Reservado		36...38
	Atraso partida	Bit 13 de <a href="#">06.17 Palv estado conv 2</a> (consulte a página <a href="#">215</a> ).	39
	RO/DIO palav controle bit0	Bit 0 de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página <a href="#">228</a> ).	40
	RO/DIO palav controle bit1	Bit 1 de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página <a href="#">228</a> ).	41
	RO/DIO palav controle bit2	Bit 2 de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página <a href="#">228</a> ).	42
	Reservado	<b>Sugestão:</b> Para acessar os bits 3, 4 e 8 de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página <a href="#">228</a> ), use a seleção 53 ( <a href="#">Outro [bit]</a> ).	43...44
	PFC1	Bit 0 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página <a href="#">416</a> ).	45
	PFC2	Bit 1 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página <a href="#">416</a> ).	46
	PFC3	Bit 2 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página <a href="#">416</a> ).	47
	PFC4	Bit 3 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página <a href="#">416</a> ).	48
	PFC5	Bit 4 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página <a href="#">416</a> ).	49
	PFC6	Bit 5 de <a href="#">76.01 Estado PFC</a> (consulte a página <a href="#">416</a> ).	50
	Reservado		51...52
	Palavra de evento 1	Palavra de evento 1 = 1 se qualquer bit de <a href="#">04.40 Palavra de evento 1</a> (consulte a página <a href="#">208</a> ) for 1, ou seja, se qualquer aviso, falha ou evento puro que foi definido com os parâmetros <a href="#">04.41...04.71</a> estiver ligado.	53
	Curva de carga do utilizador	Bit 3 (fora do limite de carga) de <a href="#">37.01 Palav estado saída ULC</a> (consulte a página <a href="#">359</a> ).	61
	RO/DIO palav controle	<a href="#">Para 15.23 Fonte DO1</a> ; Bit 8 (DIO1) de <a href="#">10.99 RO/DIO palav controle</a> (consulte a página <a href="#">228</a> ).	62
	<a href="#">Outro [bit]</a>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<b>15.24</b>	<b>Atraso DO1 ON</b>	Define o atraso de ativação para a saída digital DO1 quando <a href="#">15.22 Configuração DO1</a> estiver ajustado para <a href="#">Saída digital</a> .	0.0 s
	<p>Estado da fonte selecionada</p> <p>Estado DO</p> <p>Tempo</p> <p><math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math>   <math>t_{Ligado}</math>   <math>t_{Desligado}</math></p> <p><math>t_{Ligado} = 15.24</math> Atraso DO1 ON  <math>t_{Desligado} = 15.25</math> Atraso DO1 OFF</p>		
	0.0 ... 3000.0 s	Atraso de ativação para DO1.	10 = 1 s
<b>15.25</b>	<b>Atraso DO1 OFF</b>	Define o atraso de desativação para a saída de relé DO1 quando <a href="#">15.22 Configuração DO1</a> estiver ajustado para <a href="#">Saída digital</a> . Consulte o parâmetro <a href="#">15.24 Atraso DO1 ON</a> .	0.0 s
	0.0 ... 3.000.0 s	Atraso de desativação para DO1.	10 = 1 s



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
15.32	<i>Freq sai 1 valor atual</i>	Exibe o valor da saída de frequência 1 na saída digital DO1 quando <i>15.22 Configuração DO1</i> estiver ajustado para <i>Saída de frequência</i> . Este parâmetro é apenas para leitura.	-
	0 ... 16.000 Hz	Valor da saída de frequência 1.	1 = 1 Hz
15.33	<i>Freq sai 1 fonte</i>	Seleciona um sinal a ser conectado na saída digital DO1 quando <i>15.22 Configuração DO1</i> estiver ajustado para <i>Saída de frequência</i> . Também define a saída para o modo de excitação para passar uma corrente constante a um sensor de temperatura.	<i>Veloc motor usada</i>
	Não selecionado	Nenhum.	0
	Veloc motor usada	<i>01.01 Veloc motor usada</i> (página 203).	1
	Frequência de saída	<i>01.06 Frequência de saída</i> (página 203).	3
	Corrente do motor	<i>01.07 Corrente do motor</i> (página 203).	4
	Torque motor	<i>01.10 Torque motor</i> (página 203).	6
	Tensão CC	<i>01.11 Tensão CC</i> (página 204).	7
	Potência saída	<i>01.14 Potência saída</i> (página 204).	8
	Ent rampa ref veloc	<i>23.01 Ent rampa ref veloc</i> (página 282).	10
	Saída rampa ref veloc	<i>23.02 Saída rampa ref veloc</i> (página 283).	11
	Ref veloc usada	<i>24.01 Ref veloc usada</i> (página 287).	12
	Ref torque usada	<i>26.02 Ref torque usada</i> (página 294).	13
	Ref freq usada	<i>28.02 Saída rampa ref freq</i> (página 298).	14
	Reservado		15
	Saída processo PID	<i>40.01 Valor atual proc PID</i> (página 363).	16
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
15.34	<i>Freq sai 1 src min</i>	<p>Define o valor real do sinal (selecionado pelo parâmetro <a href="#">15.33 Freq sai 1 fonte</a>) que corresponde ao valor mínimo da saída de frequência 1 (definido pelo parâmetro <a href="#">15.36 Freq sai 1 em src min</a>). Isso é aplicado quando <a href="#">15.22 Configuração DO1</a> é ajustado para <i>Saída de frequência</i>.</p> 	0.000
	-32768.000... 32767.000	Valor de sinal real correspondente ao valor mínimo da saída de frequência 1.	1 = 1
15.35	<i>Freq sai 1 src max</i>	<p>Define o valor real do sinal (selecionado pelo parâmetro <a href="#">15.33 Freq sai 1 fonte</a>) que corresponde ao valor máximo da saída de frequência 1 (definido pelo parâmetro <a href="#">15.37 Freq said 1 em src max</a>). Isso é aplicado quando <a href="#">15.22 Configuração DO1</a> é ajustado para <i>Saída de frequência</i>. Consulte o parâmetro <a href="#">15.34 Freq sai 1 src min</a>.</p>	1.500.000; 1.800.000 (95.20 b0)
	-32768.000... 32767.000	Valor de sinal real correspondente ao valor máximo da saída de frequência 1.	1 = 1
15.36	<i>Freq sai 1 em src min</i>	<p>Define o valor de saída mínimo da saída de frequência 1 quando <a href="#">15.22 Configuração DO1</a> estiver ajustado para <i>Saída de frequência</i>. Consulte também o desenho do parâmetro <a href="#">15.34 Freq sai 1 src min</a>.</p>	0 Hz
	0 ... 16.000 Hz	Valor mínimo da saída de frequência 1.	1 = 1 Hz
15.37	<i>Freq said 1 em src max</i>	<p>Define o valor máximo da saída de frequência 1 quando <a href="#">15.22 Configuração DO1</a> estiver ajustado para <i>Saída de frequência</i>. Consulte também o desenho do parâmetro <a href="#">15.34 Freq sai 1 src min</a>.</p>	16.000 Hz
	0 ... 16.000 Hz	Valor máximo da saída de frequência 1.	1 = 1 Hz

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
<b>19 Modo de operação</b>			
		Seleção de fontes de locais de controle remoto e local, e dos modos de operação. Consulte também a seção <i>Modos de operação do inversor de frequência</i> (página 114).	
19.01	<i>Modo oper atual</i>	Exibe o modo de operação sendo usado. Consulte os parâmetros 19.11...19.14. Esse parâmetro é somente leitura.	<i>Escalar (Hz)</i>
	Zero	Nenhum.	1
	Velocidade	Controle de velocidade (no modo de controle de motor vetorial).	2
	Torque	Controle de torque (no modo de controle de motor vetorial).	3
	Mín.	O seletor de torque compara a saída do controlador de velocidade (25.01 <i>Ref torq controle vel</i> ) e a referência de torque (26.74 <i>Said ramp ref torq</i> ) e o menor valor entre eles é usado (no modo de controle de motor vetorial).	4
	Máx.	O seletor de torque compara a saída do controlador de velocidade (25.01 <i>Ref torq controle vel</i> ) e a referência de torque (26.74 <i>Said ramp ref torq</i> ) e o maior valor entre eles é usado (no modo de controle de motor vetorial).	5
	Adicionar	A saída do controlador de velocidade é somada à referência de torque (no modo de controle de motor vetorial).	6
	Reservado		7...9
	Escalar (Hz)	Controle de frequência no modo escalar de controle do motor.	10
	Magn. forçada.	O motor está no modo de magnetização.	20
19.11	<i>Seleção Ext1/Ext2</i>	Seleciona a fonte para escolha da localização de controle remoto EXT1/EXT2. 0 = EXT1 1 = EXT2	<i>EXT1</i>
	EXT1	EXT1 (seleção permanente).	0
	EXT2	EXT2 (seleção permanente).	1
	Bit 11 MCW FBAA	Bit 11 da palavra de controle recebido através da interface de Fieldbus A.	2
	DI1	Entrada digital DI1 (10.02 <i>Estado atraso DI</i> , bit 0).	3
	DI2	Entrada digital DI2 (10.02 <i>Estado atraso DI</i> , bit 1).	4
	DI3	Entrada digital DI3 (10.02 <i>Estado atraso DI</i> , bit 2).	5
	DI4	Entrada digital DI4 (10.02 <i>Estado atraso DI</i> , bit 3).	6
	DI5	Entrada digital DI5 (10.02 <i>Estado atraso DI</i> , bit 4).	7
	DI6	Entrada digital DI6 (10.02 <i>Estado atraso DI</i> , bit 5).	8
	Reservado		9...18
	Função temp 1	Bit 0 de 34.01 <i>Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	19
	Função temp 2	Bit 1 de 34.01 <i>Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	20
	Função temp 3	Bit 2 de 34.01 <i>Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	21
	Reservado		22...24
	Supervisão 1	Bit 0 de 32.01 <i>Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	25
	Supervisão 2	Bit 1 de 32.01 <i>Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	26
	Supervisão 3	Bit 2 de 32.01 <i>Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	27

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Reservado		28...31
	Bit 11 MCW EFB	Bit 11 da palavra de controle recebido através da interface de Fieldbus integrado.	32
	Perda de conexão FBA A	Perda de comunicação detectada da interface A de fieldbus altera o modo de controle para EXT2.	33
	Perda de conexão EFB	Perda de comunicação detectada da interface de fieldbus integrado altera o modo de controle para EXT2.	34
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
<i>19.12</i>	<i>Modo controle Ext1</i>	Seleciona o modo de operação do local de controle remoto EXT1 no modo de controle de motor vetorial.	<i>Velocidade</i>
	Zero	Nenhum.	1
	Velocidade	Controle de velocidade. A referência de torque usada é <i>25.01 Ref torq controle vel</i> (saída da corrente de referência de velocidade).	2
	Torque	Controle de torque. A referência de torque usada é <i>26.74 Said ramp ref torq</i> (saída da corrente de referência de torque).	3
	Mínimo	Combinação das seleções <i>Velocidade</i> e <i>Torque</i> : o seletor de torque compara a saída do controlador de velocidades ( <i>25.01 Ref torq controle vel</i> ) e da referência de torque ( <i>26.74 Said ramp ref torq</i> ) e seleciona o valor menor entre eles. Se o erro de velocidade ficar negativo, o inversor de frequência seguirá a saída do controlador de velocidades até que o erro fique positivo novamente. Isso evita que o inversor de frequência acelere descontroladamente, se a carga for perdida no controle de torque.	4
	Máximo	Combinação das seleções <i>Velocidade</i> e <i>Torque</i> : o seletor de torque compara a saída do controlador de velocidades ( <i>25.01 Ref torq controle vel</i> ) e da referência de torque ( <i>26.74 Said ramp ref torq</i> ) e seleciona o valor maior entre eles. Se o erro de velocidade ficar positivo, o inversor de frequência seguirá a saída do controlador de velocidades até que o erro fique negativo novamente. Isso evita que o inversor de frequência acelere descontroladamente, se a carga for perdida no controle de torque.	5
<i>19.14</i>	<i>Modo controle Ext2</i>	Seleciona o modo de operação do local de controle remoto EXT2 no modo de controle de motor vetorial. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <i>19.12 Modo controle Ext1</i> .	<i>Velocidade</i>
<i>19.16</i>	<i>Modo controle local</i>	Seleciona o modo de operação de controle local no modo de controle de motor vetorial.	<i>Velocidade</i>
	Velocidade	Controle de velocidade. A referência de torque usada é <i>25.01 Ref torq controle vel</i> (saída da corrente de referência de velocidade).	0
	Torque	Controle de torque. A referência de torque usada é <i>26.74 Said ramp ref torq</i> (saída da corrente de referência de torque).	1
<i>19.17</i>	<i>Cntrl local desabilitado</i>	Ativa/desativa o controle local (botões de iniciar e parar no painel de controle e os controles locais na ferramenta para PC).  <b>AVISO!</b> Antes de desativar o controle local, assegure que o painel de controle não seja necessário para parar o inversor de frequência.	<i>Não</i>
	Não	Controle local ativado.	0
	Sim	Controle local desativado.	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																	
<b>20</b>	<b>Partir/Parar/Sentido</b>	<p>Seleção de Partir/Parar/Sentido e sinal funcionar/partida/jogging; seleção da fonte do sinal de ativação de referência positiva/negativa.</p> <p>Para obter informações sobre os locais de controle, consulte a seção <i>Controle local vs. controle remoto</i> (página 109).</p>																		
20.01	<i>Comandos Ext1</i>	<p>Seleciona a fonte dos comandos de partida, parada e de sentido para o local de controle remoto 1 (EXT1).</p> <p>Consulte o parâmetro 20.21 para a determinação do sentido real. Consulte também os parâmetros 20.02...20.05.</p>	<i>In1 Start; In2 Dir</i>																	
Não selecionado		Nenhuma fonte de comando de partida ou parada foi selecionada.	0																	
In1 Start		<p>A fonte dos comandos de partida e parada é selecionada pelo parâmetro 20.03 Ext1 ent1. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1" data-bbox="395 539 745 647"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (20.03)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -&gt; 1 (20.02 = Rebordo)</td> <td>Partida</td> </tr> <tr> <td>1 (20.02 = Nivel)</td> <td>Parada</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>Parada</td> </tr> </tbody> </table>	Estado da fonte 1 (20.03)	Comando	0 -> 1 (20.02 = Rebordo)	Partida	1 (20.02 = Nivel)	Parada	0	Parada	1									
Estado da fonte 1 (20.03)	Comando																			
0 -> 1 (20.02 = Rebordo)	Partida																			
1 (20.02 = Nivel)	Parada																			
0	Parada																			
In1 Start; In2 Dir		<p>A fonte selecionada por 20.03 Ext1 ent1 é o sinal de partida; a fonte selecionada por 20.04 Ext1 ent2 determina o sentido. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1" data-bbox="395 770 902 943"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (20.03)</th> <th>Estado da fonte 2 (20.04)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Qualquer um</td> <td>Parada</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">0 -&gt; 1 (20.02 = Rebordo)</td> <td>0</td> <td>Partida frente</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Partida reverso</td> </tr> <tr> <td>1 (20.02 = Nivel)</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Estado da fonte 1 (20.03)	Estado da fonte 2 (20.04)	Comando	0	Qualquer um	Parada	0 -> 1 (20.02 = Rebordo)	0	Partida frente	1	Partida reverso	1 (20.02 = Nivel)			2			
Estado da fonte 1 (20.03)	Estado da fonte 2 (20.04)	Comando																		
0	Qualquer um	Parada																		
0 -> 1 (20.02 = Rebordo)	0	Partida frente																		
	1	Partida reverso																		
1 (20.02 = Nivel)																				
In1 Start fwd; In2 Start rev		<p>A fonte selecionada por 20.03 Ext1 ent1 é o sinal de partida para frente; a fonte selecionada por 20.04 Ext1 ent2 é o sinal de partida no sentido reverso. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1" data-bbox="395 1074 902 1278"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (20.03)</th> <th>Estado da fonte 2 (20.04)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Parada</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">0 -&gt; 1 (20.02 = Rebordo)</td> <td>0</td> <td>Partida frente</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Partida reverso</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0 -&gt; 1 (20.02 = Rebordo)</td> <td>Partida reverso</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1 (20.02 = Nivel)</td> <td>Parada</td> </tr> </tbody> </table>	Estado da fonte 1 (20.03)	Estado da fonte 2 (20.04)	Comando	0	0	Parada	0 -> 1 (20.02 = Rebordo)	0	Partida frente	1	Partida reverso	0	0 -> 1 (20.02 = Rebordo)	Partida reverso	1	1 (20.02 = Nivel)	Parada	3
Estado da fonte 1 (20.03)	Estado da fonte 2 (20.04)	Comando																		
0	0	Parada																		
0 -> 1 (20.02 = Rebordo)	0	Partida frente																		
	1	Partida reverso																		
0	0 -> 1 (20.02 = Rebordo)	Partida reverso																		
1	1 (20.02 = Nivel)	Parada																		


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																
	In1P Start; In2 Stop	<p>As fontes dos comandos de partida e parada são selecionadas pelos parâmetros <a href="#">20.03 Ext1 ent1</a> e <a href="#">20.04 Ext1 ent2</a>. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (20.03)</th> <th>Estado da fonte 2 (20.04)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -&gt; 1</td> <td>1</td> <td>Partida</td> </tr> <tr> <td>Qualquer um</td> <td>0</td> <td>Parada</td> </tr> </tbody> </table> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>O parâmetro <a href="#">20.02 Disparo iniciar Ext1</a> não tem efeito com este ajuste.</li> <li>Quando a fonte 2 for 0, as teclas Iniciar e Parar no painel de controle serão desativadas.</li> </ul>	Estado da fonte 1 (20.03)	Estado da fonte 2 (20.04)	Comando	0 -> 1	1	Partida	Qualquer um	0	Parada	4							
Estado da fonte 1 (20.03)	Estado da fonte 2 (20.04)	Comando																	
0 -> 1	1	Partida																	
Qualquer um	0	Parada																	
	In1P Start; In2 Stop; In3 Dir	<p>As fontes dos comandos de partida e parada são selecionadas pelos parâmetros <a href="#">20.03 Ext1 ent1</a> e <a href="#">20.04 Ext1 ent2</a>. A fonte selecionada por <a href="#">20.05 Ext1 ent3</a> determina o sentido. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (20.03)</th> <th>Estado da fonte 2 (20.04)</th> <th>Estado da fonte 3 (20.05)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -&gt; 1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Partida frente</td> </tr> <tr> <td>0 -&gt; 1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Partida reverso</td> </tr> <tr> <td>Qualquer um</td> <td>0</td> <td>Qualquer um</td> <td>Parada</td> </tr> </tbody> </table> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>O parâmetro <a href="#">20.02 Disparo iniciar Ext1</a> não tem efeito com este ajuste.</li> <li>Quando a fonte 2 for 0, as teclas Iniciar e Parar no painel de controle serão desativadas.</li> </ul>	Estado da fonte 1 (20.03)	Estado da fonte 2 (20.04)	Estado da fonte 3 (20.05)	Comando	0 -> 1	1	0	Partida frente	0 -> 1	1	1	Partida reverso	Qualquer um	0	Qualquer um	Parada	5
Estado da fonte 1 (20.03)	Estado da fonte 2 (20.04)	Estado da fonte 3 (20.05)	Comando																
0 -> 1	1	0	Partida frente																
0 -> 1	1	1	Partida reverso																
Qualquer um	0	Qualquer um	Parada																
	In1P Start fwd; In2P Start rev; In3 Stop	<p>As fontes dos comandos de partida e parada são selecionadas pelos parâmetros <a href="#">20.03 Ext1 ent1</a>, <a href="#">20.04 Ext1 ent2</a> e <a href="#">20.05 Ext1 ent3</a>. A fonte selecionada por <a href="#">20.05 Ext1 ent3</a> determina a parada. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (20.03)</th> <th>Estado da fonte 2 (20.04)</th> <th>Estado da fonte 3 (20.05)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -&gt; 1</td> <td>Qualquer um</td> <td>1</td> <td>Partida frente</td> </tr> <tr> <td>Qualquer um</td> <td>0 -&gt; 1</td> <td>1</td> <td>Partida reverso</td> </tr> <tr> <td>Qualquer um</td> <td>Qualquer um</td> <td>0</td> <td>Parada</td> </tr> </tbody> </table> <p><b>Observação:</b> O parâmetro <a href="#">20.02 Disparo iniciar Ext1</a> não tem efeito com este ajuste.</p>	Estado da fonte 1 (20.03)	Estado da fonte 2 (20.04)	Estado da fonte 3 (20.05)	Comando	0 -> 1	Qualquer um	1	Partida frente	Qualquer um	0 -> 1	1	Partida reverso	Qualquer um	Qualquer um	0	Parada	6
Estado da fonte 1 (20.03)	Estado da fonte 2 (20.04)	Estado da fonte 3 (20.05)	Comando																
0 -> 1	Qualquer um	1	Partida frente																
Qualquer um	0 -> 1	1	Partida reverso																
Qualquer um	Qualquer um	0	Parada																
	Reservado		7...10																
	Painel controle	Os comandos de partida e parada são dados no painel de controle (ou no PC conectado ao conector de painel de controle).	11																
	Fieldbus A	<p>Os comandos de partida e parada são dados no adaptador de Fieldbus A.</p> <p><b>Observação:</b> Ajuste também <a href="#">20.02 Disparo iniciar Ext1</a> para <i>Nível</i>.</p>	12																

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Reservado		13
	Fieldbus integrado	Os comandos de partida e parada são dados na interface de Fieldbus integrado. <b>Observação:</b> Ajuste também <a href="#">20.02 Disparo iniciar Ext1</a> para <a href="#">Nível</a> .	14
<a href="#">20.02</a>	<a href="#">Disparo iniciar Ext1</a>	Define se o sinal de partida do local de controle remoto EXT1 é desarmado por rebordo ou por nível. <b>Observação:</b> Este parâmetro não terá efeito se um sinal de partida do tipo pulso for selecionado. Consulte as descrições das seleções do parâmetro <a href="#">20.01 Comandos Ext1</a> .	<a href="#">Nível</a>
	Rebordo	O sinal de partida é desarmado por rebordo.	0
	Nível	O sinal de partida é desarmado por nível.	1
<a href="#">20.03</a>	<a href="#">Ext1 ent1</a>	Seleciona a fonte 1 do parâmetro <a href="#">20.01 Comandos Ext1</a> .	<a href="#">DI1</a>
	Sempre desligado	Sempre desligado.	0
	Sempre ligado	Sempre ligado.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	20
	Reservado		21...23
	Supervisão 1	Bit 0 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página 327).	24
	Supervisão 2	Bit 1 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página 327).	25
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página 327).	26
	<a href="#">Outro [bit]</a>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página 200).	-
<a href="#">20.04</a>	<a href="#">Ext1 ent2</a>	Seleciona a fonte 2 do parâmetro <a href="#">20.01 Comandos Ext1</a> . Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">20.03 Ext1 ent1</a> .	<a href="#">DI2</a>
<a href="#">20.05</a>	<a href="#">Ext1 ent3</a>	Seleciona a fonte 3 do parâmetro <a href="#">20.01 Comandos Ext1</a> . Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">20.03 Ext1 ent1</a> .	<a href="#">Sempre desligado</a>
<a href="#">20.06</a>	<a href="#">Comandos Ext2</a>	Seleciona a fonte dos comandos de partida, parada e sentido para o local de controle remoto 2 (EXT2). Consulte o parâmetro <a href="#">20.21</a> para a determinação do sentido real. Consulte também os parâmetros <a href="#">20.07...20.10</a> .	<a href="#">Não selecionado</a>
	Não selecionado	Nenhuma fonte de comando de partida ou parada foi selecionada.	0

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16														
	In1 Start	<p>A fonte dos comandos de partida e parada é selecionada pelo parâmetro <i>20.08 Ext2 ent1</i>. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (<i>20.08</i>)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -&gt; 1 (<i>20.07 = Rebordo</i>)</td> <td>Partida</td> </tr> <tr> <td>1 (<i>20.07 = Nivel</i>)</td> <td>Parada</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>Parada</td> </tr> </tbody> </table>	Estado da fonte 1 ( <i>20.08</i> )	Comando	0 -> 1 ( <i>20.07 = Rebordo</i> )	Partida	1 ( <i>20.07 = Nivel</i> )	Parada	0	Parada	1						
Estado da fonte 1 ( <i>20.08</i> )	Comando																
0 -> 1 ( <i>20.07 = Rebordo</i> )	Partida																
1 ( <i>20.07 = Nivel</i> )	Parada																
0	Parada																
	In1 Start; In2 Dir	<p>A fonte selecionada por <i>20.08 Ext2 ent1</i> é o sinal de partida; a fonte selecionada por <i>20.09 Ext2 ent2</i> determina o sentido. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (<i>20.08</i>)</th> <th>Estado da fonte 2 (<i>20.09</i>)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Qualquer um</td> <td>Parada</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">0 -&gt; 1 (<i>20.07 = Rebordo</i>) 1 (<i>20.07 = Nivel</i>)</td> <td>0</td> <td>Partida frente</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Partida reverso</td> </tr> </tbody> </table>	Estado da fonte 1 ( <i>20.08</i> )	Estado da fonte 2 ( <i>20.09</i> )	Comando	0	Qualquer um	Parada	0 -> 1 ( <i>20.07 = Rebordo</i> ) 1 ( <i>20.07 = Nivel</i> )	0	Partida frente	1	Partida reverso	2			
Estado da fonte 1 ( <i>20.08</i> )	Estado da fonte 2 ( <i>20.09</i> )	Comando															
0	Qualquer um	Parada															
0 -> 1 ( <i>20.07 = Rebordo</i> ) 1 ( <i>20.07 = Nivel</i> )	0	Partida frente															
	1	Partida reverso															
	In1 Start fwd; In2 Start rev	<p>A fonte selecionada por <i>20.08 Ext2 ent1</i> é o sinal de partida para frente; a fonte selecionada por <i>20.09 Ext2 ent2</i> é o sinal de partida no sentido reverso. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (<i>20.08</i>)</th> <th>Estado da fonte 2 (<i>20.09</i>)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Parada</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">0 -&gt; 1 (<i>20.07 = Rebordo</i>) 1 (<i>20.07 = Nivel</i>)</td> <td>0</td> <td>Partida frente</td> </tr> <tr> <td>0 -&gt; 1 (<i>20.07 = Rebordo</i>) 1 (<i>20.07 = Nivel</i>)</td> <td>Partida reverso</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Parada</td> </tr> </tbody> </table>	Estado da fonte 1 ( <i>20.08</i> )	Estado da fonte 2 ( <i>20.09</i> )	Comando	0	0	Parada	0 -> 1 ( <i>20.07 = Rebordo</i> ) 1 ( <i>20.07 = Nivel</i> )	0	Partida frente	0 -> 1 ( <i>20.07 = Rebordo</i> ) 1 ( <i>20.07 = Nivel</i> )	Partida reverso	0	1	Parada	3
Estado da fonte 1 ( <i>20.08</i> )	Estado da fonte 2 ( <i>20.09</i> )	Comando															
0	0	Parada															
0 -> 1 ( <i>20.07 = Rebordo</i> ) 1 ( <i>20.07 = Nivel</i> )	0	Partida frente															
	0 -> 1 ( <i>20.07 = Rebordo</i> ) 1 ( <i>20.07 = Nivel</i> )	Partida reverso															
0	1	Parada															
	In1P Start; In2 Stop	<p>As fontes dos comandos de partida e parada são selecionadas pelos parâmetros <i>20.08 Ext2 ent1</i> e <i>20.09 Ext2 ent2</i>. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (<i>20.08</i>)</th> <th>Estado da fonte 2 (<i>20.09</i>)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -&gt; 1</td> <td>1</td> <td>Partida</td> </tr> <tr> <td>Qualquer um</td> <td>0</td> <td>Parada</td> </tr> </tbody> </table> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>O parâmetro <i>20.07 Disparo iniciar Ext2</i> não tem efeito com este ajuste.</li> <li>Quando a fonte 2 for 0, as teclas Iniciar e Parar no painel de controle serão desativadas.</li> </ul>	Estado da fonte 1 ( <i>20.08</i> )	Estado da fonte 2 ( <i>20.09</i> )	Comando	0 -> 1	1	Partida	Qualquer um	0	Parada	4					
Estado da fonte 1 ( <i>20.08</i> )	Estado da fonte 2 ( <i>20.09</i> )	Comando															
0 -> 1	1	Partida															
Qualquer um	0	Parada															



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																
	In1P Start; In2 Stop; In3 Dir	<p>As fontes dos comandos de partida e parada são selecionadas pelos parâmetros <a href="#">20.08 Ext2 ent1</a> e <a href="#">20.09 Ext2 ent2</a>. A fonte selecionada por <a href="#">20.10 Ext2 ent3</a> determina o sentido. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (<a href="#">20.08</a>)</th> <th>Estado da fonte 2 (<a href="#">20.09</a>)</th> <th>Estado da fonte 3 (<a href="#">20.10</a>)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -&gt; 1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Partida frente</td> </tr> <tr> <td>0 -&gt; 1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Partida reverso</td> </tr> <tr> <td>Qualquer um</td> <td>0</td> <td>Qualquer um</td> <td>Parada</td> </tr> </tbody> </table> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>O parâmetro <a href="#">20.07 Disparo iniciar Ext2</a> não tem efeito com este ajuste.</li> <li>Quando a fonte 2 for 0, as teclas Iniciar e Parar no painel de controle serão desativadas.</li> </ul>	Estado da fonte 1 ( <a href="#">20.08</a> )	Estado da fonte 2 ( <a href="#">20.09</a> )	Estado da fonte 3 ( <a href="#">20.10</a> )	Comando	0 -> 1	1	0	Partida frente	0 -> 1	1	1	Partida reverso	Qualquer um	0	Qualquer um	Parada	5
Estado da fonte 1 ( <a href="#">20.08</a> )	Estado da fonte 2 ( <a href="#">20.09</a> )	Estado da fonte 3 ( <a href="#">20.10</a> )	Comando																
0 -> 1	1	0	Partida frente																
0 -> 1	1	1	Partida reverso																
Qualquer um	0	Qualquer um	Parada																
	In1P Start fwd; In2P Start rev; In3 Stop	<p>As fontes dos comandos de partida e parada são selecionadas pelos parâmetros <a href="#">20.08 Ext2 ent1</a>, <a href="#">20.09 Ext2 ent2</a> e <a href="#">20.10 Ext2 ent3</a>. A fonte selecionada por <a href="#">20.10 Ext2 ent3</a> determina o sentido. As transições de estado dos bits da fonte são interpretados da seguinte maneira:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Estado da fonte 1 (<a href="#">20.08</a>)</th> <th>Estado da fonte 2 (<a href="#">20.09</a>)</th> <th>Estado da fonte 3 (<a href="#">20.10</a>)</th> <th>Comando</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -&gt; 1</td> <td>Qualquer um</td> <td>1</td> <td>Partida frente</td> </tr> <tr> <td>Qualquer um</td> <td>0 -&gt; 1</td> <td>1</td> <td>Partida reverso</td> </tr> <tr> <td>Qualquer um</td> <td>Qualquer um</td> <td>0</td> <td>Parada</td> </tr> </tbody> </table> <p><b>Observação:</b> O parâmetro <a href="#">20.07 Disparo iniciar Ext2</a> não tem efeito com este ajuste.</p>	Estado da fonte 1 ( <a href="#">20.08</a> )	Estado da fonte 2 ( <a href="#">20.09</a> )	Estado da fonte 3 ( <a href="#">20.10</a> )	Comando	0 -> 1	Qualquer um	1	Partida frente	Qualquer um	0 -> 1	1	Partida reverso	Qualquer um	Qualquer um	0	Parada	6
Estado da fonte 1 ( <a href="#">20.08</a> )	Estado da fonte 2 ( <a href="#">20.09</a> )	Estado da fonte 3 ( <a href="#">20.10</a> )	Comando																
0 -> 1	Qualquer um	1	Partida frente																
Qualquer um	0 -> 1	1	Partida reverso																
Qualquer um	Qualquer um	0	Parada																
	Reservado		7...10																
	Painel controle	Os comandos de partida e parada são dados no painel de controle (ou no PC conectado ao conector de painel de controle).	11																
	Fieldbus A	Os comandos de partida e parada são dados no adaptador de Fieldbus A. <b>Observação:</b> Ajuste também <a href="#">20.07 Disparo iniciar Ext2</a> para <i>Nível</i> .	12																
	Reservado		13																
	Fieldbus integrado	Os comandos de partida e parada são dados na interface de Fieldbus integrado. <b>Observação:</b> Ajuste também <a href="#">20.07 Disparo iniciar Ext2</a> para <i>Nível</i> .	14																
<a href="#">20.07</a>	<a href="#">Disparo iniciar Ext2</a>	<p>Define se o sinal de partida do local de controle remoto EXT2 é desarmado por rebordo ou por nível.</p> <p><b>Observação:</b> Este parâmetro não terá efeito se um sinal de partida do tipo pulso for selecionado. Consulte as descrições das seleções do parâmetro <a href="#">20.06 Comandos Ext2</a>.</p>	<i>Nível</i>																
	Rebordo	O sinal de partida é desarmado por rebordo.	0																
	Nível	O sinal de partida é desarmado por nível.	1																


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
20.08	<i>Ext2 ent1</i>	Seleciona a fonte 1 do parâmetro <i>20.06 Comandos Ext2</i> . Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro <i>20.03 Ext1 ent1</i> .	<i>Sempre desligado</i>
20.09	<i>Ext2 ent2</i>	Seleciona a fonte 2 do parâmetro <i>20.06 Comandos Ext2</i> . Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro <i>20.03 Ext1 ent1</i> .	<i>Sempre desligado</i>
20.10	<i>Ext2 ent3</i>	Seleciona a fonte 3 do parâmetro <i>20.06 Comandos Ext2</i> . Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro <i>20.03 Ext1 ent1</i> .	<i>Sempre desligado</i>
20.11	<i>Modo parar perm func</i>	Seleciona a maneira como o motor é parado quando o sinal de permissão de funcionamento é desligado. A fonte do sinal de permissão de funcionamento é selecionada pelo parâmetro <i>20.12 Permissão Func 1</i> .	<i>Inércia</i>
	Inércia	Parada pelo desligamento dos semicondutores de saída do inversor de frequência. O motor é parado por inércia.  <b>AVISO!</b> Se for usado um freio mecânico, certifique-se de que seja seguro parar o inversor de frequência por inércia.	0
	Rampa	Para ao longo da rampa de desaceleração ativa. Consulte o grupo de parâmetro <i>23 Referência rampa de velocidade</i> na página <i>282</i> .	1
	Limite de torque	Para de acordo com os limites de torque (parâmetros <i>30.19</i> e <i>30.20</i> ).	2
20.12	<i>Permissão Func 1</i>	Seleciona a fonte do sinal de funcionamento externo ativo. Se o sinal de permissão de funcionamento for desligado, o inversor de frequência não dará partida. Se já estiver em funcionamento, o conversor parará de acordo com o ajuste do parâmetro <i>20.11 Modo parar perm func</i> . 1 = Sinal de permissão de funcionamento ativado. Consulte também o parâmetro <i>20.19 Hab comand partida</i> .	<i>Selecionado</i>
	Não selecionado	0.	0
	Selecionado	1.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página <i>335</i> ).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página <i>335</i> ).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página <i>335</i> ).	20
	Reservado		21...23
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página <i>327</i> ).	24
	Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página <i>327</i> ).	25
	Supervisão 3	Bit 2 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página <i>327</i> ).	26
	Reservado		27...29


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	FBAACMCW bit 3	Bit 3 da palavra de controle recebido através da interface de Fieldbus A.	30
	Reservado		31
	EFBMCW bit 3	Bit 3 da palavra de controle recebido por meio da interface de Fieldbus integrado.	32
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
20.19	<i>Hab comand partida</i>	Seleciona a fonte para o sinal de ativar partida. 1 = Ativar partida. Com o sinal desligado, todo comando de partida do inversor de frequência é inibido. (Desligar o sinal enquanto o inversor de frequência estiver em funcionamento não faz o inversor de frequência parar). Consulte também o parâmetro 20.12 <i>Permissão Func 1</i> .	<i>Selecionado</i>
	Não selecionado	0.	0
	Selecionado	1.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	20
	Reservado		21...23
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	24
	Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	25
	Supervisão 3	Bit 2 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	26
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																
20.21	<i>Sentido</i>	<p>Trava do sentido de referência. Define o sentido do inversor de frequência em vez do sinal de referência, exceto em alguns casos.</p> <p>Na tabela, o sentido real do inversor de frequência é mostrado como uma função do parâmetro <i>20.21 Sentido</i> e do comando Sentido (do parâmetro <i>20.01 Comandos Ext1</i> ou <i>20.06 Comandos Ext2</i>).</p>	<i>Pedido</i>																
		<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Comando de sentido = Frente</th> <th>Comando de sentido = Reverso</th> <th>Comando de sentido não definido</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Par. <i>20.21 Sentido</i> = <i>Avanço</i></td> <td>Para a frente</td> <td>Frente</td> <td>Frente</td> </tr> <tr> <td>Par. <i>20.21 Sentido</i> = <i>Inverso</i></td> <td>Inverso</td> <td>Reverso</td> <td>Reverso</td> </tr> <tr> <td>Par. <i>20.21 Sentido</i> = <i>Pedido</i></td> <td>           Frente, mas           <ul style="list-style-type: none"> <li>Se a referência vem de Constante, Potenciômetro do motor, PID, Velocidade segura, Último, Jogging ou Referência painel, a referência é usada como está.</li> <li>Se a referência vem da rede, ela será usada como está.</li> </ul> </td> <td>           Inverso, mas           <ul style="list-style-type: none"> <li>Se a referência vier de Constante, PID ou Jogging, a referência será usada como está.</li> <li>Se a referência vier da rede, Painel, Entrada analógica, Potenciômetro do motor, Velocidade segura ou Última referência, a referência será multiplicada por -1.</li> </ul> </td> <td>Para a frente</td> </tr> </tbody> </table>		Comando de sentido = Frente	Comando de sentido = Reverso	Comando de sentido não definido	Par. <i>20.21 Sentido</i> = <i>Avanço</i>	Para a frente	Frente	Frente	Par. <i>20.21 Sentido</i> = <i>Inverso</i>	Inverso	Reverso	Reverso	Par. <i>20.21 Sentido</i> = <i>Pedido</i>	Frente, mas <ul style="list-style-type: none"> <li>Se a referência vem de Constante, Potenciômetro do motor, PID, Velocidade segura, Último, Jogging ou Referência painel, a referência é usada como está.</li> <li>Se a referência vem da rede, ela será usada como está.</li> </ul>	Inverso, mas <ul style="list-style-type: none"> <li>Se a referência vier de Constante, PID ou Jogging, a referência será usada como está.</li> <li>Se a referência vier da rede, Painel, Entrada analógica, Potenciômetro do motor, Velocidade segura ou Última referência, a referência será multiplicada por -1.</li> </ul>	Para a frente	
	Comando de sentido = Frente	Comando de sentido = Reverso	Comando de sentido não definido																
Par. <i>20.21 Sentido</i> = <i>Avanço</i>	Para a frente	Frente	Frente																
Par. <i>20.21 Sentido</i> = <i>Inverso</i>	Inverso	Reverso	Reverso																
Par. <i>20.21 Sentido</i> = <i>Pedido</i>	Frente, mas <ul style="list-style-type: none"> <li>Se a referência vem de Constante, Potenciômetro do motor, PID, Velocidade segura, Último, Jogging ou Referência painel, a referência é usada como está.</li> <li>Se a referência vem da rede, ela será usada como está.</li> </ul>	Inverso, mas <ul style="list-style-type: none"> <li>Se a referência vier de Constante, PID ou Jogging, a referência será usada como está.</li> <li>Se a referência vier da rede, Painel, Entrada analógica, Potenciômetro do motor, Velocidade segura ou Última referência, a referência será multiplicada por -1.</li> </ul>	Para a frente																
	<i>Pedido</i>	<p>Em controle remoto, o sentido é selecionado por um comando de sentido (parâmetro <i>20.01 Comandos Ext1</i> ou <i>20.06 Comandos Ext2</i>).</p> <p>Se a referência vem de Constante (velocidades/frequências constantes), Potenciômetro do motor, PID, Ref velocidade segura, Referência de última veloc, Velocidade de jogging ou Referência painel, a referência é usada como está.</p> <p>Se a referência vem de um Fieldbus:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>se o comando de sentido for para a frente, a referência será usada como está</li> <li>se o comando de sentido for inverso, a referência será multiplicada por -1.</li> </ul>	0																
	<i>Avanço</i>	O motor gira para a frente independente do sinal da referência externa. (Valores de referência negativos são substituídos por zero. Valores de referência positivos são usados como estão).	1																
	<i>Inverso</i>	O motor gira no sentido inverso independente do sinal da referência externa. (Valores de referência negativos são substituídos por zero. Valores de referência positivos são multiplicados por -1).	2																
20.22	<i>Ativar para rodar</i>	<p>O ajuste deste parâmetro em 0 faz o motor parar de girar, mas não afeta outras condições para o giro. Ajustar o parâmetro de volta em 1 faz o motor começar a girar novamente.</p> <p>Este parâmetro pode ser usado, por exemplo, com um sinal de um equipamento externo para evitar que o motor gire antes que o equipamento esteja pronto.</p> <p>Quando o parâmetro for 0 (giro do motor está desativado), o bit 13 do parâmetro <i>06.16 Palv estado conv 1</i> é ajustado em 0.</p>	<i>Selecionado</i>																
	<i>Não selecionado</i>	0 (sempre desligado).	0																

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Selecionado	1 (sempre ligado).	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	20
	Reservado		21...23
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	24
	Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	25
	Supervisão 3	Bit 2 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	26
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
<b>20.25</b>	<b>Ativar jogging</b>	<p>Seleciona a fonte para o sinal de ativação de jogging. (As fontes dos sinais de ativação de jogging são selecionadas pelos parâmetros <i>20.26 Iniciar jogging 1</i> e <i>20.27 Iniciar jogging 2</i>.)</p> <p>1 = Jogging está ativado. 0 = Jogging está desativado.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• O jogging é possível apenas no modo de controle vetorial.</li> <li>• O jogging somente pode ser ativado quando não houver comando de partida ativo proveniente de uma localização de controle externa. Por outro lado, se o jogging já estiver ativado, o inversor de frequência não pode ser iniciado de uma localização de controle externa (além dos comandos de avanço lento através do Fieldbus).</li> <li>• Consulte a seção <i>Controle de arrancada</i> (página 167).</li> </ul>	<b>Não selecionado</b>
	Não selecionado	0.	0
	Selecionado	1.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	20
	Reservado		21...23
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	24

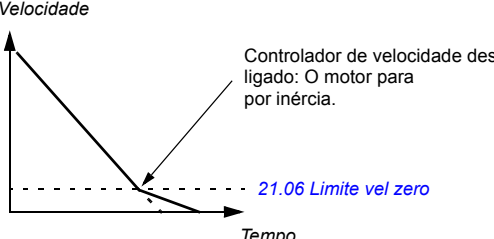
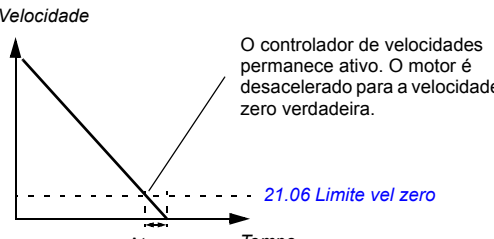
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Supervisão 2	Bit 1 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	25
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	26
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">20.26</a>	<i>Iniciar jogging 1</i>	<p>Se ativado pelo parâmetro <a href="#">20.25 Ativar jogging</a>, seleciona a fonte para ativação da função jogging 1. (A função jogging 1 também pode ser ativada através do Fieldbus independentemente do parâmetro <a href="#">20.25</a>.)</p> <p>1 = Jogging 1 ativo.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• O jogging é possível apenas no modo de controle vetorial.</li> <li>• Se as funções de jogging 1 e 2 forem ativadas, a que foi ativada primeiro terá prioridade.</li> <li>• Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.</li> </ul>	<i>Não selecionado</i>
	Não selecionado	0.	0
	Selecionado	1.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	20
	Reservado		21...23
	Supervisão 1	Bit 0 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	24
	Supervisão 2	Bit 1 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	25
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	26
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">20.27</a>	<i>Iniciar jogging 2</i>	<p>Se ativado pelo parâmetro <a href="#">20.25 Ativar jogging</a>, seleciona a fonte para ativação da função jogging 2. (A função jogging 2 também pode ser ativada pelo Fieldbus independentemente do parâmetro <a href="#">20.25</a>.)</p> <p>1 = Jogging 2 ativo.</p> <p>Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">20.26 Iniciar jogging 1</a>.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• O jogging é possível apenas no modo de controle vetorial.</li> <li>• Se as funções de jogging 1 e 2 forem ativadas, a que foi ativada primeiro terá prioridade.</li> <li>• Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.</li> </ul>	<i>Não selecionado</i>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16												
20.30	<i>Ativar função de aviso de sinal</i>	Seleciona avisos de sinal de ativação a serem suprimidos. Esse parâmetro pode ser usado para evitar que esses avisos inundem o registro de eventos. Sempre que um bit desse parâmetro for definido como 1, o aviso correspondente será suprimido.	0000h												
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Ativar para rodar</td> <td>1 = Aviso <i>AFED Ativar para rodar</i> é suprimido.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Run enable em falta</td> <td>1 = Aviso <i>AFEB Run enable em falta</i> é suprimido.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Descrição	0	Ativar para rodar	1 = Aviso <i>AFED Ativar para rodar</i> é suprimido.	1	Run enable em falta	1 = Aviso <i>AFEB Run enable em falta</i> é suprimido.	3...15	Reservado		
Bit	Nome	Descrição													
0	Ativar para rodar	1 = Aviso <i>AFED Ativar para rodar</i> é suprimido.													
1	Run enable em falta	1 = Aviso <i>AFEB Run enable em falta</i> é suprimido.													
3...15	Reservado														
	0000h...FFFFh	Palavra para desativar avisos de sinal de ativação.	1 = 1												
<b>21 Modo partir/parar</b>		Modos de partida e parada; modo de parada de emergência e seleção de fonte de sinal; ajustes de magnetização CC.													
21.01	<i>Modo de início de vetor</i>	<p>Seleciona a função de partida do motor para o modo de controle de motor vetorial, ou seja, quando <b>99.04 Modo controle motor</b> estiver ajustado para <i>Vetor</i>.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>A função de partida para o modo de controle de motor escalar é selecionada pelo parâmetro <b>21.19 Modo partida escalar</b>.</li> <li>Quando a magnetização CC for selecionada (<i>Rápido</i> ou <i>Tempo const</i>), não é possível dar partida em um motor em giro.</li> <li>Com motores de imã permanente, o modo de partida <i>Automático</i> deve ser usado.</li> <li>Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.</li> </ul> <p>Consulte também a seção <i>Magnetização CC</i> (página 163).</p>	<i>Automático</i>												
	Rápido	O inversor de frequência pré-magnetiza o motor antes da partida. O tempo de pré-magnetização é determinado automaticamente, sendo tipicamente de 200 ms a 2 s dependendo do tamanho do motor. Esse modo deve ser selecionado se um torque de arranque elevado for exigido.	0												
	Tempo const	<p>O inversor de frequência pré-magnetiza o motor antes da partida. O tempo de pré-magnetização é definido pelo parâmetro <b>21.02 Tempo magnetização</b>. Esse modo deverá ser selecionado quando for necessário um tempo pré-magnetização constante (por exemplo, se a partida do motor precisar ser sincronizada com a liberação de um freio mecânico). Este ajuste também garante o torque de arranque mais alto possível quando o tempo de pré-magnetização estiver ajustado no tempo suficiente.</p> <p> <b>AVISO!</b> O inversor de frequência entrará em funcionamento depois que o tempo de magnetização de ajuste tiver passado, mesmo se a magnetização do motor não for concluída. Em aplicações nas quais for essencial um torque de arranque completo, assegure que o tempo de magnetização constante seja suficiente para permitir uma geração de magnetização e torque completa.</p>	1												


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16										
	Automático	A partida automática garante uma partida de motor ideal na maioria dos casos. Isso inclui a função de partida rápida (partida para um motor em rotação) e a função de reinicialização automática. O programa de controle do motor do inversor de frequência identifica o fluxo, assim como o estado mecânico do motor, e inicia o motor instantaneamente sob todas as condições.	2										
21.02	<i>Tempo magnetização</i>	<p>Define o tempo de pré-magnetização quando</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>o parâmetro <i>21.01 Modo de início de vetor</i> estiver ajustado para <i>Tempo const</i> (no modo de controle de motor vetorial), ou</li> <li>o parâmetro <i>21.19 Modo partida escalar</i> estiver ajustado para <i>Tempo const</i> ou <i>Impulso de torque</i> (no modo de controle de motor escalar).</li> </ul> <p>Após o comando de partida, o inversor de frequência automaticamente pré-magnetiza o motor pelo tempo definido. Para assegurar uma magnetização completa, ajuste este parâmetro em um valor igual ou maior que a constante de tempo do rotor. Se não for conhecido, use o valor prático dado na tabela abaixo:</p> <table border="1" data-bbox="344 639 852 810"> <thead> <tr> <th>Potência nominal do motor</th> <th>Tempo de magnetização constante</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>&lt; 1 kW</td> <td>≥ 50 a 100 ms</td> </tr> <tr> <td>1 a 10 kW</td> <td>≥ 100 a 200 ms</td> </tr> <tr> <td>10 a 200 kW</td> <td>≥ 200 a 1.000 ms</td> </tr> <tr> <td>200 a 1000 kW</td> <td>≥ 1.000 a 2.000 ms</td> </tr> </tbody> </table> <p><b>Observação:</b> Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.</p>	Potência nominal do motor	Tempo de magnetização constante	< 1 kW	≥ 50 a 100 ms	1 a 10 kW	≥ 100 a 200 ms	10 a 200 kW	≥ 200 a 1.000 ms	200 a 1000 kW	≥ 1.000 a 2.000 ms	500 ms
Potência nominal do motor	Tempo de magnetização constante												
< 1 kW	≥ 50 a 100 ms												
1 a 10 kW	≥ 100 a 200 ms												
10 a 200 kW	≥ 200 a 1.000 ms												
200 a 1000 kW	≥ 1.000 a 2.000 ms												
	0...10000 ms	Tempo de magnetização CC constante.	1 = 1 ms										
21.03	<i>Modo paragem</i>	<p>Seleciona a maneira como o motor é parado quando um comando de parada é recebido.</p> <p>Frenagem adicional é possível selecionando a frenagem de fluxo (consulte o parâmetro <i>97.05 Frenagem de fluxo</i>).</p>	<i>Inércia</i>										
	Inércia	<p>Parada pelo desligamento dos semicondutores de saída do inversor de frequência. O motor é parado por inércia.</p> <p> <b>AVISO!</b> Se for usado um freio mecânico, certifique-se de que seja seguro parar o inversor de frequência por inércia.</p>	0										
	Rampa	Para ao longo da rampa de desaceleração ativa. Consulte o grupo de parâmetro <i>23 Referência rampa de velocidade</i> na página <i>282</i> ou <i>28 Controle referência de freq</i> na página <i>298</i> .	1										
	Limite de torque	Para de acordo com os limites de torque (parâmetros <i>30.19</i> e <i>30.20</i> ). Este modo apenas é possível no modo de controle de motor vetorial.	2										





Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
21.04	<i>Modo parada emerg</i>	Seleciona a maneira como o motor é parado quando um comando de parada de emergência é recebido. A fonte do sinal de parada de emergência é selecionada pelo parâmetro <i>21.05 Fonte parada emerg</i> .	<i>Paragem rampa (Off1)</i>
	Paragem rampa (Off1)	Com o inversor de frequência funcionando: <ul style="list-style-type: none"> <li>• 1 = Operação normal.</li> <li>• 0 = Parada normal ao longo da rampa de desaceleração padrão definida para o tipo de referência em particular (consulte a seção <i>Controle de arrancada</i> [página 167]). Para reiniciar o inversor de frequência após sua parada, remova o sinal de parada de emergência e alterne o sinal de partida de 0 para 1.</li> </ul> Com o inversor de frequência parado: <ul style="list-style-type: none"> <li>• 1 = Partida permitida.</li> <li>• 0 = Partida não permitida.</li> </ul>	0
	Paragem inércia (Off2)	Com o inversor de frequência funcionando: <ul style="list-style-type: none"> <li>• 1 = Operação normal.</li> <li>• 0 = Parar por inércia.</li> </ul> Com o inversor de frequência parado: <ul style="list-style-type: none"> <li>• 1 = Partida permitida.</li> <li>• 0 = Partida não permitida.</li> </ul>	1
	Paragem rampa eme (Off3)	Com o inversor de frequência funcionando: <ul style="list-style-type: none"> <li>• 1 = Operação normal</li> <li>• 0 = Parar pela rampa de parada de emergência definida pelo parâmetro <i>23.23 Tempo parad emerg</i>. Para reiniciar o inversor de frequência após sua parada, remova o sinal de parada de emergência e alterne o sinal de partida de 0 para 1.</li> </ul> Com o inversor de frequência parado: <ul style="list-style-type: none"> <li>• 1 = Partida permitida.</li> <li>• 0 = Partida não permitida.</li> </ul>	2
21.05	<i>Fonte parada emerg</i>	Seleciona a fonte do sinal de parada de emergência. O modo de parada é selecionado pelo parâmetro <i>21.04 Modo parada emerg</i> . 0 = Parada de emergência ativa. 1 = Operação normal <b>Observação:</b> Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.	<i>Inativo (verdadeiro)</i>
	Ativo (falso)	0.	0
	Inativo (verdadeiro)	1.	1
	Reservado		2
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	3
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	4
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	5
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	6
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	7
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	8
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
21.06	<i>Limite vel zero</i>	Define o limite da velocidade zero. O motor é parado ao longo de uma rampa de velocidade (quando a parada de rampa estiver selecionada ou o tempo de parada de emergência for usado) até o limite da velocidade zero definido ser alcançado. Após o atraso de velocidade zero, o motor é parado por inércia.	30.00 rpm
	0.00...30.000.00 rpm	Limite de velocidade zero.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>
21.07	<i>Atraso vel zero</i>	<p>Define o atraso da função de atraso da velocidade zero. A função é útil nas aplicações em que é importante uma reinicialização tranquila e rápida. Durante o atraso, o inversor de frequência reconhece com precisão a posição do rotor.</p> <p><u>Sem atraso de velocidade zero:</u> O inversor de frequência recebe um comando de parada e desacelera ao longo de uma rampa. Quando a velocidade real do motor cai abaixo do valor do parâmetro <a href="#">21.06 Limite vel zero</a>, a modulação do inversor é interrompida e o motor é parado completamente por inércia.</p>  <p><u>Com atraso de velocidade zero:</u> O inversor de frequência recebe um comando de parada e desacelera ao longo de uma rampa. Quando a velocidade real do motor fica abaixo do valor do parâmetro <a href="#">21.06 Limite vel zero</a>, a função de atraso de velocidade zero é ativada. Durante o atraso, a função mantém o controlador de velocidades em funcionamento: o inversor modula, o motor é magnetizado e o inversor de frequência está pronto para uma reinicialização rápida. O atraso da velocidade zero pode ser usado, por exemplo, com a função jogging.</p> 	0 ms
	0...30.000 ms	Atraso de velocidade zero.	1 = 1 ms

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16															
21.08	<i>Controle corrente CC</i>	Ativa/desativa as funções de paragem CC e pós-magnetização. Consulte a seção <i>Magnetização CC</i> (página 163). <b>Observação:</b> A magnetização CC faz com que o motor se aqueça. Em aplicações que exigem longos tempos de magnetização CC, devem ser usados motores ventilados externamente. Se o período de magnetização CC for longo, a magnetização CC não pode evitar a rotação do eixo do motor, se uma carga constante for aplicada ao motor.	0000b															
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Paragem CC</td> <td>1 = Ativar paragem CC. Consulte a seção <i>Paragem CC</i> (página 164). <b>Observação:</b> A função de paragem CC não tem efeito se o sinal de partida estiver desligado.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Pós-magnetização</td> <td>1 = Ativar pós-magnetização. Consulte a seção <i>Ajustes e diagnósticos</i> (página 164). <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>A pós-magnetização está disponível apenas quando a função de rampa for o modo de paragem selecionado (consulte o parâmetro 21.03 <i>Modo paragem</i>).</li> </ul> </td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Frenagem CC</td> <td>1 = Ativar frenagem CC.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Valor	0	Paragem CC	1 = Ativar paragem CC. Consulte a seção <i>Paragem CC</i> (página 164). <b>Observação:</b> A função de paragem CC não tem efeito se o sinal de partida estiver desligado.	1	Pós-magnetização	1 = Ativar pós-magnetização. Consulte a seção <i>Ajustes e diagnósticos</i> (página 164). <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>A pós-magnetização está disponível apenas quando a função de rampa for o modo de paragem selecionado (consulte o parâmetro 21.03 <i>Modo paragem</i>).</li> </ul>	2	Frenagem CC	1 = Ativar frenagem CC.	3...15	Reservado		
Bit	Nome	Valor																
0	Paragem CC	1 = Ativar paragem CC. Consulte a seção <i>Paragem CC</i> (página 164). <b>Observação:</b> A função de paragem CC não tem efeito se o sinal de partida estiver desligado.																
1	Pós-magnetização	1 = Ativar pós-magnetização. Consulte a seção <i>Ajustes e diagnósticos</i> (página 164). <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>A pós-magnetização está disponível apenas quando a função de rampa for o modo de paragem selecionado (consulte o parâmetro 21.03 <i>Modo paragem</i>).</li> </ul>																
2	Frenagem CC	1 = Ativar frenagem CC.																
3...15	Reservado																	
	0000b...0011b	Seleção da magnetização CC.	1 = 1															
21.09	<i>Vel parada CC</i>	Define a velocidade de paragem CC no modo de controle de velocidade. Consulte o parâmetro 21.08 <i>Controle corrente CC</i> e a seção <i>Paragem CC</i> (página 164).	5.00 rpm															
	0.00...1.000.00 rpm	Vel parada CC.	Consulte o parâmetro 46.01															
21.10	<i>Ref corrente CC</i>	Define a corrente de paragem CC em percentagem da corrente nominal do motor. Consulte o parâmetro 21.08 <i>Controle corrente CC</i> e a seção <i>Magnetização CC</i> (página 163). Depois de 100 segundos de tempo de magnetização, a corrente máxima de magnetização será limitada à corrente de magnetização correspondente à referência de fluxo real.	30.0%															
	0.0...100.0%	Corrente de paragem CC.	1 = 1%															
21.11	<i>Tempo pós-magnet</i>	Define o período de tempo durante o qual a pós-magnetização ficará ativa após a parada do motor. A corrente de magnetização é definida pelo parâmetro 21.10 <i>Ref corrente CC</i> . Consulte o parâmetro 21.08 <i>Controle corrente CC</i> .	0 s															
	0...3.000 s	Tempo de pós-magnetização.	1 = 1 s															
21.14	<i>Pré-aquecim fte entr</i>	Seleciona a fonte para controlar o pré-aquecimento do motor. O estado do pré-aquecimento é mostrado como o bit 2 de 06.21 <i>Palav estado 3 inv</i> . <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>A função de aquecimento exige que STO não seja acionado.</li> <li>A função de aquecimento exige que o inversor de frequência não esteja com falha.</li> </ul>	<i>Desligado</i>															
	Desligado	0. O pré-aquecimento está sempre desativado.	0															
	Ligado	1. O pré-aquecimento é sempre ativado quando o inversor de frequência é parado.	1															
	DI1	Entrada digital DI1 (10.02 <i>Estado atraso DI</i> , bit 0).	2															

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	8
	Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	9
	Supervisão 3	Bit 2 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	10
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	11
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	12
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	13
	MCW utilz bit 0	Bit 12 de <i>06.01 Palav ctrl principal</i> (consulte a página 212).	16
	MCW utilz bit 1	Bit 13 de <i>06.01 Palav ctrl principal</i> (consulte a página 212).	17
	MCW utilz bit 2	Bit 14 de <i>06.01 Palav ctrl principal</i> (consulte a página 212).	18
	MCW utilz bit 3	Bit 15 de <i>06.01 Palav ctrl principal</i> (consulte a página 212).	19
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
<i>21.15</i>	<i>Pre-heating time delay</i>	Define o atraso de tempo antes do início do pré-aquecimento depois que o inversor de frequência for parado.	60 s
	10...3000 s	Atraso no tempo de pré-aquecimento.	1 = 1 s
<i>21.16</i>	<i>Corrente pré-aquec</i>	Define a corrente CC usada para aquecer o motor. O valor é apresentado como porcentagem da corrente nominal do motor.	0.0%
	0.0...30.0%	Corrente de pré-aquecimento.	1 = 1%
<i>21.18</i>	<i>Tempo rearme aut</i>	<p>É possível dar partida no motor automaticamente após uma breve interrupção na alimentação usando a função de reinício automático. Consulte a seção <i>Reinício automático</i> (página 173).</p> <p>Quando este parâmetro estiver definido como 0.0 segundo, o reinício automático será desativado. Caso contrário, o parâmetro define a duração máxima da interrupção de energia após o qual há uma tentativa de reinício. Observe que esse tempo também inclui o atraso de pré-carga CC. Consulte também o parâmetro <i>21.34 Forçar reinicialização automática</i>.</p> <p>Esse parâmetro tem efeito somente se o parâmetro <i>95.04 Aliment placa cntrl</i> é ajustado para <i>Externo 24V</i>.</p> <p> <b>AVISO!</b> Antes de ativar a função, certifique-se de que não possam ocorrer situações de risco. A função reinicia o inversor de frequência automaticamente e continua a operação até uma interrupção da alimentação.</p>	10.0 s
	0.0 s	Reinício automático desativado.	0
	0.1...10.0 s	Duração máxima da interrupção da alimentação.	1 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
21.19	<i>Modo partida escalar</i>	<p>Seleciona a função de partida do motor para o modo de controle do motor escalar, ou seja, quando <i>99.04 Modo controle motor</i> estiver ajustado como <i>Escalar</i>.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A função de partida do modo vetorial de controle do motor vetorial é selecionada pelo parâmetro <i>21.01 Modo de início de vetor</i>.</li> <li>• Com motores de ímã permanente, o modo de partida <i>Automático</i> deve ser usado.</li> <li>• Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.</li> </ul> <p>Consulte também a seção <i>Magnetização CC</i> (página 163).</p>	<i>Normal</i>
	Normal	Partida imediata da velocidade zero.	0
	Tempo const	<p>O inversor de frequência pré-magnetiza o motor antes da partida. O tempo de pré-magnetização é definido pelo parâmetro <i>21.02 Tempo magnetização</i>. Esse modo deverá ser selecionado quando for necessário um tempo pré-magnetização constante (por exemplo, se a partida do motor precisar ser sincronizada com a liberação de um freio mecânico). Este ajuste também garante o torque de arranque mais alto possível quando o tempo de pré-magnetização estiver ajustado no tempo suficiente.</p> <p><b>Observação:</b> Este modo não pode ser usado para dar partida em um motor em rotação.</p> <p> <b>AVISO!</b> A partida no inversor de frequência será dada após o tempo de pré-magnetização de ajuste mesmo se a magnetização do motor não for concluída. Em aplicações nas quais for essencial um torque de arranque completo, assegure que o tempo de magnetização constante seja suficiente para permitir uma geração de magnetização e torque completa.</p>	1
	Automático	<p>O inversor de frequência seleciona automaticamente a frequência de saída correta para começar a girar o motor. Isso é útil para partida veloz: se o motor já estiver em rotação, o inversor de frequência iniciará suavemente na frequência atual.</p> <p><b>Observação:</b> Não pode ser usado em sistemas multimotores.</p>	2
	Impulso de torque	<p>O inversor de frequência pré-magnetiza o motor antes da partida. O tempo de pré-magnetização é definido pelo parâmetro <i>21.02 Tempo magnetização</i>.</p> <p>O impulso de torque é aplicado na partida. O impulso de torque será interrompido quando a frequência de saída exceder 40% da frequência nominal ou quando for igual ao valor de referência. Consulte o parâmetro <i>21.26 Corr impulso torque</i>.</p> <p>Esse modo deve ser selecionado se um torque de arranque elevado for necessário.</p> <p><b>Observação:</b> Este modo não pode ser usado para dar partida em um motor em rotação.</p> <p> <b>AVISO!</b> A partida no inversor de frequência será dada após o tempo de pré-magnetização de ajuste mesmo se a magnetização do motor não for concluída. Em aplicações nas quais for essencial um torque de arranque completo, assegure que o tempo de magnetização constante seja suficiente para permitir uma geração de magnetização e torque completa.</p>	3
	Automático + impulso	<p>Partida automática com impulso de torque.</p> <p>A partida automática é realizada primeiro e o motor é magnetizado. Se a velocidade for zero, o impulso de torque é aplicado.</p>	4

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Partida rápida	<p>O inversor de frequência seleciona automaticamente a frequência de saída correta para começar a girar o motor. Se o motor já estiver em rotação, o inversor de frequência iniciará suavemente na frequência atual. – O modo iniciará o motor com controle vetorial e alternará para o controle escalar dinamicamente quando a velocidade do motor for encontrada.</p> <p>Em comparação com o modo de partida automática, a partida rápida detecta a velocidade do motor mais rapidamente. A partida rápida requer informações mais precisas sobre o modelo do motor. Portanto, um ID run imobilizado é realizado automaticamente quando o inversor de frequência é iniciado pela primeira vez após a seleção da partida rápida. Os valores da placa do motor devem ser precisos. Valores da placa errados podem reduzir o desempenho de partida.</p> <p><b>Observação:</b> Durante a partida rápida, o inversor de frequência funcionará primeiramente no modo de controle vetorial. Por essa razão, ao usar a partida rápida, o ajuste da corrente nominal do inversor de frequência deve estar no intervalo permitido para o modo de controle vetorial, consulte o parâmetro <a href="#">99.06 Corrente nom motor</a>.</p>	5
	Partida rápida + impulso	<p>Partida rápida com impulso de torque.</p> <p>A partida rápida é realizada primeiro e o motor é magnetizado. Se a velocidade for zero, o impulso de torque é aplicado.</p>	6
<a href="#">21.21</a>	<a href="#">Freq paragem CC</a>	Define a frequência de paragem CC, que é usada em vez do parâmetro <a href="#">21.09 Vel parada CC</a> quando o motor estiver no modo de frequência escalar. Consulte o parâmetro <a href="#">21.08 Controle corrente CC</a> e a seção <a href="#">Paragem CC</a> (página 164).	5.00 Hz
	0.00...1.000.00 Hz	Frequência de paragem CC.	1 = 1 Hz
<a href="#">21.22</a>	<a href="#">Atraso partida</a>	<p>Define o atraso de partida. Após o cumprimento das condições para partida, o inversor de frequência espera o tempo de atraso e, em seguida, inicia o motor. Durante o atraso, o aviso <a href="#">AFE9 Atraso partida</a> é exibido.</p> <p>O atraso de partida pode ser usado em todos os modos de partida.</p>	0.00 s
	0.00...60.00 s	Atraso partida	1 = 1 s
<a href="#">21.23</a>	<a href="#">Partida suave</a>	<p>Seleciona o modo de rotação de vetor de corrente forçado em velocidades baixas. Quando o modo de partida suave estiver selecionado, a taxa de aceleração é limitada pelos tempos de rampa de aceleração e desaceleração. Se o processo acionado pelo motor síncrono de ímã permanente possui alta inércia, é recomendado um tempo de rampa lento.</p> <p>Pode ser usado apenas para motores síncronos magnéticos permanentes.</p>	<i>Desativado</i>
	Desativado	Desativado.	0
	Sempre ativo	Sempre ativo.	1
	Apenas partida	Ativado ao iniciar o motor.	2
<a href="#">21.24</a>	<a href="#">Corrente de partida suave</a>	<p>Corrente usada na rotação de vetor de corrente em velocidades baixas. Aumente a corrente de partida suave se for necessário minimizar o balanço do eixo do motor para a aplicação. Observe que não é possível controlar com precisão o torque no modo de rotação de vetor de corrente.</p> <p>Pode ser usado apenas para motores síncronos magnéticos permanentes.</p>	50.0%
	10.0...200.0%	Valor em porcentagem da corrente nominal do motor.	1 = 1%

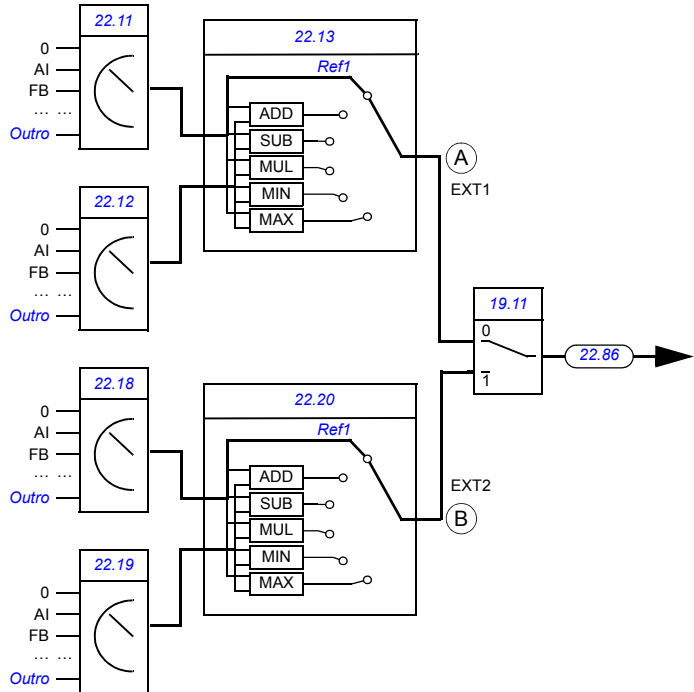
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
21.25	<i>Velocidade de partida suave</i>	Frequência de saída até a qual a rotação de vetor de corrente é usada. Consulte o parâmetro <a href="#">21.19 Modo partida escalar</a> . Pode ser usado apenas para motores síncronos magnéticos permanentes.	10.0%
	2.0...100.0%	Valor em porcentagem da frequência nominal do motor.	1 = 1%
21.26	<i>Corr impulso torque</i>	Define a corrente máxima fornecida ao motor quando <a href="#">21.19 Modo partida escalar</a> está definido como <i>Impulso de torque</i> (consulte a página 269). O valor do parâmetro está em porcentagem da corrente nominal do motor. O valor nominal do parâmetro é de 100%. O impulso de torque é aplicado apenas na partida, sendo interrompido quando a frequência de saída excede 40% da frequência nominal ou quando é igual ao valor de referência. Pode ser usado apenas no modo de controle de motor escalar.	100.0%
	15.0...300.0%	Valor em porcentagem da corrente nominal do motor.	1 = 1%
21.27	<i>Tempo impulso torque</i>	Define o tempo de impulso de torque mínimo e máximo. Se o tempo de impulso de torque for menor que 40% do tempo de aceleração da frequência (consulte os parâmetros <a href="#">28.72</a> e <a href="#">28.74</a> ), então, o tempo de impulso de torque estará ajustado como 40% do tempo de aceleração da frequência.	20.0 s
	0.0...60.0 s	Tempo nominal do motor.	1 = 1 s
21.30	<i>Vel compens modo parada</i>	Seleciona o método usado para parar o inversor de frequência. Consulte também a seção <a href="#">Parada por compensação de velocidade</a> (página 170). A parada por compensação de velocidade será ativada apenas se <ul style="list-style-type: none"> <li>• o modo de operação não for por torque, e <ul style="list-style-type: none"> <li>• o parâmetro <a href="#">21.03 Modo paragem</a> for <i>Rampa</i> ou</li> <li>• o parâmetro <a href="#">20.11 Modo parar perm func</a> for <i>Rampa</i> (caso a permissão de funcionamento esteja ausente).</li> </ul> </li> </ul>	<i>Desligado</i>
	Desligado	Parar de acordo com o parâmetro <a href="#">21.03 Modo paragem</a> , sem parada de velocidade compensada.	0
	Comp veloc FWD	Quando o sentido de rotação for para frente, a compensação de velocidade é usada para frenagem de distância constante. A diferença de velocidade (entre velocidade usada e velocidade máxima) é compensada pela operação do inversor de frequência na velocidade atual antes de o motor parar seguindo uma rampa. Quando o sentido de rotação for reverso, o inversor de frequência para ao longo de uma rampa.	1
	Comp veloc REV	Quando o sentido de rotação for reverso, a compensação de velocidade é usada para frenagem de distância constante. A diferença de velocidade (entre velocidade usada e velocidade máxima) é compensada pela operação do inversor de frequência na velocidade atual antes de o motor parar seguindo uma rampa. Quando o sentido de rotação for para a frente, o inversor de frequência para ao longo de uma rampa.	2
	Comp veloc bipolar	Independente do sentido de rotação, a compensação de velocidade é usada para frenagem de distância constante. A diferença de velocidade (entre velocidade usada e velocidade máxima) é compensada pela operação do inversor de frequência na velocidade atual antes de o motor parar seguindo uma rampa.	3

## 272 Parâmetros

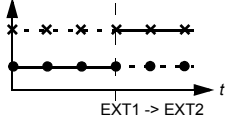
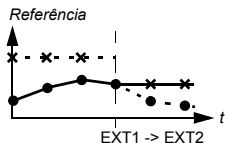
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
21.31	<i>Vel compens atras parada</i>	Este atraso aumenta a distância total percorrida durante uma parada em velocidade máxima. Ele é usado para ajustar a distância de acordo com os requisitos, para que a distância percorrida não seja determinada apenas pela taxa de desaceleração.	0.00 s
	0.00...1.000.00 s	Atraso de velocidade.	1 = 1 s
21.32	<i>Vel compens limit parada</i>	Este parâmetro define um limite de velocidade abaixo do qual o recurso de parada por compensação de velocidade estiver desativado. Nessa região de velocidade, não se tenta fazer a parada por compensação de velocidade e o inversor de frequência normalmente usando a opção de rampa.	10%
	0...100%	Limite de velocidade como uma em porcentagem da velocidade nominal do motor.	1 = 1%
21.34	<i>Forçar reinicialização automática</i>	Força a reinicialização automática. Esse parâmetro será aplicável somente se o parâmetro <i>95.04 Aliment placa cntrl</i> estiver definido como <i>Externo 24V</i> .	<i>Desabilitar</i>
	Desabilitar	Forçar reinicialização automática desabilitado. O parâmetro <i>21.18 Tempo rearme aut</i> estará funcionando se seu valor for maior que 0.0 s.	0
	Ativar	Forçar reinicialização automática habilitado. O parâmetro <i>21.18 Tempo rearme aut</i> é ignorado. O inversor de frequência nunca dispara com a falha de subtensão e o sinal de partida fica ligado para sempre. Quando a tensão CC for restaurada, a operação normal continuará.	1
21.35	<i>Potência de pré-aquecimento</i>	Define a potência usada para aquecer o motor.	0.00
	0.00...10.00 kW	Potência de pré-aquecimento.	100 = 1 kW
21.36	<i>Unidade de pré-aquecimento</i>	Define se o pré-aquecimento é definido como corrente ou potência.	<i>Corrente</i>
	Corrente		0
	Potência		1
<b>22 Seleção ref velocidade</b>		Seleção de referência de velocidade; ajustes do potenciômetro do motor. Consulte os diagramas da cadeia de controle nas páginas <i>576...581</i> .	
22.01	<i>Ref veloc ilimitada</i>	Exibe a saída do bloco de seleção de referência de velocidade. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <i>577</i> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Valor da referência de velocidade selecionada.	Consulte o parâmetro <i>46.01</i>


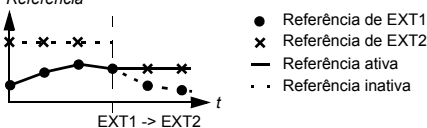


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
22.11	<i>Ext1 veloc ref1</i>	<p>Seleciona a fonte de referência de velocidade 1 EXT1.</p> <p>Duas fontes de sinal podem ser definidas por este parâmetro e <a href="#">22.12 Ext1 veloc ref2</a>. Uma função matemática (<a href="#">22.13 Ext1 função veloc</a>) aplicada aos dois sinais cria uma referência de EXT1 (A na figura abaixo).</p> <p>Uma fonte digital selecionada por <a href="#">19.11 Seleção Ext1/Ext2</a> pode ser usada para alternar entre a referência de EXT1 e a referência de EXT2 correspondente definida pelos parâmetros <a href="#">22.18 Ext2 veloc ref1</a>, <a href="#">22.19 Ext2 veloc ref2</a> e <a href="#">22.20 Ext2 função veloc</a> (B na figura abaixo).</p>	<i>Painel (ref guardada)</i>




Zero	Nenhum.	0
AI1 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado AI1</a> (consulte a página 231).	1
AI2 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado AI2</a> (consulte a página 233).	2
Reservado		3
FB A ref1	<a href="#">03.05 FB A referência 1</a> (consulte a página 207).	4
FB A ref2	<a href="#">03.06 FB A referência 2</a> (consulte a página 207).	5
Reservado		6...7
EFB ref1	<a href="#">03.09 EFB referência 1</a> (consulte a página 207).	8
EFB ref2	<a href="#">03.10 EFB referência 2</a> (consulte a página 207).	9
Reservado		10...14

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Potenciômetro do motor	<a href="#">22.80 Ref atual pot motor</a> (saída do potenciômetro do motor).	15
	PID	<a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a> (saída do controlador PID de processo).	16
	Entrada de frequência	<a href="#">11.38 Ent freq valor atual 1</a> (quando DI5 é usado como uma entrada de frequência).	17
	Painel (ref guardada)	A referência do painel de controle ( <a href="#">03.01 Referência painel</a> , consulte a página <a href="#">207</a> ) salva pelo sistema de controle no local onde o controle é retornado é utilizada como a referência.  <i>Referência</i> 	18
	Painel prog (ref copiada)	A referência do painel de controle ( <a href="#">03.01 Referência painel</a> , consulte a página <a href="#">207</a> ) para o local de controle anterior será utilizada como referência quando o local de controle for alterado se as referências dos dois locais forem do mesmo tipo (por exemplo, frequência/velocidade/torque/PID); caso contrário, o sinal real será utilizado como a nova referência.  <i>Referência</i> 	19
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">22.12</a>	<a href="#">Ext1 veloc ref2</a>	Seleciona a fonte de referência de velocidade 2 EXT1. Para obter informações sobre as seleções e um diagrama da seleção da fonte de referência, consulte o parâmetro <a href="#">22.11 Ext1 veloc ref1</a> .	<i>Zero</i>
<a href="#">22.13</a>	<a href="#">Ext1 função veloc</a>	Seleciona uma função matemática entre as fontes de referência selecionadas pelos parâmetros <a href="#">22.11 Ext1 veloc ref1</a> e <a href="#">22.12 Ext1 veloc ref2</a> . Consulte o diagrama em <a href="#">22.11 Ext1 veloc ref1</a> .	<i>Ref1</i>
	Ref1	O sinal selecionado por <a href="#">22.11 Ext1 veloc ref1</a> é usado como referência de velocidade 1 como está (sem aplicação de função).	0
	Ad (ref1 + ref2)	A soma das fontes de referência é usada como referência de velocidade 1.	1
	Sub (ref1 - ref2)	A subtração ( <a href="#">22.11 Ext1 veloc ref1</a> - <a href="#">22.12 Ext1 veloc ref2</a> ) das fontes de referência é usada como referência de velocidade 1.	2
	Mul (ref1 × ref2)	O produto das fontes de referência é usado como referência de velocidade 1.	3
	Min (ref1, ref2)	A menor das fontes de referência é usada como referência de velocidade 1.	4
	Max (ref1, ref2)	A maior das fontes de referência é usada como referência de velocidade 1.	5

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
22.18	<i>Ext2 veloc ref1</i>	Seleciona a fonte de referência de velocidade 1 EXT2. Duas fontes de sinal podem ser definidas por este parâmetro e <a href="#">22.19 Ext2 veloc ref2</a> . Uma função matemática ( <a href="#">22.20 Ext2 função veloc</a> ) aplicada aos dois sinais cria uma referência de EXT2. Consulte o diagrama em <a href="#">28.11 Ext1 frequência ref1</a> .	Zero
	Zero	Nenhum.	0
	AI1 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado AI1</a> (consulte a página 231).	1
	AI2 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado AI2</a> (consulte a página 233).	2
	Reservado		3
	FB A ref1	<a href="#">03.05 FB A referência 1</a> (consulte a página 207).	4
	FB A ref2	<a href="#">03.06 FB A referência 2</a> (consulte a página 207).	5
	Reservado		6...7
	EFB ref1	<a href="#">03.09 EFB referência 1</a> (consulte a página 207).	8
	Ref2 EFB	<a href="#">03.10 EFB referência 2</a> (consulte a página 207).	9
	Reservado		10...14
	Potenciômetro do motor	<a href="#">22.80 Ref atual pot motor</a> (saída do potenciômetro do motor).	15
	PID	<a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a> (saída do controlador PID de processo).	16
	Entrada de frequência	<a href="#">11.38 Ent freq valor atual 1</a> (quando DI5 é usado como uma entrada de frequência).	17
	Painel (ref guardada)	A referência do painel de controle ( <a href="#">03.01 Referência painel</a> , consulte a página 207) salva pelo sistema de controle no local onde o controle é retornado é utilizada como a referência.  <i>Referência</i> 	18
	Painel prog (ref copiada)	A referência do painel de controle ( <a href="#">03.01 Referência painel</a> , consulte a página 207) para o local de controle anterior será utilizada como referência quando o local de controle for alterado se as referências para os dois locais forem do mesmo tipo (por exemplo, frequência/velocidade/torque/PID); caso contrário, o sinal real será utilizado como a nova referência.  <i>Referência</i> 	19
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página 200).	-
22.19	<i>Ext2 veloc ref2</i>	Seleciona a fonte de referência de velocidade 2 EXT2. Para obter informações sobre as seleções e um diagrama da seleção da fonte de referência, consulte o parâmetro <a href="#">22.18 Ext2 veloc ref1</a> .	Zero

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
22.20	<i>Ext2 função veloc</i>	Seleciona uma função matemática entre as fontes de referência selecionadas pelos parâmetros <a href="#">22.18 Ext2 veloc ref1</a> e <a href="#">22.19 Ext2 veloc ref2</a> . Consulte o diagrama em <a href="#">22.18 Ext2 veloc ref1</a> .	<i>Ref1</i>
	Ref1	O sinal selecionado por <a href="#">Ext2 veloc ref1</a> é usado como referência de velocidade 1 como está (sem aplicação de função).	0
	Ad (ref1 + ref2)	A soma das fontes de referência é usada como referência de velocidade 1.	1
	Sub (ref1 - ref2)	A subtração ( <a href="#">[22.11 Ext1 veloc ref1]</a> - <a href="#">[22.12 Ext1 veloc ref2]</a> ) das fontes de referência é usada como referência de velocidade 1.	2
	Mul (ref1 × ref2)	O produto das fontes de referência é usado como referência de velocidade 1.	3
	Min (ref1, ref2)	A menor das fontes de referência é usada como referência de velocidade 1.	4
	Max (ref1, ref2)	A maior das fontes de referência é usada como referência de velocidade 1.	5
22.21	<i>Função veloc const</i>	Determina como as velocidades constantes são selecionadas e se o sinal de sentido de rotação é considerado ou não ao aplicar uma velocidade constante.	0001b

Bit	Nome	Informação
0	Modo veloc const	<p>1 = Empacotado: 7 velocidades constantes podem ser selecionadas usando as três fontes definidas pelos parâmetros <a href="#">22.22</a>, <a href="#">22.23</a> e <a href="#">22.24</a>.</p> <p>0 = Separado: As velocidades constantes 1, 2 e 3 são ativadas separadamente pelas fontes definidas pelos parâmetros <a href="#">22.22</a>, <a href="#">22.23</a> e <a href="#">22.24</a> respectivamente. Em caso de conflito, a velocidade constante com o número menor tem prioridade.</p>
1	Habilitação da direção	<p>1 = Direção de partida: Para determinar a direção de operação em uma velocidade constante, o sinal do ajuste de velocidade constante (parâmetros <a href="#">22.26...22.32</a>) é multiplicado pelo sinal de direção (avanço: +1, reverso: -1). Isso permitirá efetivamente que o inversor de frequência tenha 14 (7 para frente, 7 de reverso) velocidades constantes se todos os valores em <a href="#">22.26...22.32</a> forem positivos.</p> <p> <b>ADVERTÊNCIA:</b> Se o sinal de sentido for reverso e a velocidade constante ativa for negativa, o inversor de frequência opera no sentido para frente.</p> <p>0 = De ac. com os Parâmetros: A direção de operação para a velocidade constante é determinada pelo sinal do ajuste de velocidade constante (parâmetros <a href="#">22.26...22.32</a>).</p>
2...15	Reservado	

0000h...FFFFh	Palavra de configuração de velocidade constante.	1 = 1
---------------	--	-------

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																				
22.22	<i>Sel veloc constante 1</i>	Quando o bit 0 do parâmetro <i>22.21 Função veloc const</i> for 0 (Separado), seleciona uma fonte que ativa a velocidade constante 1. Quando o bit 0 do parâmetro <i>22.21 Função veloc const</i> for 1 (Empacotado), este parâmetro e os parâmetros <i>22.23 Sel veloc constante 2</i> e <i>22.24 Sel veloc constante 3</i> selecionam três fontes cujos estados ativam velocidades constantes da seguinte maneira:	<i>DI3</i>																																				
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Fonte definida pelo parâm. <i>22.22</i></th> <th>Fonte definida pelo parâm. <i>22.23</i></th> <th>Fonte definida pelo parâm. <i>22.24</i></th> <th>Velocidade constante ativa</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Nenhum</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Veloc constante 1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Veloc constante 2</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Veloc constante 3</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Veloc constante 4</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Veloc constante 5</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Veloc constante 6</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Veloc constante 7</td> </tr> </tbody> </table>	Fonte definida pelo parâm. <i>22.22</i>	Fonte definida pelo parâm. <i>22.23</i>	Fonte definida pelo parâm. <i>22.24</i>	Velocidade constante ativa	0	0	0	Nenhum	1	0	0	Veloc constante 1	0	1	0	Veloc constante 2	1	1	0	Veloc constante 3	0	0	1	Veloc constante 4	1	0	1	Veloc constante 5	0	1	1	Veloc constante 6	1	1	1	Veloc constante 7	
Fonte definida pelo parâm. <i>22.22</i>	Fonte definida pelo parâm. <i>22.23</i>	Fonte definida pelo parâm. <i>22.24</i>	Velocidade constante ativa																																				
0	0	0	Nenhum																																				
1	0	0	Veloc constante 1																																				
0	1	0	Veloc constante 2																																				
1	1	0	Veloc constante 3																																				
0	0	1	Veloc constante 4																																				
1	0	1	Veloc constante 5																																				
0	1	1	Veloc constante 6																																				
1	1	1	Veloc constante 7																																				
	Sempre desligado	Sempre desligado.	0																																				
	Sempre ligado	Sempre ligado.	1																																				
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	2																																				
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3																																				
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4																																				
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5																																				
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6																																				
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7																																				
	Reservado		8...17																																				
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	18																																				
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	19																																				
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	20																																				
	Reservado		21...23																																				
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	24																																				
	Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	25																																				
	Supervisão 3	Bit 2 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	26																																				
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-																																				

278 *Parâmetros*

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
22.23	<i>Sel veloc constante 2</i>	Quando o bit 0 do parâmetro <i>22.21 Função veloc const</i> for 0 (Separado), seleciona uma fonte que ativa a velocidade constante 2. Quando o bit 0 do parâmetro <i>22.21 Função veloc const</i> for 1 (Empacotado), este parâmetro e os parâmetros <i>22.22 Sel veloc constante 1</i> e <i>22.24 Sel veloc constante 3</i> selecionam três fontes que são usadas para ativar velocidades constantes. Consulte a tabela no parâmetro <i>22.22 Sel veloc constante 1</i> . Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <i>22.22 Sel veloc constante 1</i> .	<i>DI4</i>
22.24	<i>Sel veloc constante 3</i>	Quando o bit 0 do parâmetro <i>22.21 Função veloc const</i> for 0 (Separado), seleciona uma fonte que ativa a velocidade constante 3. Quando o bit 0 do parâmetro <i>22.21 Função veloc const</i> for 1 (Empacotado), este parâmetro e os parâmetros <i>22.22 Sel veloc constante 1</i> e <i>22.23 Sel veloc constante 2</i> selecionam três fontes que são usadas para ativar velocidades constantes. Consulte a tabela no parâmetro <i>22.22 Sel veloc constante 1</i> . Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <i>22.22 Sel veloc constante 1</i> .	<i>Sempre desligado</i>
22.26	<i>Veloc constante 1</i>	Define a velocidade constante 1 (a velocidade em que o motor gira quando a velocidade constante 1 é selecionada).	300.00 rpm; 360.00 rpm <i>(95.20 b0)</i>
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade constante 1.	Consulte o parâmetro <i>46.01</i>
22.27	<i>Veloc constante 2</i>	Define a velocidade constante 2.	600.00 rpm; 720.00 rpm <i>(95.20 b0)</i>
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade constante 2.	Consulte o parâmetro <i>46.01</i>
22.28	<i>Veloc constante 3</i>	Define a velocidade constante 3.	900.00 rpm; 1.080.00 rpm <i>(95.20 b0)</i>
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade constante 3.	Consulte o parâmetro <i>46.01</i>
22.29	<i>Veloc constante 4</i>	Define a velocidade constante 4.	1.200.00 rpm; 1.440.00 rpm <i>(95.20 b0)</i>
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade constante 4.	Consulte o parâmetro <i>46.01</i>
22.30	<i>Veloc constante 5</i>	Define a velocidade constante 5.	1.500.00 rpm; 1.800.00 rpm <i>(95.20 b0)</i>
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade constante 5.	Consulte o parâmetro <i>46.01</i>
22.31	<i>Veloc constante 6</i>	Define a velocidade constante 6.	2.400.00 rpm; 2.880.00 rpm <i>(95.20 b0)</i>
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade constante 6.	Consulte o parâmetro <i>46.01</i>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16														
22.32	<i>Veloc constante 7</i>	Define a velocidade constante 7.	3.000.00 rpm; 3.600.00 rpm (95.20 b0)														
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade constante 7.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>														
22.41	<i>Ref veloc seg</i>	Define um valor de referência de velocidade segura que é usada com funções de supervisão como <ul style="list-style-type: none"> <li>• <a href="#">12.03 Função supervisão AI</a></li> <li>• <a href="#">49.05 Ação perda comun</a></li> <li>• <a href="#">50.02 FBA A fun perda comun.</a></li> </ul>	0.00 rpm														
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Referência de velocidade segura.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>														
22.42	<i>Ref jogging 1</i>	Define a referência de velocidade para a função de jogging 1. Para obter mais informações sobre jogging, consulte a página <a href="#">167</a> .	0.00 rpm														
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Referência de velocidade para a função de jogging 1.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>														
22.43	<i>Ref jogging 2</i>	Define a referência de velocidade para a função de jogging 2. Para obter mais informações sobre jogging, consulte a página <a href="#">167</a> .	0.00 rpm														
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Referência de velocidade para a função de jogging 2.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>														
22.51	<i>Função veloc crítica</i>	Ativa/desativa a função de velocidades críticas. Também determina se as gamas especificadas são efetivas nos dois sentidos de rotação ou não. Consulte também a seção <a href="#">Velocidades/frequências críticas</a> (página <a href="#">127</a> ).	0000b														
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Informação</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">0</td> <td rowspan="2">Ativar</td> <td>1 = Ativar: Velocidades críticas ativadas.</td> </tr> <tr> <td>0 = Desativar: Velocidades críticas desativadas.</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">1</td> <td rowspan="2">Modo assin</td> <td>1 = Assinada: Os sinais dos parâmetros <a href="#">22.52...22.57</a> são considerados.</td> </tr> <tr> <td>0 = Absoluto: Os parâmetros <a href="#">22.52...22.57</a> são tratados como valores absolutos. Cada faixa é efetiva em ambas as direções da rotação.</td> </tr> <tr> <td>2...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Informação	0	Ativar	1 = Ativar: Velocidades críticas ativadas.	0 = Desativar: Velocidades críticas desativadas.	1	Modo assin	1 = Assinada: Os sinais dos parâmetros <a href="#">22.52...22.57</a> são considerados.	0 = Absoluto: Os parâmetros <a href="#">22.52...22.57</a> são tratados como valores absolutos. Cada faixa é efetiva em ambas as direções da rotação.	2...15	Reservado	
Bit	Nome	Informação															
0	Ativar	1 = Ativar: Velocidades críticas ativadas.															
		0 = Desativar: Velocidades críticas desativadas.															
1	Modo assin	1 = Assinada: Os sinais dos parâmetros <a href="#">22.52...22.57</a> são considerados.															
		0 = Absoluto: Os parâmetros <a href="#">22.52...22.57</a> são tratados como valores absolutos. Cada faixa é efetiva em ambas as direções da rotação.															
2...15	Reservado																
	0000b...0011b	Palavra de configuração de velocidades críticas.	1 = 1														
22.52	<i>Veloc crítica 1 baixa</i>	Define o limite inferior da gama de velocidade crítica 1. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser menor ou igual ao valor de <a href="#">22.53 Veloc crítica 1 alta</a> .	0.00 rpm														
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Limite inferior da velocidade crítica 1.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>														
22.53	<i>Veloc crítica 1 alta</i>	Define o limite superior da gama de velocidade crítica 1. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser maior ou igual ao valor de <a href="#">22.52 Veloc crítica 1 baixa</a> .	0.00 rpm														
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Limite superior da velocidade crítica 1.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>														

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
22.54	<i>Veloc crítica 2 baixa</i>	Define o limite inferior da gama de velocidade crítica 2. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser menor ou igual ao valor de <a href="#">22.55 Veloc crítica 2 alta</a> .	0.00 rpm
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Limite inferior da velocidade crítica 2.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>
22.55	<i>Veloc crítica 2 alta</i>	Define o limite superior da gama de velocidade crítica 2. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser maior ou igual ao valor de <a href="#">22.54 Veloc crítica 2 baixa</a> .	0.00 rpm
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Limite superior da velocidade crítica 2.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>
22.56	<i>Veloc crítica 3 baixa</i>	Define o limite inferior da gama de velocidade crítica 3. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser menor ou igual ao valor de <a href="#">22.57 Veloc crítica 3 alta</a> .	0.00 rpm
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Limite inferior da velocidade crítica 3.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>
22.57	<i>Veloc crítica 3 alta</i>	Define o limite superior da gama de velocidade crítica 3. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser maior ou igual ao valor de <a href="#">22.56 Veloc crítica 3 baixa</a> .	0.00 rpm
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Limite superior da velocidade crítica 3.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>
22.71	<i>Função poten motor</i>	Ativa e seleciona o modo do potenciômetro do motor. Consulte a seção <a href="#">Parada por compensação de velocidade</a> (página 170).	<i>Desativado</i>
	Desativado	O potenciômetro do motor está desativado e seu valor ajustado em 0.	0
	Ativo (início na parada/partida)	Quando ativado, o potenciômetro do motor primeiro adota o valor definido pelo parâmetro <a href="#">22.72 Valor inic pot motor</a> . Depois é possível ajustar o valor pelas fontes acima e abaixo definidas pelos parâmetros <a href="#">22.73 Fonte increm pot motor</a> e <a href="#">22.74 Fonte decrem pot motor</a> . Uma parada ou ciclo de potência reiniciará o potenciômetro do motor com o valor inicial ( <a href="#">22.72</a> ).	1
	Ativo (retomar sempre)	Como <i>Ativo (início na parada/partida)</i> , mas o valor do potenciômetro do motor é retido em um ciclo de potência.	2
	Ativo (inic para atual)	Quando outra fonte de referência for selecionada, o valor do potenciômetro do motor segue essa referência. Após a fonte de referência retornar ao potenciômetro do motor, é possível novamente alterar seu valor com as fontes acima e abaixo (definidas por <a href="#">22.73</a> e <a href="#">22.74</a> ).	3
22.72	<i>Valor inic pot motor</i>	Define um valor inicial (ponto de partida) para o potenciômetro do motor. Consulte as seleções do parâmetro <a href="#">22.71 Função poten motor</a> .	0.00
	-32.768.00... 32.767.00	Valor inicial do potenciômetro do motor.	1 = 1

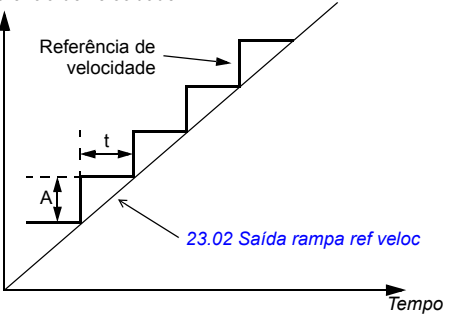


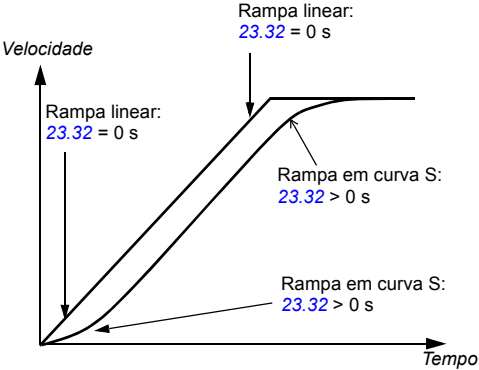
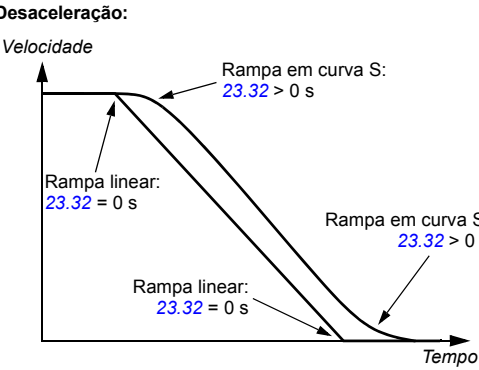
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
22.73	<i>Fonte increm pot motor</i>	<p>Seleciona a fonte do sinal de potenciômetro do motor acima.  0 = Sem alteração  1 = Aumentar o valor do potenciômetro do motor. (Se as fontes para cima e para baixo estiverem ligadas ao mesmo tempo, o valor do potenciômetro não mudará.)</p> <p><b>Observação:</b> Frequência ou velocidade de controle da fonte de aumento/redução da função do potenciômetro do motor varia de zero até a velocidade ou frequência máxima. A direção de operação pode ser alterada com o parâmetro <a href="#">20.04 Ext1 ent2</a>. Consulte a figuras na seção <a href="#">Potenciômetro do motor</a> na página <a href="#">152</a>.</p>	<i>Não usado</i>
	Não usado	0.	0
	Não usado	1.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	20
	Reservado		21...23
	Supervisão 1	Bit 0 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	24
	Supervisão 2	Bit 1 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	25
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	26
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
22.74	<i>Fonte decrem pot motor</i>	<p>Seleciona a fonte do sinal de potenciômetro do motor abaixo.  0 = Sem alteração  1 = Diminuir o valor do potenciômetro do motor. (Se as fontes para cima e para baixo estiverem ligadas ao mesmo tempo, o valor do potenciômetro não mudará.)</p> <p><b>Observação:</b> Frequência ou velocidade de controle da fonte de aumento/redução da função do potenciômetro do motor varia de zero até a velocidade ou frequência máxima. A direção de operação pode ser alterada com o parâmetro <a href="#">20.04 Ext1 ent2</a>. Consulte a figuras na seção <a href="#">Potenciômetro do motor</a> na página <a href="#">152</a>.</p> <p>Para as seleções, consulte o parâmetro <a href="#">22.73 Fonte increm pot motor</a>.</p>	<i>Não usado</i>
22.75	<i>Tempo rampa pot mot</i>	Define a taxa de mudança do potenciômetro do motor. Este parâmetro especifica o tempo necessário para que o potenciômetro do motor mude do mínimo ( <a href="#">22.76</a> ) para o máximo ( <a href="#">22.77</a> ). A mesma taxa de mudança se aplica em ambos os sentidos.	40.0 s
	0.0...3.600.0 s	Tempo de mudança do potenciômetro do motor.	10 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
22.76	<i>Valor min pot motor</i>	Define o valor mínimo do potenciômetro do motor. <b>Observação:</b> Quando o modo de controle vetorial for usado, o valor desse parâmetro deve ser alterado.	-50.00
	-32768.00... 32767.00	Potenciômetro do motor mínimo.	1 = 1
22.77	<i>Valor max pot motor</i>	Define o valor máximo do potenciômetro do motor. <b>Observação:</b> Quando o modo de controle vetorial for usado, o valor desse parâmetro deve ser alterado.	50.00
	-32.768.00... 32.767.00	Potenciômetro do motor máximo.	1 = 1
22.80	<i>Ref atual pot motor</i>	A saída da função de potenciômetro do motor. (O potenciômetro do motor é configurado usando os parâmetros <a href="#">22.71...22.74</a> ). Este parâmetro é somente leitura.	-
	-32.768.00... 32.767.00	Valor do potenciômetro do motor.	1 = 1
22.86	<i>Ref veloc atual 6</i>	Exibe o valor da referência de velocidade (EXT1 ou EXT2) selecionado por <a href="#">19.11 Seleção Ext1/Ext2</a> . Consulte o diagrama em <a href="#">22.11 Ext1 veloc ref1</a> ou o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">576</a> . Esse parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Referência de velocidade após o aditivo 2.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>
22.87	<i>Ref veloc atual 7</i>	Exibe o valor da referência de velocidade antes da aplicação de velocidades críticas. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">577</a> . O valor é recebido de <a href="#">22.86 Ref veloc atual 6</a> a menos que substituído por <ul style="list-style-type: none"> <li>• qualquer velocidade constante</li> <li>• uma referência de jogging</li> <li>• referência de <a href="#">controle rede</a></li> <li>• referência do painel de controle</li> <li>• referência de velocidade segura.</li> </ul> Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Referência de velocidade antes da aplicação de velocidades críticas.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>
<b>23 Referência rampa de velocidade</b>		Configurações de rampa de referência de velocidade (programação das taxas de aceleração e desaceleração do inversor de frequência). Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">578</a> .	
23.01	<i>Ent rampa ref veloc</i>	Exibe a referência de velocidade usada (em rpm) antes de entrar nas funções de rampa e modelagem. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">578</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Referência de velocidade antes de rampa e modelagem.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
23.02	<i>Saída rampa ref veloc</i>	Exibe a referência de velocidade em rampa e modelada em rpm. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 578. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Referência de velocidade após rampa e modelagem.	Consulte o parâmetro 46.01
23.11	<i>Seleção ajuste rampa</i>	Seleciona a fonte que alterna entre os dois conjuntos de tempos de rampa de aceleração/desaceleração definidos pelos parâmetros 23.12...23.15. 0 = Tempo aceleração 1 e tempo desaceleração 1 estão ativos 1 = Tempo aceleração 2 e tempo de desaceleração 2 estão ativos	DI5
	Tempo acel/desacel 1	0.	0
	Tempo acel/desacel 2	1.	1
	DI1	Entrada digital DI1 (10.02 Estado atraso DI, bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 (10.02 Estado atraso DI, bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 (10.02 Estado atraso DI, bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 (10.02 Estado atraso DI, bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 (10.02 Estado atraso DI, bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 (10.02 Estado atraso DI, bit 5).	7
	Reservado		8...17
	FBA A	Somente para os perfis Transparente16 e Transparente32. Bit 10 da palavra de controle de DCU recebido por meio do adaptador fieldbus A.	18
	Reservado		19
	EFB DCU CW bit 10	Apenas para o perfil DCU. Bit 10 da palavra de controle de DCU recebido através da interface de Fieldbus integrado.	20
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
23.12	<i>Tempo aceleração 1</i>	Define o tempo aceleração 1 como o tempo requerido para a velocidade mudar de zero para a velocidade definida através do parâmetro 46.01 <i>Escala velocidade</i> (não para o parâmetro 30.12 <i>Veloc máxima</i> ). Se a referência de velocidade aumentar de forma mais rápida que a taxa de aceleração de ajuste, a velocidade do motor seguirá a taxa de aceleração. Se a referência de velocidade aumentar de forma mais lenta que a taxa de aceleração de ajuste, a velocidade do motor seguirá a referência. Se o tempo de aceleração ajustado for curto demais, o inversor de frequência prolongará automaticamente a aceleração a fim de não exceder seus limites de torque.	5.000 s
	0.000...1.800.000 s	Tempo aceleração 1.	10 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
23.13	<i>Tempo desacel 1</i>	<p>Define o tempo de desaceleração 1 como o tempo requerido para a velocidade mudar da velocidade definida através do parâmetro <a href="#">46.01 Escala velocidade</a> (não para o parâmetro <a href="#">30.12 Veloc máxima</a>) para zero.</p> <p>Se a referência de velocidade diminuir de forma mais lenta que a taxa de desaceleração de ajuste, a velocidade do motor seguirá a referência.</p> <p>Se a referência mudar de forma mais rápida que a taxa de desaceleração de ajuste, a velocidade do motor seguirá a taxa de desaceleração.</p> <p>Se o tempo de desaceleração ajustado for curto demais, o inversor de frequência prolongará a desaceleração de forma automática a fim de não exceder seus limites de torque (ou não exceder uma tensão segura do barramento CC). Se você não sabe se o período de desaceleração é curto demais ou não, assegure-se de que o controle de sobretensão CC esteja ligado (parâmetro <a href="#">30.30 Controle de sobretensão</a>).</p> <p><b>Observação:</b> Se for necessário um tempo de desaceleração curto para uma aplicação de alta inércia, o inversor de frequência deverá estar equipado com um equipamento de frenagem, como um chopper de frenagem e um resistor de frenagem.</p>	5.000 s
	0.000...1.800.000 s	Tempo de desaceleração 1.	10 = 1 s
23.14	<i>Tempo aceleração 2</i>	Define o tempo aceleração 2. Consulte o parâmetro <a href="#">23.12Tempo aceleração 1</a> .	60.000 s
	0.000...1.800.000 s	Tempo aceleração 2.	10 = 1 s
23.15	<i>Tempo desacel 2</i>	Define o tempo de desaceleração 2. Consulte o parâmetro <a href="#">23.13Tempo desacel 1</a> .	60.000 s
	0.000...1.800.000 s	Tempo de desaceleração 2.	10 = 1 s
23.20	<i>Acel tempo jogging</i>	<p>Define o tempo de aceleração para a função de jogging, isto é, o tempo necessário para a velocidade mudar de zero para o valor de velocidade definido através do parâmetro <a href="#">46.01 Escala velocidade</a>.</p> <p>Consulte a seção <a href="#">Ajustes e diagnósticos</a> (página <a href="#">167</a>).</p>	60.000 s
	0.000...1.800.000 s	Tempo de aceleração para jogging.	10 = 1 s
23.21	<i>Tempo desacel jogging</i>	<p>Define o tempo de desaceleração para a função jogging, isto é, o tempo necessário para a velocidade mudar do valor de velocidade definido através do parâmetro <a href="#">46.01 Escala velocidade</a> para zero.</p> <p>Consulte a seção <a href="#">Ajustes e diagnósticos</a> (página <a href="#">167</a>).</p>	60.000 s
	0.000...1.800.000 s	Tempo de desaceleração para jogging.	10 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
23.23	<i>Tempo parad emerg</i>	Define o tempo no qual o inversor de frequência é parado caso seja ativada uma parada de emergência Off3 (ou seja, o tempo necessário para a velocidade mudar do valor de velocidade definido por meio do parâmetro <a href="#">46.01 Escala velocidade</a> ou <a href="#">46.02 Escala frequência</a> para zero). O modo de parada de emergência e a fonte de ativação são selecionados pelos parâmetros <a href="#">21.04 Modo parada emerg</a> e <a href="#">21.05 Fonte parada emerg</a> respectivamente. A parada de emergência também pode ser ativada através do Fieldbus. <b>Observação:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>A parada de emergência Off1 usa a rampa de desaceleração padrão definida pelos parâmetros <a href="#">23.11...23.15</a>.</li> <li>O mesmo valor de parâmetro também é usado no modo de controle de frequência (parâmetros de rampa <a href="#">28.71...28.75</a>).</li> </ul>	3.000 s
	0.000...1.800.000 s	Tempo de desaceleração da parada de emergência Off3.	10 = 1 s
23.28	<i>Declive variável ativo</i>	Ativa a função de declive variável, que controla o declive da rampa de velocidade durante uma mudança de referência de velocidade. Isso permite a geração de uma gama de rampa com variação constante, em vez das duas rampas padrão disponíveis normalmente. Se o intervalo de atualização do sinal de um sistema de controle remoto e a gama de declive variável ( <a href="#">23.29 Gama declive variável</a> ) forem iguais, a referência de velocidade ( <a href="#">23.02 Saída rampa ref veloc</a> ) será uma linha reta. <i>Referência de velocidade</i>  t = atualize o intervalo do sinal a partir de um sistema de controle externo A = mudança da referência de velocidade durante t  Essa função está ativa somente no controle remoto.	<i>Desligado</i>
	Desligado	Declive variável desativado.	0
	Ligado	Declive variável ativo (não disponível em controle local).	1
23.29	<i>Gama declive variável</i>	Define a taxa da mudança de referência de velocidade quando o slope variável é habilitado pelo parâmetro <a href="#">23.28 Declive variável ativo</a> . Para obter melhores resultados, insira o intervalo de atualização de referência nesse parâmetro.	50 ms
	2...30.000 ms	Gama de declive variável.	1 = 1 ms

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
23.32	<i>Tempo formato 1</i>	<p>Define o formato das rampas de aceleração e desaceleração usadas com o conjunto 1.</p> <p>0.000 s: Rampa linear. Adequada para aceleração ou desaceleração estável e para rampas lentas.</p> <p>0.001...1.000.000 s: Rampa em curva S. Rampas em curva S são ideais para aplicações de levantamento. A curva S consiste em curvas simétricas em ambas as pontas da rampa e uma parte linear entre elas.</p> <p><b>Aceleração:</b></p>  <p><b>Desaceleração:</b></p> 	0.000 s
0.000...1.800.000 s		Formato da rampa no início e no fim da aceleração e da desaceleração.	10 = 1 s
23.33	<i>Tempo formato 2</i>	Define o formato das rampas de aceleração e desaceleração usadas com o ajuste 2. Consulte o parâmetro <a href="#">23.32 Tempo formato 1</a> .	0.000 s
0.000...1.800.000 s		Formato da rampa no início e no fim da aceleração e da desaceleração.	10 = 1 s

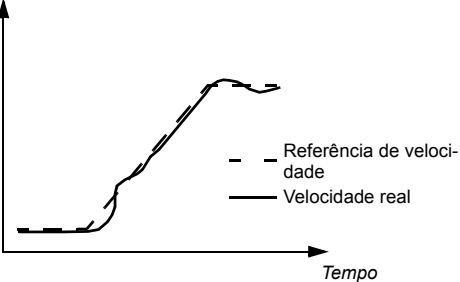
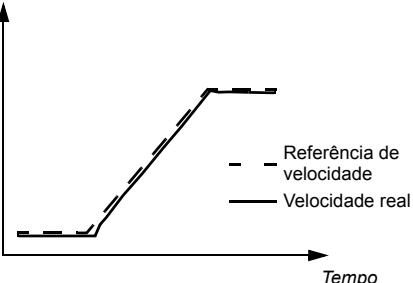
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
<b>24</b>	<b>Condicion ref velocidade</b>	Cálculo do erro de velocidade; configuração de controle da janela de erro de velocidade; passo de erro de velocidade. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579.	
24.01	<i>Ref veloc usada</i>	Exibe a referência de velocidade em rampa e corrigida (antes do cálculo de erro de velocidade). Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Referência de velocidade usada para cálculo do erro de velocidade.	Consulte o parâmetro 46.01
24.02	<i>Veloc atual usada</i>	Exibe o feedback de velocidade usado para cálculo do erro de velocidade. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Feedback de velocidade usado para cálculo do erro de velocidade.	Consulte o parâmetro 46.01
24.03	<i>Erro veloc filtrado</i>	Exibe o erro de velocidade filtrado. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.0... 30.000.0 rpm	Erro de velocidade filtrado.	Consulte o parâmetro 46.01
24.04	<i>Erro veloc negativo</i>	Exibe o erro de velocidade invertido (não filtrado). Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.0... 30.000.0 rpm	Erro de velocidade invertido.	Consulte o parâmetro 46.01
24.11	<i>Correção velocidade</i>	Define uma correção de referência de velocidade, ou seja, um valor adicionado à referência existente entre a rampa e a limitação. Isso é útil para reduzir a velocidade se necessário, por exemplo, para ajustar o arrasto entre seções de uma máquina de papel. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579.	0.00 rpm
	-10.000.00... 10.000.00 rpm	Correção de referência de velocidade.	Consulte o parâmetro 46.01
24.12	<i>Tempo filtro erro vel</i>	Define a constante de tempo do filtro passa baixa do erro de velocidade. Se a referência de velocidade usada mudar rapidamente, as possíveis interferências na medição de velocidade podem ser filtradas com o filtro de erro de velocidade. A redução do ripple com o filtro pode causar problemas de sintonização do controlador de velocidade. Uma constante de tempo de filtro longa e um tempo curto de aceleração se opõem mutuamente. Um tempo de filtro muito longo resulta num controle instável.	0 ms
	0...10000 ms	Constante de tempo de filtragem do erro de velocidade. 0 = filtragem desativada.	1 = 1 ms


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
<b>25 Controle velocidade</b>			
Configurações do controlador de velocidade. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579.			
25.01	Ref torq controle vel	Exibe a saída do controlador de velocidade que é transferida ao controlador de torque. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-1.600.0...1.600.0%	Torque de saída do controlador de velocidades limitado.	Consulte o parâmetro 46.03
25.02	Ganho proporcional	Define o ganho proporcional ( $K_p$ ) do controlador de velocidade. Um ganho elevado demais pode causar oscilação de velocidade. A figura abaixo mostra a saída do controlador de velocidade após uma etapa de erro quando o erro permanece constante.  <div style="text-align: center;"> <p>Ganho = <math>K_p = 1</math>  <math>T_I</math> = Tempo de integração = 0  <math>T_D</math> = Tempo de derivação = 0</p> </div> <p>Se o ganho estiver ajustado para 1, uma mudança de 10% no valor do erro (referência - valor real) faz a saída do controlador de velocidade mudar em 10%, ou seja, o valor de saída é igual a entrada x ganho.</p>	5.00
	0.00...250.00	Ganho proporcional do controlador de velocidade.	100 = 1



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
25.03	Tempo de integração	<p>Define o tempo de integração do controlador de velocidade. O tempo de integração define a taxa de mudança da saída do controlador quando o valor de erro é constante e o ganho proporcional do controlador de velocidade é 1. Quanto menor for o tempo de integração, mais rápida é a correção do valor de erro contínuo. Essa constante de tempo deve ser ajustada na mesma ordem de magnitude que a constante de tempo (tempo de resposta) do sistema mecânico sendo efetivamente controlado, do contrário haverá instabilidade.</p> <p>O ajuste do tempo de integração em zero desativa a parte I do controlador. Isso é útil ao sintonizar o ganho proporcional; ajuste o ganho proporcional primeiro e, em seguida, retorne o tempo de integração.</p> <p>A função anti-desfecho (o integrador integra apenas até 100%) para o integrador se a saída do controlador estiver limitada.</p> <p>A figura abaixo mostra a saída do controlador de velocidade após uma etapa de erro quando o erro permanece constante.</p>	1.50 s
<p style="text-align: center;">Saída do controlador</p> <p style="text-align: right;">Ganho = <math>K_p = 1</math>  <math>T_I =</math> Tempo de integração <math>&gt; 0</math>  <math>T_D =</math> Tempo de derivação <math>= 0</math></p> <p style="text-align: right;">e = Valor de erro</p> <p style="text-align: center;"><math>T_I</math></p> <p style="text-align: right;">Tempo</p>			
0.00...1.000.00 s	Tempo de integração do controlador de erro.	10 = 1 s	

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
25.04	<i>Tempo derivação</i>	<p>Define o tempo de derivação do controlador de velocidade. A ação derivada intensifica a saída do controlador em caso de mudança do valor de erro. Quanto mais longo o tempo de derivação, mais a saída do controlador de velocidade é intensificada durante a mudança. Se o tempo de derivação estiver ajustado para zero, o controlador funciona como um controlador PI, caso contrário, como um controlador PID. A derivação torna o controle mais responsivo a distúrbios. Para aplicações simples, o tempo de derivação normalmente não é necessário e pode ser deixado como zero.</p> <p>A derivada do erro de velocidade deve ser filtrada com um filtro passa baixa para eliminar distúrbios.</p> <p>A figura abaixo mostra a saída do controlador de velocidade após uma etapa de erro quando o erro permanece constante.</p>	0.000 s
		<p>Ganho = <math>K_p = 1</math>  <math>T_I</math> = Tempo de integração &gt; 0  <math>T_D</math> = Tempo de derivação &gt; 0  <math>T_s</math> = Exemplo do período de tempo = 250 <math>\mu</math>s  <math>\Delta e</math> = Alteração do valor de erro entre duas amostras</p>	
	0.000...10.000 s	Tempo de derivação do controlador de velocidades.	1.000 = 1 s
25.05	<i>Tempo filtro derivac</i>	Define a constante de tempo do filtro de derivação. Consulte o parâmetro <a href="#">25.04 Tempo derivação</a> .	8 ms
	0...10000 ms	Constante de tempo do filtro de derivação.	1 = 1 ms

N°	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
25.06	<i>Temp deriv compens acel</i>	<p>Define o tempo de derivação para compensação de aceleração/(desaceleração). Para compensar a carga de inércia maior durante a aceleração, um derivativo da referência é adicionado à saída do controlador de velocidades. O princípio de uma ação derivada está descrito no parâmetro <a href="#">25.04 Tempo derivação</a>.</p> <p><b>Observação:</b> Como regra geral, defina este parâmetro para o valor entre 50 e 100% da soma das constantes de tempo mecânico do motor e da máquina acionada.</p> <p>A figura abaixo mostra as respostas de velocidade quando uma carga de alta inércia é acelerada ao longo de uma rampa.</p> <p><b>Nenhuma compensação de aceleração:</b></p>  <p><b>Compensação de aceleração:</b></p> 	0.00 s
0.00...1.000.00 s	Tempo de derivação de compensação de aceleração.	10 = 1 s	
25.07	<i>Temp filtr compens acel</i>	Define a constante de tempo de filtro de compensação de aceleração (ou desaceleração). Consulte os parâmetros <a href="#">25.04 Tempo derivação</a> e <a href="#">25.06 Temp deriv compens acel</a> .	8.0 ms
0.0...1.000.0 ms	Tempo de filtro de compensação de aceleração/desaceleração.	1 = 1 ms	
25.15	<i>Ganho prop na parada</i>	Define o ganho proporcional do controlador de velocidade quando uma parada de emergência está ativa. Consulte o parâmetro <a href="#">25.02 Ganho proporcional</a> .	10.00
1.00...250.00	Ganho proporcional em uma parada de emergência.	100 = 1	

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
25.33	<i>Speed controller autotune</i>	<p>Ativa (ou seleciona uma fonte que ativa) a função de regulação automática do controlador de velocidade. Consulte a seção <i>Regulação automática do controlador de velocidade</i> (página 128).</p> <p>A regulação automática irá ajustar automaticamente os parâmetros <i>25.02 Ganho proporcional</i>, <i>25.03 Tempo de integração</i> e <i>25.37 Mechanical time constant</i>.</p> <p>Os pré-requisitos para realizar a rotina de regulação automática são os seguintes:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• a volta de identificação do motor (ID run) foi concluída com sucesso</li> <li>• os limites de velocidade e de torque (grupo de parâmetros <i>30 Limites</i>) foram definidos</li> <li>• a filtragem de erro de velocidade (<i>24 Condicion ref velocidade</i>) e a velocidade zero (<i>21 Modo partir/parar</i>) foram ajustadas e</li> <li>• o inversor de frequência foi iniciado e está operando no modo de controle de velocidade.</li> </ul> <p> <b>AVISO:</b> O motor e o maquinário serão operados contra os limites de torque e de velocidade durante a rotina de regulação automática. CERTIFIQUE-SE DE QUE SEJA SEGURO ATIVAR A FUNÇÃO DE REGULAÇÃO AUTOMÁTICA!</p> <p>A rotina de regulação automática pode ser interrompida parando o inversor de frequência.</p> <p>0-&gt;1 = Ativar regulação automática do controlador de velocidade</p> <p><b>Observação:</b> O valor não retorna a 0 automaticamente.</p>	<i>Desligado</i>
	Desligado	0	0
	Ligado	1	1
25.34	<i>Speed controller autotune mode</i>	Define um controle pré-ajustado para a função de regulação automática do controlador de velocidade. O ajuste afeta a maneira como a referência de torque irá responder a uma etapa da referência de velocidade.	<i>Normal</i>
	Suave	Resposta lenta, mas robusta.	0
	Normal	Ajuste médio.	1
	Apertado	Resposta rápida. Pode produzir um valor de ganho muito alto para algumas aplicações.	2
25.37	<i>Mechanical time constant</i>	A constante de tempo mecânico do drive e do maquinário conforme determinada pela função de regulação automática do controlador de velocidade. O valor pode ser ajustado manualmente.	0.00
	0.00...1.000.00 s	Constante de tempo mecânico.	100 = 1 s
25.38	<i>Autotune torque step</i>	Define um valor de torque adicional usado pela função de regulação automática. Esse valor é escalado para o torque nominal do motor. Observe que o torque usado pela função da regulação automática também pode ser limitado pelos limites de torque (no grupo de parâmetros <i>30 Limites</i> ) e pelo torque nominal do motor.	10.00%
	0.00...20.00%	Etapa de regulação automática do torque.	100 = 1%

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
25.39	<i>Autotune speed step</i>	Define um valor de velocidade adicionado à velocidade inicial para a rotina de regulação automática. A velocidade inicial (velocidade usada quando a regulação automática está ativada) mais o valor desse parâmetro é a velocidade máxima calculada usada pela rotina de regulação automática. A velocidade máxima também pode ser limitada pelos limites de velocidade (no grupo de parâmetros <i>30 Limites</i> ) e pela velocidade nominal do motor. O valor é escalado para a velocidade nominal do motor. <b>Observação:</b> O motor irá exceder ligeiramente a velocidade máxima calculada no final de cada estágio de aceleração.	10.00%
	0.00...20.00%	Etapa de regulação automática da velocidade.	100 = 1%
25.40	<i>Autotune repeat times</i>	Determina quantos ciclos de aceleração/desaceleração são realizados durante a rotina de regulação automática. O aumento do valor irá melhorar a precisão da função de regulação automática e permitirá o uso de valores menores na etapa de torque ou de velocidade.	5
	1...10	Vezes de repetição	1 = 1
25.53	<i>Ref prop torque</i>	Exibe a saída da parte proporcional (P) do controlador de velocidades. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.0... 30.000.0%	Saída da parte P do controlador de velocidades.	Consulte o parâmetro 46.03
25.54	<i>Ref integ torque</i>	Exibe a saída da parte integral (I) do controlador de velocidades. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.0... 30.000.0%	Saída da parte I do controlador de velocidades.	Consulte o parâmetro 46.03
25.55	<i>Ref deriv torque</i>	Exibe a saída da parte derivada (D) do controlador de velocidades. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.0... 30.000.0%	Saída da parte D do controlador de velocidades.	Consulte o parâmetro 46.03
25.56	<i>Compens acel torque</i>	Exibe a saída da função de compensação de aceleração. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 579. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-30.000.0... 30.000.0%	Saída da função de compensação de aceleração.	Consulte o parâmetro 46.03
<b>26 Corrente ref torque</b>		Ajustes para a corrente de referência de torque. Consulte os diagramas da cadeia de controle nas páginas 582 e 583.	
26.01	<i>Ref torque para TC</i>	Exibe a referência de torque final dada ao controlador de torque em porcentagem. Essa referência atua no funcionamento de vários limitadores finais como de potência, torque, carga etc. Consulte os diagramas da cadeia de controle nas páginas 582 e 583. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-1.600.0...1.600.0%	Referência de torque para controle de torque em percentual de torque nominal do motor (99.12).	Consulte o parâmetro 46.03

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
26.02	<i>Ref torque usada</i>	Exibe a referência de torque final (em porcentagem do torque nominal do motor) dada ao controlador de torque e vem após a limitação de frequência, tensão e torque. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 584. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-1.600.0...1.600.0%	Referência de torque para controle de torque em percentual de torque nominal do motor (99.12).	Consulte o parâmetro 46.03
26.08	<i>Ref torque mínima</i>	Define a referência de torque mínimo. Permite realizar a limitação local da referência de torque antes que seja passada para o controlador de rampa de torque. Para obter informações sobre a limitação de torque absoluto, consulte o parâmetro 30.19 Torque mínimo 1.	-300.0%
	-1.000.0...0.0%	Referência de torque mínimo em percentual de torque nominal do motor (99.12).	Consulte o parâmetro 46.03
26.09	<i>Ref torque máxima</i>	Define a referência de torque máximo. Permite realizar a limitação local da referência de torque antes que seja passada para o controlador de rampa de torque. Para obter informações sobre a limitação de torque absoluto, consulte o parâmetro 30.20 Torque máximo 1.	300.0%
	0.0...1000.0%	Referência de torque máximo em percentual de torque nominal do motor (99.12).	Consulte o parâmetro 46.03
26.11	<i>Seleção ref1 torque</i>	Seleciona a fonte da referência de torque 1. Duas fontes de sinal podem ser definidas por este parâmetro e 26.12 Seleção ref2 torque. Uma fonte digital selecionada por 26.14 Sel ref1/2 torque pode ser usada para alternar entre as duas fontes ou uma função matemática (26.13 Função ref1 torque) pode ser aplicada aos dois sinais para criar a referência.	Zero

Zero	Nenhum.	0
AI1 escalada	12.12 Valor escalado AI1 (consulte a página 231).	1
AI2 escalada	12.22 Valor escalado AI2 (consulte a página 233).	2
Reservado		3
FB A ref1	03.05 FB A referência 1 (consulte a página 207).	4
FB A ref2	03.06 FB A referência 2 (consulte a página 207).	5

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Reservado		6...7
	Efb ref1	<a href="#">03.09 Efb referência 1</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	8
	Efb ref2	<a href="#">03.10 Efb referência 2</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	9
	Reservado		10...14
	Potenciômetro do motor	<a href="#">22.80 Ref atual pot motor</a> (saída do potenciômetro do motor).	15
	PID	<a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a> (saída do controlador PID de processo).	16
	Entrada de frequência	<a href="#">11.38 Ent freq valor atual 1</a> (quando DI5 é usado como uma entrada de frequência).	17
	Painel (ref guardada)	A referência do painel de controle ( <a href="#">03.01 Referência painel</a> , consulte a página <a href="#">207</a> ) salva pelo sistema de controle no local onde o controle é retornado é utilizada como a referência.  <div style="text-align: center;"> <p>Referência</p> <p>● Referência de EXT1  x Referência de EXT2  — Referência ativa  - - Referência inativa</p> </div>	18
	Painel prog (ref copiada)	A referência do painel de controle ( <a href="#">03.01 Referência painel</a> , consulte a página <a href="#">207</a> ) para o local de controle anterior será utilizada como referência quando o local de controle for alterado se as referências dos dois locais forem do mesmo tipo (por exemplo, frequência/velocidade/torque/PID); caso contrário, o sinal real será utilizado como a nova referência.  <div style="text-align: center;"> <p>Referência</p> <p>● Referência de EXT1  x Referência de EXT2  — Referência ativa  - - Referência inativa</p> </div>	19
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">26.12</a>	<a href="#">Seleção ref2 torque</a>	Seleciona a fonte da referência de torque 2. Para obter informações sobre as seleções e um diagrama da seleção da fonte de referência, consulte o parâmetro <a href="#">26.11 Seleção ref1 torque</a> .	<i>Zero</i>
<a href="#">26.13</a>	<a href="#">Função ref1 torque</a>	Seleciona uma função matemática entre as fontes de referência selecionadas pelos parâmetros <a href="#">26.11 Seleção ref1 torque</a> e <a href="#">26.12 Seleção ref2 torque</a> . Consulte o diagrama em <a href="#">26.11 Seleção ref1 torque</a> .	<i>Ref1</i>
	Ref1	O sinal selecionado por <a href="#">26.11 Seleção ref1 torque</a> é usado como referência de torque 1 como está (sem aplicação de função).	0
	Ad (ref1 + ref2)	A soma das fontes de referência é usada como referência de torque 1.	1
	Sub (ref1 - ref2)	A subtração ( <a href="#">26.11 Seleção ref1 torque</a> - <a href="#">26.12 Seleção ref2 torque</a> ) das fontes de referência é usada como referência de torque 1.	2

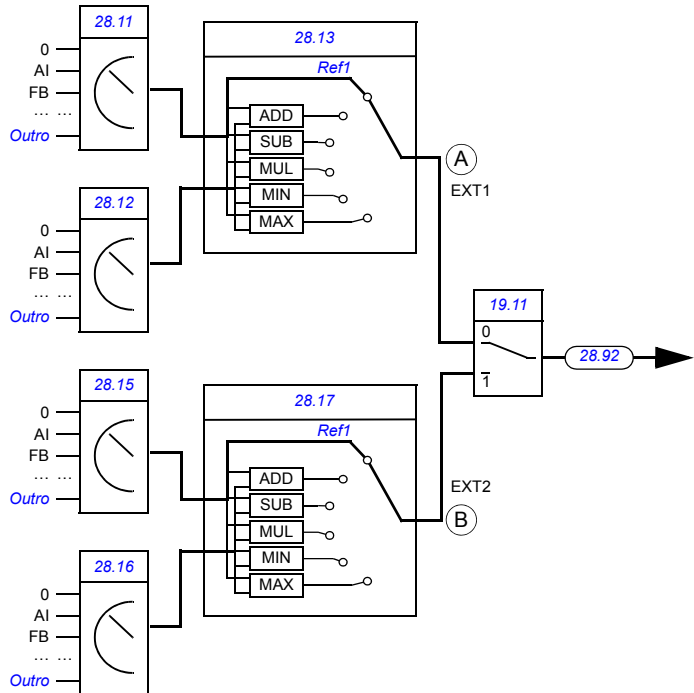
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Mul (ref1 × ref2)	O produto das fontes de referência é usado como referência de torque 1.	3
	Min (ref1, ref2)	A menor das fontes de referência é usada como referência de torque 1.	4
	Max (ref1, ref2)	A maior das fontes de referência é usada como referência de torque 1.	5
26.14	<i>Sel ref1/2 torque</i>	Configura a seleção entre as referências de torque 1 e 2. Consulte o diagrama em <a href="#">26.11 Seleção ref1 torque</a> . 0 = Referência de torque 1 1 = Referência de torque 2	<i>Referência de torque 1</i>
	Referência de torque 1	0.	0
	Referência de torque 2	1.	1
	Seguir seleção Ext1/Ext2	A referência de torque 1 é usada quando o local de controle remoto EXT1 estiver ativo. A referência de torque 2 é usada quando o local de controle remoto EXT2 estiver ativo. Consulte também o parâmetro <a href="#">19.11 Seleção Ext1/Ext2</a> .	2
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	3
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	4
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	5
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	6
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	7
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	8
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página 200).	-
26.17	<i>Tempo filtro ref tor</i>	Define uma constante de tempo de filtro passa baixa para a referência de torque.	0.000 s
	0.000...30.000 s	Constante de tempo de filtro para referência de torque.	1.000 = 1 s
26.18	<i>Tempo rampa acel torq</i>	Define o tempo da rampa de subida da referência de torque, ou seja, o tempo para a referência aumentar de zero ao torque nominal do motor.	0.000 s
	0.000...60.000 s	Tempo de rampa de subida de referência e torque.	100 = 1 s
26.19	<i>Temp ramp desaccel torq</i>	Define o tempo da rampa de descida da referência de torque, ou seja, o tempo para a referência diminuir do torque nominal do motor para zero.	0.000 s
	0.000...60.000 s	Tempo de rampa de descida de referência e torque.	100 = 1 s
26.20	<i>Torque reversal</i>	Seleciona a fonte da função reserva do torque.	<i>Sempre desligado</i>
	Sempre desligado	A função reserva do torque é desativada.	0
	Sempre ligado	A função reserva do torque é ativada.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	20
	Reservado		21...23
	Supervisão 1	Bit 0 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	24
	Supervisão 2	Bit 1 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	25
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	26
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">26.70</a>	<a href="#">Ref1 torque atual</a>	Exibe o valor da fonte de referência de torque 1 (selecionada pelo parâmetro <a href="#">26.11 Seleção ref1 torque</a> ). Consulte o diagrama lógico de controle na página <a href="#">582</a> . Este parâmetro é de somente leitura.	-
	-1.600.0...1.600.0%	Valor da fonte de referência de torque 1.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.03</a>
<a href="#">26.71</a>	<a href="#">Ref2 torque atual</a>	Exibe o valor da fonte de referência de torque 2 (selecionada pelo parâmetro <a href="#">26.12 Seleção ref2 torque</a> ). Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">582</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-1.600.0...1.600.0%	Valor da fonte de referência de torque 2.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.03</a>
<a href="#">26.72</a>	<a href="#">Ref3 torque atual</a>	Exibe a referência de torque após a função aplicada pelo parâmetro <a href="#">26.13 Função ref1 torque</a> (se houver) e após a seleção ( <a href="#">26.14 Sel ref1/2 torque</a> ). Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">582</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-1.600.0...1.600.0%	Referência de torque após seleção.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.03</a>
<a href="#">26.73</a>	<a href="#">Ref4 torque atual</a>	Exibe a referência de torque após a aplicação do aditivo de referência 1. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">582</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-1.600.0...1.600.0%	Referência de torque após a aplicação do aditivo de referência 1.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.03</a>
<a href="#">26.74</a>	<a href="#">Said ramp ref torq</a>	Exibe a referência de torque após a limitação e a rampa. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">582</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-1.600.0...1.600.0%	Referência de torque após limitação e rampa.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.03</a>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
26.75	<i>Ref5 torque atual</i>	Exibe a referência de torque após a seleção do modo de controle. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 583. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-1.600.0...1.600.0%	Referência de torque após a seleção do modo de controle.	Consulte o parâmetro 46.03
26.76	<i>Torque reference act 6</i>	Exibe a referência de torque após o corte de torque. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 583. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-1.600.0...1.600.0%	Referência de torque após o corte de torque.	Consulte o parâmetro 46.03
26.81	<i>Controle de arrancada</i>	Termo de ganho do controlador de arrancada. Consulte a seção <i>Controle de arrancada</i> (página 167).	5.0
	0.0...10000.0	Ganho do controlador de arrancada.	1 = 1
26.82	<i>Tempo integ ctrl afluência</i>	Termo de tempo de integração do controlador de arrancada.	2.0
	0.0...10.0	Tempo de integração do controlador de arrancada.	1 = 1 s
<b>28 Controle referência de freq</b>		Ajustes para a corrente de referência de frequência. Consulte os diagramas da cadeia de controle nas páginas 574 e 575.	
28.01	<i>Ent rampa ref freq</i>	Exibe a referência de frequência usada antes da rampa. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 574. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-500.00...500.00 Hz	Referência de frequência antes da rampa.	Consulte o parâmetro 46.02
28.02	<i>Saida rampa ref freq</i>	Exibe a referência de frequência final (após seleção, limitação e rampa). Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 574. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-500.00...500.00 Hz	Referência de frequência final.	Consulte o parâmetro 46.02

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
28.11	<i>Ext1 frequência ref1</i>	<p>Seleciona a fonte de referência de frequência 1 EXT1.</p> <p>Duas fontes de sinal podem ser definidas por este parâmetro e <a href="#">28.12 Ext1 frequência ref2</a>. Uma função matemática (<a href="#">28.13 Ext1 função freq</a>) aplicada aos dois sinais cria uma referência de EXT1 (A na figura abaixo).</p> <p>Uma fonte digital selecionada por <a href="#">19.11 Seleção Ext1/Ext2</a> pode ser usada para alternar entre a referência de EXT1 e a referência de EXT2 correspondente definida pelos parâmetros <a href="#">28.15 Ext2 frequência ref1</a>, <a href="#">28.16 Ext2 frequência ref2</a> e <a href="#">28.17 Ext2 função freq</a> (B na figura abaixo).</p>	<i>AI1 escalada</i>




Zero	Nenhum.	0
AI1 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado AI1</a> (consulte a página 231).	1
AI2 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado AI2</a> (consulte a página 233).	2
Reservado		3
FB A ref1	<a href="#">03.05 FB A referência 1</a> (consulte a página 207).	4
FB A ref2	<a href="#">03.06 FB A referência 2</a> (consulte a página 207).	5
Reservado		6...7
EFB ref1	<a href="#">03.09 EFB referência 1</a> (consulte a página 207).	8
EFB ref2	<a href="#">03.10 EFB referência 2</a> (consulte a página 207).	9
Reservado		10...14

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Potenciômetro do motor	<a href="#">22.80 Ref atual pot motor</a> (saída do potenciômetro do motor).	15
	PID	<a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a> (saída do controlador PID de processo).	16
	Entrada de frequência	<a href="#">11.38 Ent freq valor atual 1</a> (quando DI5 é usado como uma entrada de frequência).	17
	Painel (ref guardada)	<p>A referência do painel de controle (<a href="#">03.01 Referência painel</a>, consulte a página <a href="#">207</a>) salva pelo sistema de controle no local onde o controle é retornado é utilizada como a referência.</p> <p><i>Referência</i></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● Referência de EXT1</li> <li>× Referência de EXT2</li> <li>— Referência ativa</li> <li>- - Referência inativa</li> </ul>	18
	Painel prog (ref copiada)	<p>A referência do painel de controle (<a href="#">03.01 Referência painel</a>, consulte a página <a href="#">207</a>) para o local de controle anterior será utilizada como referência quando o local de controle for alterado se as referências dos dois locais forem do mesmo tipo (por exemplo, frequência/velocidade/torque/PID); caso contrário, o sinal real será utilizado como a nova referência.</p> <p><i>Referência</i></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● Referência de EXT1</li> <li>× Referência de EXT2</li> <li>— Referência ativa</li> <li>- - Referência inativa</li> </ul>	19
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">28.12</a>	<a href="#">Ext1 frequência ref2</a>	Seleciona a fonte de referência de frequência 2 EXT1. Para obter informações sobre as seleções e um diagrama da seleção da fonte de referência, consulte o parâmetro <a href="#">28.11 Ext1 frequência ref1</a> .	<i>Zero</i>
<a href="#">28.13</a>	<a href="#">Ext1 função freq</a>	Seleciona uma função matemática entre as fontes de referência selecionadas pelos parâmetros <a href="#">28.11 Ext1 frequência ref1</a> e <a href="#">28.12 Ext1 frequência ref2</a> . Consulte o diagrama em <a href="#">28.11 Ext1 frequência ref1</a> .	<i>Ref1</i>
	Ref1	O sinal selecionado por <a href="#">28.11 Ext1 frequência ref1</a> é usado como referência de frequência 1 como está (sem aplicação de função).	0
	Ad (ref1 + ref2)	A soma das fontes de referência é usada como referência de frequência 1.	1
	Sub (ref1 - ref2)	A subtração ( <a href="#">28.11 Ext1 frequência ref1</a> - <a href="#">28.12 Ext1 frequência ref2</a> ) das fontes de referência é usada como referência de frequência 1.	2
	Mul (ref1 × ref2)	O produto das fontes de referência é usado como referência de frequência 1.	3
	Min (ref1, ref2)	A menor das fontes de referência é usada como referência de frequência 1.	4

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Max (ref1, ref2)	A maior das fontes de referência é usada como referência de frequência 1.	5
28.15	<i>Ext2 frequência ref1</i>	Seleciona a fonte de referência de frequência 1 EXT2. Duas fontes de sinal podem ser definidas por este parâmetro e <a href="#">28.16 Ext2 frequência ref2</a> . Uma função matemática ( <a href="#">28.17 Ext2 função freq</a> ) aplicada aos dois sinais cria uma referência de EXT2. Consulte o diagrama em <a href="#">28.11 Ext1 frequência ref1</a> .	Zero
	Zero	Nenhum.	0
	AI1 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado AI1</a> (consulte a página <a href="#">231</a> ).	1
	AI2 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado AI2</a> (consulte a página <a href="#">233</a> ).	2
	Reservado		3
	FB A ref1	<a href="#">03.05 FB A referência 1</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	4
	FB A ref2	<a href="#">03.06 FB A referência 2</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	5
	Reservado		6...7
	EFB ref1	<a href="#">03.09 EFB referência 1</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	8
	Ref2 EFB	<a href="#">03.10 EFB referência 2</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	9
	Reservado		10...14
	Potenciômetro do motor	<a href="#">22.80 Ref atual pot motor</a> (saída do potenciômetro do motor).	15
	PID	<a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a> (saída do controlador PID de processo).	16
	Entrada de frequência	<a href="#">11.38 Ent freq valor atual 1</a> (quando DI5 ou DI6 é usada como entrada de frequência).	17
	Painel (ref guardada)	A referência do painel de controle ( <a href="#">03.01 Referência painel</a> , consulte a página <a href="#">207</a> ) salva pelo sistema de controle no local onde o controle é retornado é utilizada como a referência.  <div style="text-align: center;"> <p>Referência</p> <p>● Referência de EXT1  x Referência de EXT2  — Referência ativa  - - Referência inativa</p> <p>EXT1 -&gt; EXT2</p> </div>	18
	Painel prog (ref copiada)	A referência do painel de controle ( <a href="#">03.01 Referência painel</a> , consulte a página <a href="#">207</a> ) para o local de controle anterior será utilizada como referência quando o local de controle for alterado se as referências dos dois locais forem do mesmo tipo (por exemplo, frequência/velocidade/torque/PID); caso contrário, o sinal real será utilizado como a nova referência.  <div style="text-align: center;"> <p>Referência</p> <p>● Referência de EXT1  x Referência de EXT2  — Referência ativa  - - Referência inativa</p> <p>EXT1 -&gt; EXT2</p> </div>	19
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
28.16	<i>Ext2 frequência ref2</i>	Seleciona a fonte de referência de frequência 2 EXT2. Para obter informações sobre as seleções e um diagrama da seleção da fonte de referência, consulte o parâmetro <a href="#">28.15 Ext2 frequência ref1</a> .	<i>Zero</i>
28.17	<i>Ext2 função freq</i>	Seleciona uma função matemática entre as fontes de referência selecionadas pelos parâmetros <a href="#">28.15 Ext2 frequência ref1</a> e <a href="#">28.16 Ext2 frequência ref2</a> . Consulte o diagrama em <a href="#">28.15 Ext2 frequência ref1</a> .	<i>Ref1</i>
	Ref1	O sinal selecionado por <a href="#">28.15 Ext2 frequência ref1</a> é usado como referência de frequência 1 como está (sem aplicação de função).	0
	Ad (ref1 + ref2)	A soma das fontes de referência é usada como referência de frequência 1.	1
	Sub (ref1 - ref2)	A subtração ( <a href="#">28.15 Ext2 frequência ref1</a> ) - [ <a href="#">28.16 Ext2 frequência ref2</a> ] das fontes de referência é usada como referência de frequência 1.	2
	Mul (ref1 × ref2)	O produto das fontes de referência é usado como referência de frequência 1.	3
	Min (ref1, ref2)	A menor das fontes de referência é usada como referência de frequência 1.	4
	Max (ref1, ref2)	A maior das fontes de referência é usada como referência de frequência 1.	5
28.21	<i>Função freq const</i>	Determina como as frequências constantes são selecionadas e se o sinal de sentido de rotação é considerado ou não ao aplicar uma frequência constante.	0001b

Bit	Nome	Informação
0	Modo de frequência constante	1 = Empacotado: 7 frequências constantes podem ser selecionadas usando as três fontes definidas pelos parâmetros <a href="#">28.22</a> , <a href="#">28.23</a> e <a href="#">28.24</a> . 0 = Separado: As frequências constantes 1, 2 e 3 são ativadas separadamente pelas fontes definidas pelos parâmetros <a href="#">28.22</a> , <a href="#">28.23</a> e <a href="#">28.24</a> respectivamente. Em caso de conflito, a frequência constante com o número menor tem prioridade.
1	Habilitação da direção	1 = Direção de partida: Para determinar a direção de operação em uma velocidade constante, o sinal do ajuste de velocidade constante (parâmetros <a href="#">22.26</a> ... <a href="#">22.32</a> ) é multiplicado pelo sinal de direção (avanço: +1, reverso: -1). Isso permite efetivamente que o inversor de frequência tenha 14 (7 de avanço, 7 de reverso) velocidades constantes se todos os valores em <a href="#">22.26</a> ... <a href="#">22.32</a> forem positivos.  <b>ADVERTÊNCIA:</b> Se o sinal de sentido for reverso e a velocidade constante ativa for negativa, o inversor de frequência opera no sentido para frente. 0 = De ac. com os Parâmetros: A direção de operação para a velocidade constante é determinada pelo sinal do ajuste de velocidade constante (parâmetros <a href="#">22.26</a> ... <a href="#">22.32</a> ).
2...15	Reservado	
0000b...0011b	Palavra de configuração de frequência constante.	1 = 1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																				
28.22	<i>Sel1 freq constante</i>	Quando o bit 0 do parâmetro <a href="#">28.21 Função freq const</a> for 0 (Separado), seleciona uma fonte que ativa a frequência constante 1. Quando o bit 0 do parâmetro <a href="#">28.21 Função freq const</a> for 1 (Empacotado), este parâmetro, junto com os parâmetros <a href="#">28.23 Sel2 freq constante</a> e <a href="#">28.24 Sel3 freq constante</a> , selecionam três fontes cujos estados ativam frequências constantes da seguinte maneira:	<i>DI3</i>																																				
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Fonte definida pelo parâm. <a href="#">28.22</a></th> <th>Fonte definida pelo parâm. <a href="#">28.23</a></th> <th>Fonte definida pelo parâm. <a href="#">28.24</a></th> <th>Frequência constante ativa</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Nenhum</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Freq constante 1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Freq constante 2</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Freq constante 3</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Freq constante 4</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Freq constante 5</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Freq constante 6</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Freq constante 7</td> </tr> </tbody> </table>	Fonte definida pelo parâm. <a href="#">28.22</a>	Fonte definida pelo parâm. <a href="#">28.23</a>	Fonte definida pelo parâm. <a href="#">28.24</a>	Frequência constante ativa	0	0	0	Nenhum	1	0	0	Freq constante 1	0	1	0	Freq constante 2	1	1	0	Freq constante 3	0	0	1	Freq constante 4	1	0	1	Freq constante 5	0	1	1	Freq constante 6	1	1	1	Freq constante 7	
Fonte definida pelo parâm. <a href="#">28.22</a>	Fonte definida pelo parâm. <a href="#">28.23</a>	Fonte definida pelo parâm. <a href="#">28.24</a>	Frequência constante ativa																																				
0	0	0	Nenhum																																				
1	0	0	Freq constante 1																																				
0	1	0	Freq constante 2																																				
1	1	0	Freq constante 3																																				
0	0	1	Freq constante 4																																				
1	0	1	Freq constante 5																																				
0	1	1	Freq constante 6																																				
1	1	1	Freq constante 7																																				
	Sempre desligado	Sempre desligado.	0																																				
	Sempre ligado	Sempre ligado.	1																																				
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2																																				
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3																																				
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4																																				
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5																																				
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6																																				
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7																																				
	Reservado		8...17																																				
	Função temp 1	Bit 0 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	18																																				
	Função temp 2	Bit 1 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	19																																				
	Função temp 3	Bit 2 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	20																																				
	Reservado		21...23																																				
	Supervisão 1	Bit 0 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página 327).	24																																				
	Supervisão 2	Bit 1 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página 327).	25																																				
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página 327).	26																																				
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página 200).	-																																				

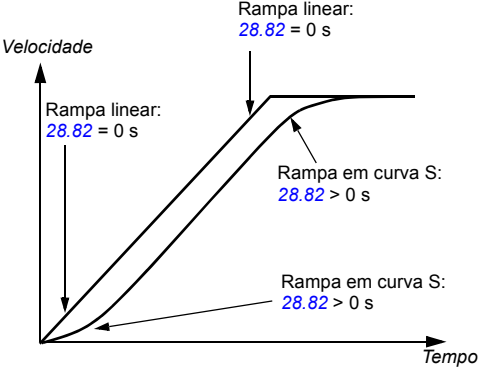
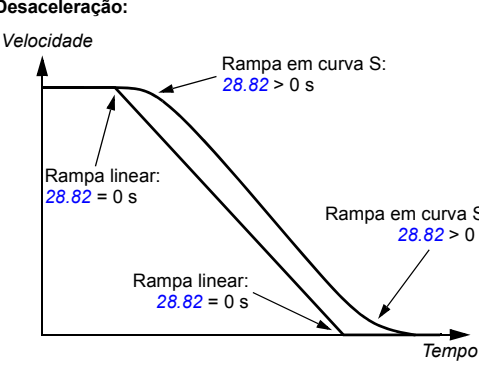
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
28.23	<i>Sel2 freq constante</i>	Quando o bit 0 do parâmetro <i>28.21 Função freq const</i> for 0 (Separado), seleciona uma fonte que ativa a frequência constante 2. Quando o bit 0 do parâmetro <i>28.21 Função freq const</i> for 1 (Empacotado), este parâmetro e os parâmetros <i>28.22 Sel1 freq constante</i> e <i>28.24 Sel3 freq constante</i> selecionam três fontes que são usadas para ativar frequências constantes. Consulte a tabela no parâmetro <i>28.22 Sel1 freq constante</i> . Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <i>28.22 Sel1 freq constante</i> .	<i>DI4</i>
28.24	<i>Sel3 freq constante</i>	Quando o bit 0 do parâmetro <i>28.21 Função freq const</i> for 0 (Separado), seleciona uma fonte que ativa a frequência constante 3. Quando o bit 0 do parâmetro <i>28.21 Função freq const</i> for 1 (Empacotado), este parâmetro e os parâmetros <i>28.22 Sel1 freq constante</i> e <i>28.23 Sel2 freq constante</i> selecionam três fontes que são usadas para ativar frequências constantes. Consulte a tabela no parâmetro <i>28.22 Sel1 freq constante</i> . Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <i>28.22 Sel1 freq constante</i> .	<i>Sempre desligado</i>
28.26	<i>Freq constante 1</i>	Define a frequência constante 1 (a frequência em que o motor gira quando a frequência constante 1 é selecionada).	5.00 Hz; 6.00 Hz ( <i>95.20 b0</i> )
	-500.00...500.00 Hz	Frequência constante 1.	Consulte o parâmetro <i>46.02</i>
28.27	<i>Freq constante 2</i>	Define a frequência constante 2.	10.00 Hz; 12.00 Hz ( <i>95.20 b0</i> )
	-500.00...500.00 Hz	Frequência constante 2.	Consulte o parâmetro <i>46.02</i>
28.28	<i>Freq constante 3</i>	Define a frequência constante 3.	15.00 Hz; 18.00 Hz ( <i>95.20 b0</i> )
	-500.00...500.00 Hz	Frequência constante 3.	Consulte o parâmetro <i>46.02</i>
28.29	<i>Freq constante 4</i>	Define a frequência constante 4.	20.00 Hz; 24.00 Hz ( <i>95.20 b0</i> )
	-500.00...500.00 Hz	Frequência constante 4.	Consulte o parâmetro <i>46.02</i>
28.30	<i>Freq constante 5</i>	Define a frequência constante 5.	25.00 Hz; 30.00 Hz ( <i>95.20 b0</i> )
	-500.00...500.00 Hz	Frequência constante 5.	Consulte o parâmetro <i>46.02</i>
28.31	<i>Freq constante 6</i>	Define a frequência constante 6.	40.00 Hz; 48.00 Hz ( <i>95.20 b0</i> )
	-500.00...500.00 Hz	Frequência constante 6.	Consulte o parâmetro <i>46.02</i>



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16									
28.32	<i>Freq constante 7</i>	Define a frequência constante 7.	50.00 Hz; 60.00 Hz (95.20 b0)									
	-500.00...500.00 Hz	Frequência constante 7.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>									
28.41	<i>Ref freq segura</i>	Define um valor de referência de frequência segura que é usada com funções de supervisão como <ul style="list-style-type: none"> <li>• <a href="#">12.03 Função supervisão AI</a></li> <li>• <a href="#">49.05 Ação perda comum</a></li> <li>• <a href="#">50.02 FBA A fun perda comum</a>.</li> </ul>	0.00 Hz									
	-500.00...500.00 Hz	Referência de frequência segura.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>									
28.42	<i>Jogging 1 frequency ref</i>	Define a referência de frequência para a função jogging 1 no modo de controle escalar.	0.00 Hz									
	-500.00...500.00 Hz	Referência de frequência de jogging 1.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>									
28.43	<i>Jogging 2 frequency ref</i>	Define a referência de frequência para a função jogging 2 no modo de controle escalar.	0.00 Hz									
	-500.00...500.00 Hz	Referência de frequência de jogging 2.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>									
28.51	<i>Função freq crítica</i>	Ativa ou desativa a função de frequências críticas. Também determina se as gamas especificadas são efetivas nos dois sentidos de rotação ou não. Consulte também a seção <a href="#">Velocidades/frequências críticas</a> (página 127).	0000b									
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Informação</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Freq crit</td> <td>1 = Ativar: Frequências críticas ativadas. 0 = Desativar: Frequências críticas desativadas.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Modo assin</td> <td>1 = Segundo parametro: Os sinais dos parâmetros <a href="#">28.52...28.57</a> são considerados. 0 = Absoluto: Os parâmetros <a href="#">28.52...28.57</a> são tratados como valores absolutos. Cada faixa é efetiva em ambas as direções da rotação.</td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Informação	0	Freq crit	1 = Ativar: Frequências críticas ativadas. 0 = Desativar: Frequências críticas desativadas.	1	Modo assin	1 = Segundo parametro: Os sinais dos parâmetros <a href="#">28.52...28.57</a> são considerados. 0 = Absoluto: Os parâmetros <a href="#">28.52...28.57</a> são tratados como valores absolutos. Cada faixa é efetiva em ambas as direções da rotação.
Bit	Nome	Informação										
0	Freq crit	1 = Ativar: Frequências críticas ativadas. 0 = Desativar: Frequências críticas desativadas.										
1	Modo assin	1 = Segundo parametro: Os sinais dos parâmetros <a href="#">28.52...28.57</a> são considerados. 0 = Absoluto: Os parâmetros <a href="#">28.52...28.57</a> são tratados como valores absolutos. Cada faixa é efetiva em ambas as direções da rotação.										
	0000b...0011b	Palavra de configuração de frequências críticas.	1 = 1									
28.52	<i>Freq crítica 1 baixo</i>	Define o limite inferior da frequência crítica 1. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser menor ou igual ao valor de <a href="#">28.53 Freq crítica 1 alto</a> .	0.00 Hz									
	-500.00...500.00 Hz	Limite inferior da frequência crítica 1.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>									
28.53	<i>Freq crítica 1 alto</i>	Define o limite superior da frequência crítica 1. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser maior ou igual ao valor de <a href="#">28.52 Freq crítica 1 baixo</a> .	0.00 Hz									
	-500.00...500.00 Hz	Limite superior da frequência crítica 1.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>									

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
28.54	<i>Freq crítica 2 baixo</i>	Define o limite inferior da frequência crítica 2. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser menor ou igual ao valor de <a href="#">28.55 Freq crítica 2 alto</a> .	0.00 Hz
	-500.00...500.00 Hz	Limite inferior da frequência crítica 2.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>
28.55	<i>Freq crítica 2 alto</i>	Define o limite superior da frequência crítica 2. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser maior ou igual ao valor de <a href="#">28.54 Freq crítica 2 baixo</a> .	0.00 Hz
	-500.00...500.00 Hz	Limite superior da frequência crítica 2.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>
28.56	<i>Freq crítica 3 baixo</i>	Define o limite inferior da frequência crítica 3. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser menor ou igual ao valor de <a href="#">28.57 Freq crítica 3 alto</a> .	0.00 Hz
	-500.00...500.00 Hz	Limite inferior da frequência crítica 3.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>
28.57	<i>Freq crítica 3 alto</i>	Define o limite superior da frequência crítica 3. <b>Observação:</b> Esse valor deve ser maior ou igual ao valor de <a href="#">28.56 Freq crítica 3 baixo</a> .	0.00 Hz
	-500.00...500.00 Hz	Limite superior da frequência crítica 3.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>
28.71	<i>Seleção ajuste rampa</i>	Seleciona uma fonte que alterna entre os dois conjuntos de tempos de aceleração/desaceleração definidos pelos parâmetros <a href="#">28.72...28.75</a> . 0 = Tempo aceleração 1 e tempo de desaceleração 1 estão ativos 1 = Tempo aceleração 2 e tempo de desaceleração 2 estão ativos	<i>D15</i>
	Tempo acel/desacel 1	0.	0
	Tempo acel/desacel 2	1.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	FBA A	Somente para os perfis Transparente16 e Transparente32. Bit 10 da palavra de controle de DCU recebido por meio do adaptador fieldbus.	18
	Reservado		19
	EFB DCU CW bit 10	Apenas para o perfil DCU. Bit 10 da palavra de controle de DCU recebido através da interface de Fieldbus integrado.	20
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
28.72	<i>Tempo aceleração 1</i>	Define o tempo aceleração 1 como o tempo necessário para a frequência mudar de zero para a frequência definida através do parâmetro <a href="#">46.02 Escala frequência</a> . Após essa frequência ser atingida, a aceleração continua com a mesma taxa em relação ao valor definido pelo parâmetro <a href="#">30.14 Freq máxima</a> . Se a referência aumentar de forma mais rápida que a taxa de aceleração de ajuste, o motor seguirá a taxa de aceleração. Se a referência aumentar de forma mais lenta que a taxa de aceleração de ajuste, a frequência do motor seguirá a referência. Se o tempo de aceleração ajustado for curto demais, o inversor de frequência prolongará automaticamente a aceleração a fim de não exceder seus limites de torque.	20.000 s
	0.000...1.800.000 s	Tempo aceleração 1.	10 = 1 s
28.73	<i>Tempo desacel 1</i>	Define o tempo de desaceleração 1 como o tempo necessário para a frequência mudar da frequência definida pelo parâmetro <a href="#">46.02 Escala frequência</a> (não do parâmetro <a href="#">30.14 Freq máxima</a> ) para zero. Se você não sabe se o período de desaceleração é curto demais ou não, assegure-se de que o controle de sobretensão CC ( <a href="#">30.30 Controle de sobretensão</a> ) esteja ligado. <b>Observação:</b> Se for necessário um tempo de desaceleração curto para uma aplicação de alta inércia, o inversor de frequência deverá estar equipado com um equipamento de frenagem, como um chopper de frenagem e um resistor de frenagem.	20.000 s
	0.000...1.800.000 s	Tempo de desaceleração 1.	10 = 1 s
28.74	<i>Tempo aceleração 2</i>	Define o tempo aceleração 2. Consulte o parâmetro <a href="#">28.72 Tempo aceleração 1</a> .	60.000 s
	0.000...1.800.000 s	Tempo aceleração 2.	10 = 1 s
28.75	<i>Tempo desacel 2</i>	Define o tempo de desaceleração 2. Consulte o parâmetro <a href="#">28.73 Tempo desacel 1</a> .	60.000 s
	0.000...1.800.000 s	Tempo de desaceleração 2.	10 = 1 s
28.76	<i>Rampa em zero</i>	Seleciona uma fonte que força a referência de frequência para zero. 0 = Força a referência de frequência para zero 1 = Operação normal	<i>Inativo</i>
	Ativo	0.	0
	Inativo	1.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
28.82	<i>Tempo formato 1</i>	<p>Define o formato das rampas de aceleração e desaceleração usadas com o conjunto 1.</p> <p>0.000 s: Rampa linear. Adequada para aceleração ou desaceleração estável e para rampas lentas.</p> <p>0.001...1.000.000 s: Rampa em curva S. Rampas em curva S são ideais para aplicações de levantamento. A curva S consiste em curvas simétricas em ambas as pontas da rampa e uma parte linear entre elas.</p> <p><b>Aceleração:</b></p>  <p><b>Desaceleração:</b></p> 	0.000 s
	0.000...1.800.000 s	Formato da rampa no início e no fim da aceleração e da desaceleração.	10 = 1 s
28.83	<i>Tempo formato 2</i>	Define o formato das rampas de aceleração e desaceleração usadas com o ajuste 2. Consulte o parâmetro <a href="#">28.82 Tempo formato 1</a> .	0.000 s
	0.000...1.800.000 s	Formato da rampa no início e no fim da aceleração e da desaceleração.	10 = 1 s
28.92	<i>Ref3 frequência atual</i>	Exibe a referência de frequência após a função ser aplicada pelo parâmetro <a href="#">28.13 Ext1 função freq</a> (se houver) e após a seleção ( <a href="#">19.11 Seleção Ext1/Ext2</a> ). Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">574</a> . Esse parâmetro é somente leitura.	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	-500.00...500.00 Hz	Referência de frequência após seleção.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>
<b>28.96</b>	<i>Ref7 frequência atual</i>	Exibe a referência de frequência após a aplicação de frequências constantes, referência de painel de controle, etc. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">574</a> . Esse parâmetro é somente leitura.	-
	-500.00...500.00 Hz	Referência de frequência 7.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>
<b>28.97</b>	<i>Ref freq ilimitada</i>	Exibe a referência de frequência após a aplicação de frequências críticas, mas antes da rampa e da limitação. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">575</a> . Esse parâmetro é somente leitura.	-
	-500.00...500.00 Hz	Referência de frequência antes da rampa e da limitação.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>

<b>30 Limites</b>		Limites de operação do inversor de frequência.	
<b>30.01</b>	<i>Palavra limite 1</i>	Exibe a palavra de limite 1. Este parâmetro é somente leitura.	-
<b>Bit</b>	<b>Nome</b>	<b>Descrição</b>	
0	Limit torque	1 = O torque do inversor de frequência está sendo limitado pelo controle do motor (controle de subtensão, controle de corrente, controle do ângulo da carga ou controle de retirada), ou pelos limites de torque definidos pelos parâmetros.	
1...2	Reservado		
3	Max ref torque	1 = A entrada de rampa da referência de torque está sendo limitada por <a href="#">26.09 Ref torque máxima</a> , <a href="#">30.20 Torque máximo 1</a> , <a href="#">30.26 Limite pot motor</a> ou <a href="#">30.27 Limite pot regen</a> . Consulte o diagrama na página <a href="#">584</a> .	
4	Min ref torque	1 = A entrada de rampa da referência de torque está sendo limitada por <a href="#">26.08 Ref torque mínima</a> , <a href="#">30.19 Torque mínimo 1</a> , <a href="#">30.26 Limite pot motor</a> ou <a href="#">30.27 Limite pot regen</a> . Consulte o diagrama na página <a href="#">584</a> .	
5	Veloc max Tlim	1 = A referência de torque está sendo limitada pelo controle de arrancada devido ao limite de velocidade máxima ( <a href="#">30.12 Veloc máxima</a> )	
6	Velocidade mínima Tlim	1 = A referência de torque está sendo limitada pelo controle de arrancada devido ao limite de velocidade mínima ( <a href="#">30.11 Veloc mínima</a> )	
7	Lim ref veloc max	1 = A referência de velocidade está sendo limitada por <a href="#">30.12 Veloc máxima</a>	
8	Lim ref veloc min speed	1 = A referência de velocidade está sendo limitada por <a href="#">30.11 Veloc mínima</a>	
9	Lim ref freq max	1 = A referência de frequência está sendo limitada por <a href="#">30.14 Freq máxima</a>	
10	Lim ref freq min	1 = A referência de frequência está sendo limitada por <a href="#">30.13 Freq mínima</a>	
11...15	Reservado		
0000h...FFFFh	Palavra limite 1.		1 = 1

## 310 Parâmetros



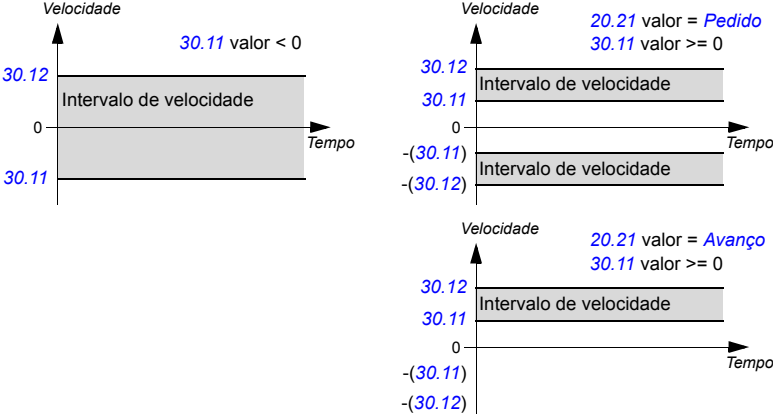
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
30.02	<i>Estado limite torque</i>	Exibe a palavra de estado de limitação do controlador de torque. Este parâmetro é somente leitura.	-



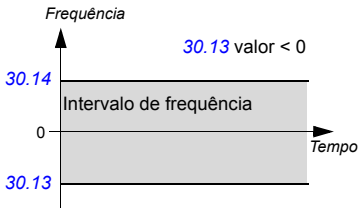
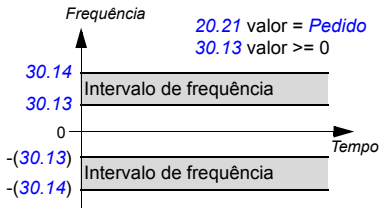
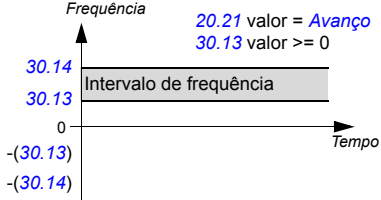
  

Bit	Nome	Descrição
0	Subtensão	*1 = Subt circ CC intermediário
1	Sobretensão	*1 = Sobret circ CC intermediário
2	Torque mínimo	*1 = O torque está sendo limitado por <a href="#">30.19 Torque mínimo 1</a> , <a href="#">30.26 Limite pot motor</a> ou <a href="#">30.27 Limite pot regen</a>
3	Torque máximo	*1 = O torque está sendo limitado por <a href="#">30.20 Torque máximo 1</a> , <a href="#">30.26 Limite pot motor</a> ou <a href="#">30.27 Limite pot regen</a>
4	Corrente interna	1 = Um limite da corrente do inversor (identificado pelos bits 8...11) está ativo
5	Ângulo de carga	(Com motores de ímã permanente e motores de relutância apenas) 1 = O limite do ângulo de carga está ativo, isto é, o motor não pode produzir mais torque
6	Retirada motor	(Com motores assíncronos apenas) O limite de retirada do motor está ativo, isto é, o motor não pode produzir mais torque
7	Reservado	
8	Térmico	1 = A corrente de entrada está limitada pelo limite térmico do circuito principal
9	Corrente max	*1 = A corrente de saída máxima ( $I_{MAX}$ ) está sendo limitada
10	Corrente utiliz	*1 = A corrente de saída está sendo limitada por <a href="#">30.17 Corrente máxima</a>
11	IGBT térmico	*1 = A corrente de saída está sendo limitada por um valor de corrente térmico calculado
12	Sobretemp IGBT	*1 = A corrente de saída está sendo limitada devido à temperatura estimada do IGBT
13	Sobrecarga IGBT	*1 = A corrente de saída está sendo limitada devido à temperatura da junção do IGBT para a caixa
14...15	Reservado	

\*Apenas um dentre os bits 0...3 e um dentre os bits 9...11 pode estar ligado simultaneamente. O bit normalmente indica o limite que é excedido primeiro.

0000h...FFFFh	Palavra de estado de limitação de torque.	1 = 1
---------------	---	-------

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
30.11	Veloc mínima	<p>Define, junto com <a href="#">30.12 Veloc máxima</a>, o intervalo de velocidade permitido. Veja a figura abaixo.</p> <p>Um valor positivo ou igual a zero para a velocidade mínima define dois intervalos, um positivo e um negativo.</p> <p>Um valor negativo da velocidade mínima define um intervalo.</p> <p> <b>AVISO!</b> O valor absoluto de <a href="#">30.11 Veloc mínima</a> não deve ser maior que o valor absoluto de <a href="#">30.12 Veloc máxima</a>.</p> <p> <b>AVISO!</b> Apenas no modo de controle de velocidade. No modo de controle de frequência, use limites de frequência (<a href="#">30.13</a> e <a href="#">30.14</a>).</p>	-1.500.00 rpm; -1.800.00 rpm ( <a href="#">95.20</a> b0)
			
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade mínima permitida.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>
30.12	Veloc máxima	<p>Define, junto com <a href="#">30.11 Veloc mínima</a>, o intervalo de velocidade permitido. Consulte o parâmetro <a href="#">30.11 Veloc mínima</a>.</p> <p><b>Observação:</b> Esse parâmetro não afeta os tempos das rampas de aceleração e de desaceleração de velocidade. Consulte o parâmetro <a href="#">46.01 Escala velocidade</a>.</p>	1.500.00 rpm; 1.800.00 rpm ( <a href="#">95.20</a> b0)
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade máxima.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>

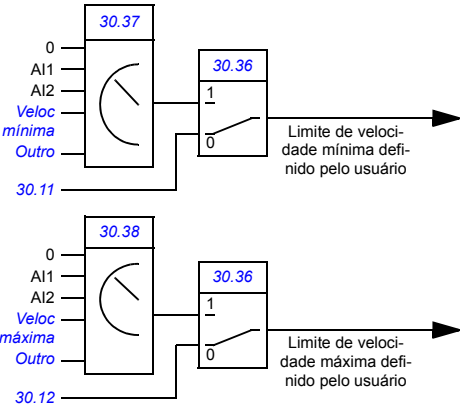
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
30.13	<i>Freq mínima</i>	<p>Define, junto com <a href="#">30.14 Freq máxima</a>, o intervalo de frequência permitido. Veja a figura.</p> <p>Um valor positivo ou igual a zero para a frequência mínima define dois intervalos, um positivo e um negativo.</p> <p>Um valor negativo da frequência mínima define um intervalo.</p> <p> <b>AVISO!</b> O valor absoluto de <a href="#">30.13 Freq mínima</a> não deve ser maior que o valor absoluto de <a href="#">30.14 Freq máxima</a>.</p> <p> <b>AVISO!</b> no modo de controle de frequência apenas.</p>	-50.00 Hz; -60.00 Hz ( <a href="#">95.20 b0</a> )
<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;">  <p>30.14</p> <p>0</p> <p>30.13</p> <p>30.13 valor &lt; 0</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>20.21 valor = <i>Pedido</i> 30.13 valor &gt;= 0</p> <p>30.14</p> <p>30.13</p> <p>0</p> <p>-(30.13)</p> <p>-(30.14)</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>20.21 valor = <i>Avanço</i> 30.13 valor &lt;= 0</p> <p>30.14</p> <p>30.13</p> <p>0</p> <p>-(30.13)</p> <p>-(30.14)</p> </div> </div>			
	-500.00...500.00 Hz	Frequência mínima.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>
30.14	<i>Freq máxima</i>	<p>Define, junto com <a href="#">30.13 Freq mínima</a>, o intervalo de frequência permitido. Consulte o parâmetro <a href="#">30.13 Freq mínima</a>.</p> <p><b>Observação:</b> Esse parâmetro não afeta os tempos das rampas de aceleração e de desaceleração de frequência. Consulte o parâmetro <a href="#">46.02 Escala frequência</a>.</p>	50.00 Hz; 60.00 Hz ( <a href="#">95.20 b0</a> )
	-500.00...500.00 Hz	Frequência máxima.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>
30.17	<i>Corrente máxima</i>	<p>Define a corrente máxima do motor permitida. Isso depende do tipo de inversor de frequência; é determinado automaticamente com base na classificação.</p> <p>O sistema define o valor padrão para 90% da corrente nominal, de modo que você possa aumentar o valor do parâmetro em 10% se necessário (não é válido para o tipo de inversor de frequência ACS580-01-12A7-4).</p>	0.00 A
	0.00...30000.00 A	Corrente máxima do motor.	1 = 1 A



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
30.18	<i>Sel lim torque</i>	<p>Seleciona uma fonte que alterna entre dois conjuntos predefinidos de limites de torque mínimo.</p> <p>0 = o limite de torque mínimo definido por 30.19 e o limite de torque máximo definido por 30.20 estão ativos</p> <p>1 = o limite de torque mínimo selecionado por 30.21 e o limite de torque máximo definido por 30.22 estão ativos</p> <p>O usuário pode definir dois conjuntos de limites de torque e alternar entre dois conjuntos usando uma fonte binária como uma entrada digital.</p> <p>O primeiro conjunto de limites é definido pelos parâmetros 30.19 e 30.20. O segundo conjunto tem parâmetros seletores para limites mínimo (30.21) e máximo (30.22), o que permite o uso de uma fonte analógica selecionável (como uma entrada analógica).</p> <p><b>Observação:</b> Além dos limites definidos pelo usuário, o torque pode ser limitado por outros motivos (como limitação de potência). Consulte o diagrama de blocos na página 584.</p>	<i>Limite de torque conj 1</i>
	Limite de torque conj 1	0 (o limite de torque mínimo definido por 30.19 e o limite de torque máximo definido por 30.20 estão ativos).	0
	Limite de torque conj 2	1 (o limite de torque mínimo selecionado por 30.21 e o limite de torque máximo definido por 30.22 estão ativos).	1
	DI1	Entrada digital DI1 (10.02 Estado atraso DI, bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 (10.02 Estado atraso DI, bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 (10.02 Estado atraso DI, bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 (10.02 Estado atraso DI, bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 (10.02 Estado atraso DI, bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 (10.02 Estado atraso DI, bit 5).	7
	Reservado		8...10
	EFB	Apenas para o perfil DCU. Bit 15 da palavra de controle de DCU recebido através da interface de Fieldbus integrado.	11
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
30.19	<i>Torque mínimo 1</i>	Define um limite de torque mínimo para o inversor de frequência (em porcentagem do torque nominal do motor). Consulte o diagrama no parâmetro <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> . O limite é efetivo quando <ul style="list-style-type: none"> <li>a fonte selecionada por <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> for 0 ou</li> <li><a href="#">30.18</a> estiver ajustado para <a href="#">Limite de torque conj 1</a>.</li> </ul>	-300.0%
	-1.600.0...0.0%	Limite mínimo de torque 1.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.03</a>
30.20	<i>Torque máximo 1</i>	Define um limite de torque máximo para o inversor de frequência (em porcentagem do torque nominal do motor). Consulte o diagrama no parâmetro <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> . O limite é efetivo quando <ul style="list-style-type: none"> <li>a fonte selecionada por <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> for 0 ou</li> <li><a href="#">30.18</a> estiver ajustado para <a href="#">Limite de torque conj 1</a>.</li> </ul>	300.0%
	0.0...1600.0%	Torque máximo 1.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.03</a>
30.21	<i>Fonte 2 torque min</i>	Define a fonte do limite de torque mínimo para o inversor de frequência (em porcentagem do torque nominal do motor) quando <ul style="list-style-type: none"> <li>a fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> for 1 ou</li> <li><a href="#">30.18</a> estiver ajustado para <a href="#">Limite de torque conj 2</a>.</li> </ul> Consulte o diagrama em <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> . <b>Observação:</b> Valores positivos recebidos da fonte selecionada são invertidos.	<a href="#">Torque mínimo 2</a>
	Zero	Nenhum.	0
	AI1 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado AI1</a> (consulte a página <a href="#">231</a> ).	1
	AI2 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado AI2</a> (consulte a página <a href="#">233</a> ).	2
	Reservado		3...14
	PID	<a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a> (saída do controlador PID de processo).	15
	Torque mínimo 2	<a href="#">30.23 Torque mínimo 2</a> .	16
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
30.22	<i>Fonte 2 torque max</i>	Define a fonte do limite de torque máximo para o inversor de frequência (em porcentagem do torque nominal do motor) quando <ul style="list-style-type: none"> <li>a fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> for 1 ou</li> <li><a href="#">30.18</a> estiver ajustado para <a href="#">Limite de torque conj 2</a>.</li> </ul> Consulte o diagrama em <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> . <b>Observação:</b> Valores negativos recebidos da fonte selecionada são invertidos.	<a href="#">Torque máximo 2</a>
	Zero	Nenhum.	0
	AI1 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado AI1</a> (consulte a página <a href="#">231</a> ).	1
	AI2 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado AI2</a> (consulte a página <a href="#">233</a> ).	2
	Reservado		3...14
	PID	<a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a> (saída do controlador PID de processo).	15


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Torque máximo 2	<a href="#">30.24 Torque máximo 2.</a>	16
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">30.23</a>	<a href="#">Torque mínimo 2</a>	Define o limite de torque mínimo para o inversor de frequência (em porcentagem do torque nominal do motor) quando <ul style="list-style-type: none"> <li>• a fonte selecionada por <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> for 1 ou</li> <li>• <a href="#">30.18</a> estiver ajustado para <a href="#">Limite de torque conj 2</a> e</li> <li>• <a href="#">30.21 Fonte 2 torque min</a> estiver ajustado para <a href="#">Torque mínimo 2</a>.</li> </ul> Consulte o diagrama em <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> .	-300.0%
	-1.600.0...0.0%	Limite mínimo de torque 2.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.03</a>
<a href="#">30.24</a>	<a href="#">Torque máximo 2</a>	Define o limite de torque máximo para o inversor de frequência (em porcentagem do torque nominal do motor) quando O limite está em vigor quando <ul style="list-style-type: none"> <li>• a fonte selecionada por <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> for 1 ou</li> <li>• <a href="#">30.18</a> estiver ajustado para <a href="#">Limite de torque conj 2</a> e</li> <li>• <a href="#">30.22 Fonte 2 torque max</a> estiver ajustado para <a href="#">Torque máximo 2</a>.</li> </ul> Consulte o diagrama em <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> .	300.0%
	0.0...1600.0%	Limite máximo de torque 2.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.03</a>
<a href="#">30.26</a>	<a href="#">Limite pot motor</a>	Define a potência máxima permitida alimentada pelo inversor ao motor em porcentagem da potência nominal do motor.	300.00%
	0.00...600.00%	Potência máxima de motorização.	1 = 1%
<a href="#">30.27</a>	<a href="#">Limite pot regen</a>	Define a potência máxima permitida alimentada pelo motor ao inversor em porcentagem da potência nominal do motor. <b>Observação:</b> Se a sua aplicação, como uma bomba ou um ventilador, exigir que o motor gire somente em um sentido, use o limite de velocidade/frequência ( <a href="#">30.11 Veloc mínima/30.13 Freq mínima</a> ), ou o limite de direção ( <a href="#">20.21 Sentido</a> ) para isso. Não defina o parâmetro <a href="#">30.19 Torque mínimo 1</a> ou <a href="#">30.27 Limite pot regen</a> como 0%, pois assim o inversor de frequência não conseguirá parar corretamente.	-300.00%
	-600.00...0.00%	Potência máxima de geração.	1 = 1%
<a href="#">30.30</a>	<a href="#">Controle de sobre-tensão</a>	Permite o controle de sobretensão da ligação intermediária de CC. A frenagem rápida de uma carga de alta inércia faz a tensão subir para o limite de controle de sobretensão. Para evitar que a tensão CC ultrapasse o limite, o controlador de sobretensão diminui o torque de frenagem de forma automática. <b>Observação:</b> Se o inversor de frequência possui um chopper de frenagem e um resistor ou uma unidade de alimentação regenerativa, o controlador deve ser desativado.	<a href="#">Ativar</a>
	Desativar	Controle de sobretensão desabilitado.	0
	Ativar	Controle de sobretensão habilitado.	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
30.31	Controle subtensão	Permite o controle de subtensão no barramento CC. Se a tensão CC cair devido a um corte da alimentação de entrada, o controlador de subtensão automaticamente diminui o torque do motor a fim de manter a tensão acima do limite inferior. Diminuindo o torque do motor, a inércia da carga provocará um retorno de regeneração para o inversor de frequência, mantendo o barramento CC carregado e evitando um desarme por subtensão até que o motor pare por inércia. Isto atua como power loss ride-through, função que mantém o drive em funcionamento mesmo com queda ou corte da rede de alimentação nos sistemas com alta inércia, tais como, um centrifugador ou um ventilador.	Ativar
	Desativar	Controle de subtensão desabilitado.	0
	Ativar	Controle de subtensão habilitado.	1
30.35	Limitação de corrente térmica	Habilita/desabilita a limitação de corrente de saída baseada em temperatura. A limitação deverá ser desabilitada somente se exigido pela aplicação.	Ativar
	Desabilitar	Limitação de corrente térmica desabilitada.	0
	Ativar	Limitação de corrente térmica habilitada.	1
30.36	Seleção de limite de velocidade	<p>Seleciona uma fonte que alterna entre dois conjuntos predefinidos de limites de velocidade ajustável.</p> <p>0 = o limite de velocidade mínima definido por 30.11 e o limite de velocidade máxima definido por 30.12 estão ativos</p> <p>1 = o limite de velocidade mínima selecionado por 30.37 e o limite de velocidade máxima definido por 30.38 estão ativos</p> <p>O usuário pode definir dois conjuntos de limites de velocidade e alternar entre dois conjuntos usando uma fonte binária como uma entrada digital.</p> <p>O primeiro conjunto de limites é definido pelos parâmetros 30.11 <i>Veloc mínima</i> e 30.12 <i>Veloc máxima</i>. O segundo conjunto tem parâmetros seletores para limites mínimo (30.37) e máximo (30.38), o que permite o uso de uma fonte analógica selecionável (como uma entrada analógica).</p> 	Não selecionado
	Não selecionado	Os limites de velocidade ajustáveis estão desativados. (O limite de velocidade mínima definido por 30.11 <i>Veloc mínima</i> e o limite de velocidade máxima definido por 30.12 <i>Veloc máxima</i> estão ativos).	0

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Selecionado	Os limites de velocidade ajustáveis estão ativados. (O limite de velocidade mínima definido por <a href="#">30.37 Fonte de velocidade mínima</a> e o limite de velocidade máxima definido por <a href="#">30.38 Fonte de velocidade máxima</a> estão ativos).	1
	Ext1 ativa	Os limites de velocidade ajustáveis estão ativados quando EXT1 está ativa.	2
	Ext2 ativa	Os limites de velocidade ajustáveis estão ativados quando EXT2 está ativa.	3
	Controle de torque	Os limites de velocidade ajustáveis estão ativados quando o modo de controle de torque (controle de motor vetorial) está ativo.	4
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	5
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	6
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	7
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	8
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	9
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	10
	Reservado		11
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">30.37</a>	<a href="#">Fonte de velocidade mínima</a>	Define a fonte de limite de velocidade mínima do inversor de frequência quando a fonte é selecionada por <a href="#">30.36 Seleção de limite de velocidade</a> . <b>Observação:</b> Somente no modo de controle de motor vetorial. No modo de controle de motor escalar, use limites de frequência <a href="#">30.13</a> e <a href="#">30.14</a> .	<i>Veloc mínima</i>
	Zero	Nenhum.	0
	AI1 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado AI1</a> (consulte a página <a href="#">231</a> ).	1
	AI2 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado AI2</a> (consulte a página <a href="#">233</a> ).	2
	Reservado		3...10
	Veloc mínima	<a href="#">30.11 Veloc mínima</a> .	11
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">30.38</a>	<a href="#">Fonte de velocidade máxima</a>	Define a fonte de limite de velocidade máxima do inversor de frequência quando a fonte é selecionada por <a href="#">30.36 Seleção de limite de velocidade</a> . <b>Observação:</b> Somente no modo de controle de motor vetorial. No modo de controle de motor escalar, use limites de frequência <a href="#">30.13</a> e <a href="#">30.14</a> .	<i>Veloc máxima</i>
	Zero	Nenhum.	0
	AI1 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado AI1</a> (consulte a página <a href="#">231</a> ).	1
	AI2 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado AI2</a> (consulte a página <a href="#">233</a> ).	2
	Reservado		3...11
	Veloc máxima	<a href="#">30.12 Veloc máxima</a> .	12
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
<b>31 Funções falha</b>			
<b>31.01</b>	<b>Fonte evento ext 1</b>	Configuração de eventos externos; seleção do comportamento do inversor de frequência em situações de falha.	
		Define a fonte do evento externo 1. Consulte também o parâmetro <b>31.02 Tipo evento ext 1</b> . 0 = Disparar evento 1 = Operação normal	<i>Inativo (verdadeiro)</i>
	Ativo (falso)	0.	0
	Inativo (verdadeiro)	1.	1
	Reservado		2
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	3
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	4
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	5
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	6
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	7
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	8
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
<b>31.02</b>	<b>Tipo evento ext 1</b>	Seleciona o tipo de evento externo 1.	<i>Falha</i>
	Falha	O evento externo gera uma falha.	0
	Aviso	O evento externo gera um aviso.	1
<b>31.03</b>	<b>Fte evento ext 2</b>	Define a fonte do evento externo 2. Consulte também o parâmetro <b>31.04 Tipo 2 evento ext</b> . Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <b>31.01 Fonte evento ext 1</b> .	<i>Inativo (verdadeiro)</i>
<b>31.04</b>	<b>Tipo 2 evento ext</b>	Seleciona o tipo de evento externo 2.	<i>Falha</i>
	Falha	O evento externo gera uma falha.	0
	Aviso	O evento externo gera um aviso.	1
<b>31.05</b>	<b>Fte evento ext 3</b>	Define a fonte do evento externo 3. Consulte também o parâmetro <b>31.06 Tipo 3 evento ext</b> . Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <b>31.01 Fonte evento ext 1</b> .	<i>Inativo (verdadeiro)</i>
<b>31.06</b>	<b>Tipo 3 evento ext</b>	Seleciona o tipo de evento externo 3.	<i>Falha</i>
	Falha	O evento externo gera uma falha.	0
	Aviso	O evento externo gera um aviso.	1
<b>31.07</b>	<b>Fte evento ext 4</b>	Define a fonte do evento externo 4. Consulte também o parâmetro <b>31.08 Tipo 4 evento ext</b> . Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <b>31.01 Fonte evento ext 1</b> .	<i>Inativo (verdadeiro)</i>
<b>31.08</b>	<b>Tipo 4 evento ext</b>	Seleciona o tipo de evento externo 4.	<i>Falha</i>
	Falha	O evento externo gera uma falha.	0
	Aviso	O evento externo gera um aviso.	1
<b>31.09</b>	<b>Fte evento ext 5</b>	Define a fonte do evento externo 5. Consulte também o parâmetro <b>31.10 Tipo 5 evento ext</b> . Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <b>31.01 Fonte evento ext 1</b> .	<i>Inativo (verdadeiro)</i>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
31.10	<i>Tipo 5 evento ext</i>	Seleciona o tipo de evento externo 5.	<i>Falha</i>
	Falha	O evento externo gera uma falha.	0
	Aviso	O evento externo gera um aviso.	1
31.11	<i>Seleção rearme falha</i>	<p>Seleciona a fonte para o sinal de rearme de falha externo. O sinal reinicializa o inversor de frequência após um desarme de falha, se a causa da falha não estiver mais presente.</p> <p>0 -&gt; 1 = Rearme</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Quando o comando de partida e parada é realizado por meio de entradas digitais (parâmetro <i>20.01 Comandos Ext1</i> ou <i>20.06 Comandos Ext2</i>) ou do controle local e você deseja usar o rearme de falha a partir do fieldbus, pode ser usada a seleção de <i>FBA A MCW bit 7</i> ou <i>EFB MCW bit 7</i>.</li> <li>Sempre que o inversor de frequência estiver no controle externo por meio do fieldbus (o comando e a referência de partida e parada são recebidos por meio do fieldbus), a falha poderá ser rearmada a partir do fieldbus independentemente de seleção desse parâmetro.</li> </ul>	<i>Não usado</i>
	Não usado	0.	0
	Não usado	1.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	20
	Reservado		21...23
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	24
	Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	25
	Supervisão 3	Bit 2 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	26
	Reservado		27...29
	FBA MCW bit 7	Bit 7 da palavra de controle recebido por meio da interface de fieldbus A.	30
	Reservado		31
	EFB MCW bit 7	Bit 7 da palavra de controle recebido por meio da interface de fieldbus integrado.	32
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																								
31.12	<i>Seleção autorearme</i>	<p>Seleciona falhas que são automaticamente rearmadas. O parâmetro é uma palavra de 16 bits, com cada bit correspondendo a um tipo de falha. Quando um bit é ajustado em 1, a falha correspondente é automaticamente rearmada.</p> <p> <b>AVISO!</b> Antes de ativar a função, certifique-se de que não possam ocorrer situações de risco. A função reinicia o inversor de frequência automaticamente e continua a operação após uma falha.</p> <p>Os bits deste número binário correspondem às seguintes falhas:</p>	0000h																								
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Falha</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Sobrecorrente</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Sobretensão</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Subtensão</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Falha de supervisão AI</td> </tr> <tr> <td>4...9</td> <td>Reservado</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Falha selecionável (consulte o parâmetro <a href="#">31.13 Falha selecionável</a>)</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Falha externa 1 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.01 Fonte evento ext 1</a>)</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Falha externa 2 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.03 Fte evento ext 2</a>)</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Falha externa 3 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.05 Fte evento ext 3</a>)</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Falha externa 4 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.07 Fte evento ext 4</a>)</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Falha externa 5 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.09 Fte evento ext 5</a>)</td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Falha	0	Sobrecorrente	1	Sobretensão	2	Subtensão	3	Falha de supervisão AI	4...9	Reservado	10	Falha selecionável (consulte o parâmetro <a href="#">31.13 Falha selecionável</a> )	11	Falha externa 1 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.01 Fonte evento ext 1</a> )	12	Falha externa 2 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.03 Fte evento ext 2</a> )	13	Falha externa 3 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.05 Fte evento ext 3</a> )	14	Falha externa 4 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.07 Fte evento ext 4</a> )	15	Falha externa 5 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.09 Fte evento ext 5</a> )	
Bit	Falha																										
0	Sobrecorrente																										
1	Sobretensão																										
2	Subtensão																										
3	Falha de supervisão AI																										
4...9	Reservado																										
10	Falha selecionável (consulte o parâmetro <a href="#">31.13 Falha selecionável</a> )																										
11	Falha externa 1 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.01 Fonte evento ext 1</a> )																										
12	Falha externa 2 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.03 Fte evento ext 2</a> )																										
13	Falha externa 3 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.05 Fte evento ext 3</a> )																										
14	Falha externa 4 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.07 Fte evento ext 4</a> )																										
15	Falha externa 5 (proveniente da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">31.09 Fte evento ext 5</a> )																										
	0000h...FFFFh	Palavra de configuração de rearme automático.	1 = 1																								
31.13	<i>Falha selecionável</i>	<p>Define a falha que pode ser rearmada automaticamente usando o parâmetro <a href="#">31.12 Seleção autorearme</a>, bit 10.</p> <p>As falhas estão listadas no capítulo <a href="#">Rastreamento de falha</a> (página <a href="#">511</a>).</p>	0000h																								
	0000h...FFFFh	Código de falha.	10 = 1																								
31.14	<i>Número de tentativas</i>	<p>Define o número máximo de rearmes automáticos que o inversor de frequência pode tentar dentro do tempo especificado por <a href="#">31.15 Tempo tentativa</a>.</p> <p>Se a falha persistir, tentativas de rearme subsequentes serão feitas em intervalos definidos por <a href="#">31.16 Tempo de atraso</a>.</p> <p>As falhas a serem rearmadas automaticamente são definidas por <a href="#">31.12 Seleção autorearme</a>.</p>	0																								
	0...5	Número de rearmes automáticos.	10 = 1																								
31.15	<i>Tempo tentativa</i>	<p>Define uma janela de tempo para rearmes de falha automáticos. O número máximo de tentativas feitas durante qualquer período desse tamanho é definido por <a href="#">31.14 Número de tentativas</a>.</p> <p><b>Observação:</b> Se a condição de falha permanecer e não puder ser rearmada, cada tentativa de redefinição gerará um evento e iniciará uma nova janela de tempo. Na prática, se o número especificado de rearmes (<a href="#">31.14</a>) nos intervalos especificados (<a href="#">31.16</a>) levar mais tempo que o valor de <a href="#">31.15</a>, o inversor de frequência continuará tentando redefinir a falha até que a causa seja finalmente removida.</p>	30.0 s																								
	1.0...600.0 s	Tempo para rearmes automáticos.	10 = 1 s																								


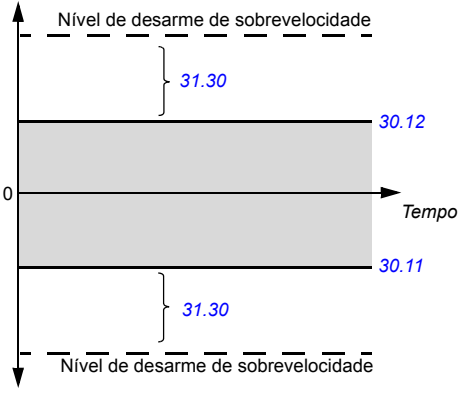


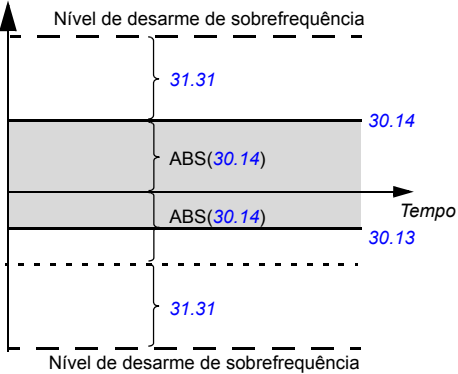
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
31.16	<i>Tempo de atraso</i>	Define o tempo em que o inversor de frequência aguarda após uma falha antes de tentar um rearme automático. Consulte o parâmetro <a href="#">31.12 Seleção autorearme</a> .	0,0 s
	0,0...120,0 s	Atraso de auto-rearme.	10 = 1 s
31.19	<i>Perda fase motor</i>	Seleciona como o inversor de frequência reage quando uma perda de fase do motor é detectada. No modo de controle de motor escalar: <ul style="list-style-type: none"> <li>A supervisão ativa a frequência nominal do motor acima de 10%. Se qualquer das correntes de fase permanecer muito pequena por um determinado limite de tempo, haverá uma falha de perda de fase de saída.</li> <li>Quando a corrente nominal do motor está abaixo de 1/6 da corrente nominal do inversor de frequência, ou quando não há um motor conectado, a ABB recomenda desativar a função de perda de fase de saída do motor.</li> </ul>	<i>Falha</i>
	Nenhuma ação	Nenhuma ação realizada.	0
	Falha	O inversor de frequência desarma na falha <a href="#">3381 Perda fase saída</a> .	1
31.21	<i>Perda fase alim</i>	Seleciona como o inversor de frequência reage quando uma perda de fase de alimentação é detectada.	<i>Falha</i>
	Nenhuma ação	Nenhuma ação realizada.	0
	Falha	O inversor de frequência desarma na falha <a href="#">3130 Perda fase entrada</a> .	1
31.22	<i>Indic STO func/parar</i>	Seleciona quais indicações são dadas quando um ou ambos os sinais de Tor seguro off (STO) são desligados ou perdidos. As indicações variam se o inversor de frequência estiver em funcionamento ou parado quando isso ocorre. As tabelas em cada seleção abaixo mostram as indicações geradas com aquele ajuste específico. Ao usar controle por Fieldbus e indicação de Aviso/Evento/Nenhuma, verifique se o parâmetro <a href="#">06.18</a> bit 7 STO = 0 antes de dar o comando de partida. <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Este parâmetro não afeta a própria operação da função STO. A função STO opera independente do ajuste deste parâmetro: um inversor de frequência em funcionamento para quando um ou ambos os sinais de STO são removidos e não inicia novamente até que ambos os sinais de STO sejam restaurados e todas as falhas rearmadas.</li> <li>A perda de apenas um sinal de STO sempre gera uma falha, pois isso é interpretado como mau funcionamento. Com o módulo de proteção de termistor com certificação CPTC-02 ATEX, siga as instruções no <i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i> (3AXD50000030058 [inglês]). Para obter mais informações sobre o STO, consulte o capítulo <i>Função Safe torque off</i> no <i>Manual de hardware</i> do inversor de frequência.</li> </ul>	<i>Falha/falha</i>

322 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																								
	Falha/falha	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entradas</th> <th rowspan="2">Indicação (em operação ou parado)</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Falha <i>5091 Safe torque off</i></td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA81 Tor seguro off 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA82 Tor seguro off 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>(Operação normal)</td> </tr> </tbody> </table>	Entradas		Indicação (em operação ou parado)	IN1	IN2	0	0	Falha <i>5091 Safe torque off</i>	0	1	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA81 Tor seguro off 1</i>	1	0	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA82 Tor seguro off 2</i>	1	1	(Operação normal)	0							
Entradas		Indicação (em operação ou parado)																									
IN1	IN2																										
0	0	Falha <i>5091 Safe torque off</i>																									
0	1	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA81 Tor seguro off 1</i>																									
1	0	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA82 Tor seguro off 2</i>																									
1	1	(Operação normal)																									
	Falha/aviso	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entradas</th> <th colspan="2">Indicação</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> <th>Em operação</th> <th>Parado</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Falha <i>5091 Safe torque off</i></td> <td>Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i></td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA81 Tor seguro off 1</i></td> <td>Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA82 Tor seguro off 2</i></td> <td>Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td colspan="2">(Operação normal)</td> </tr> </tbody> </table>	Entradas		Indicação		IN1	IN2	Em operação	Parado	0	0	Falha <i>5091 Safe torque off</i>	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i>	0	1	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA81 Tor seguro off 1</i>	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i>	1	0	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA82 Tor seguro off 2</i>	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i>	1	1	(Operação normal)		1
Entradas		Indicação																									
IN1	IN2	Em operação	Parado																								
0	0	Falha <i>5091 Safe torque off</i>	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i>																								
0	1	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA81 Tor seguro off 1</i>	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i>																								
1	0	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA82 Tor seguro off 2</i>	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i>																								
1	1	(Operação normal)																									
	Falha/evento	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entradas</th> <th colspan="2">Indicação</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> <th>Em operação</th> <th>Parado</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Falha <i>5091 Safe torque off</i></td> <td>Evento <i>B5A0 Evento STO</i></td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA81 Tor seguro off 1</i></td> <td>Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA82 Tor seguro off 2</i></td> <td>Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td colspan="2">(Operação normal)</td> </tr> </tbody> </table>	Entradas		Indicação		IN1	IN2	Em operação	Parado	0	0	Falha <i>5091 Safe torque off</i>	Evento <i>B5A0 Evento STO</i>	0	1	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA81 Tor seguro off 1</i>	Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i>	1	0	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA82 Tor seguro off 2</i>	Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i>	1	1	(Operação normal)		2
Entradas		Indicação																									
IN1	IN2	Em operação	Parado																								
0	0	Falha <i>5091 Safe torque off</i>	Evento <i>B5A0 Evento STO</i>																								
0	1	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA81 Tor seguro off 1</i>	Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i>																								
1	0	Falhas <i>5091 Safe torque off</i> e <i>FA82 Tor seguro off 2</i>	Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i>																								
1	1	(Operação normal)																									
	Aviso/aviso	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entradas</th> <th rowspan="2">Indicação (em operação ou parado)</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i></td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>(Operação normal)</td> </tr> </tbody> </table>	Entradas		Indicação (em operação ou parado)	IN1	IN2	0	0	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i>	0	1	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i>	1	0	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i>	1	1	(Operação normal)	3							
Entradas		Indicação (em operação ou parado)																									
IN1	IN2																										
0	0	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i>																									
0	1	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i>																									
1	0	Aviso <i>A5A0 Safe torque off</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i>																									
1	1	(Operação normal)																									

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																	
	Evento/Evento	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entradas</th> <th rowspan="2">Indicação (em operação ou parado)</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Evento <i>B5A0 Evento STO</i></td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>(Operação normal)</td> </tr> </tbody> </table>	Entradas		Indicação (em operação ou parado)	IN1	IN2	0	0	Evento <i>B5A0 Evento STO</i>	0	1	Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i>	1	0	Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i>	1	1	(Operação normal)	4
Entradas		Indicação (em operação ou parado)																		
IN1	IN2																			
0	0	Evento <i>B5A0 Evento STO</i>																		
0	1	Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i>																		
1	0	Evento <i>B5A0 Evento STO</i> e falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i>																		
1	1	(Operação normal)																		
	Sem indicação/Sem indicação	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Entradas</th> <th rowspan="2">Indicação (em operação ou parado)</th> </tr> <tr> <th>IN1</th> <th>IN2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Nenhum</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>(Operação normal)</td> </tr> </tbody> </table>	Entradas		Indicação (em operação ou parado)	IN1	IN2	0	0	Nenhum	0	1	Falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i>	1	0	Falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i>	1	1	(Operação normal)	5
Entradas		Indicação (em operação ou parado)																		
IN1	IN2																			
0	0	Nenhum																		
0	1	Falha <i>FA81 Tor seguro off 1</i>																		
1	0	Falha <i>FA82 Tor seguro off 2</i>																		
1	1	(Operação normal)																		
<i>31.23</i>	<i>Falha de cab ou terra</i>	Seleciona como o inversor de frequência reage a uma conexão incorreta do cabo de alimentação de entrada e do motor (isto é, o cabo de alimentação de entrada está ligado na conexão do motor do inversor de frequência).	<i>Falha</i>																	
	Nenhuma ação	Nenhuma ação realizada.	0																	
	Falha	O inversor de frequência desarma na falha <i>3181 Falha de cab ou terra</i> .	1																	
<i>31.24</i>	<i>Função bloqueio</i>	Seleciona como o inversor de frequência reage a uma condição de bloqueio do motor. A condição de parada é definida da seguinte forma: <ul style="list-style-type: none"> <li>• O inversor de frequência excedeu o limite de corrente de parada (<i>31.25 Limite corrente bloqueio</i>) e</li> <li>• a frequência de saída está abaixo do nível definido pelo parâmetro <i>31.27 Limit freq Stall</i> ou a velocidade do motor está abaixo do nível definido pelo parâmetro <i>31.26 Veloc bloqueio alta</i>, e</li> <li>• as condições acima forem verdadeiras por um do período acima do tempo definido pelo parâmetro <i>31.28 Tempo bloqueio</i>.</li> </ul>	<i>Nenhuma ação</i>																	
	Nenhuma ação	Nenhum (supervisão de bloqueio desativada).	0																	
	Aviso	O inversor de frequência gera um aviso <i>A780 Bloq motor</i> .	1																	
	Falha	O inversor de frequência desarma na falha <i>7121 Bloq motor</i> .	2																	
<i>31.25</i>	<i>Limite corrente bloqueio</i>	Limite de corrente de bloqueio em percentual da corrente nominal do motor. Consulte o parâmetro <i>31.24 Função bloqueio</i> .	200.0%																	
	0.0...1600.0%	Limite de corrente de bloqueio.	-																	
<i>31.26</i>	<i>Veloc bloqueio alta</i>	Limite de velocidade de bloqueio em rpm. Consulte o parâmetro <i>31.24 Função bloqueio</i> .	150.00 rpm; 180.00 rpm ( <i>95.20 b0</i> )																	
	0.00... 10.000.00 rpm	Limite de velocidade de bloqueio.	Consulte o parâmetro <i>46.01</i>																	

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
31.27	<i>Limit freq Stall</i>	Limite de frequência de parada. Consulte o parâmetro <a href="#">31.24 Função bloqueio</a> . <b>Observação:</b> Não é recomendado definir o limite abaixo de 10 Hz.	15.00 Hz; 18.00 Hz (95.20 b0)
	0.00...1.000.00 Hz	Limite de frequência de parada.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>
31.28	<i>Tempo bloqueio</i>	Tempo de bloqueio. Consulte o parâmetro <a href="#">31.24 Função bloqueio</a> .	20 s
	0...3.600 s	Tempo de bloqueio.	-
31.30	<i>Margem disparo veloc</i>	Define, junto com os parâmetros <a href="#">30.11 Veloc mínima</a> e <a href="#">30.12 Veloc máxima</a> , a velocidade máxima permitida do motor (proteção contra sobrevelocidade). Se a velocidade ( <a href="#">24.02 Veloc atual usada</a> ) exceder o limite de velocidade definido por meio do parâmetro <a href="#">30.11</a> ou <a href="#">30.12</a> acima do valor deste parâmetro, o inversor de frequência desarma com a falha <a href="#">7310 Sobrevelocidade</a> .   <b>AVISO!</b> Esta função apenas supervisiona a velocidade no modo de controle de motor vetorial. A função não é válida no modo de controle de motor escalar. <b>Exemplo:</b> Se a velocidade máxima for de 1.420 rpm e a margem de desarme de velocidade for de 300 rpm, o inversor de frequência desarma em 1.720 rpm.  <i>Velocidade (24.02)</i>  Nível de desarme de sobrevelocidade 31.30 30.12 0 Tempo 30.11 31.30 Nível de desarme de sobrevelocidade	500.00 rpm; 500.00 rpm (95.20 b0)
	0.00... 10.000.00 rpm	Margem de disparo de velocidade	Consulte o parâmetro <a href="#">46.01</a>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
31.31	<i>Margem de desarme de frequência</i>	<p>Define, junto com os parâmetros <a href="#">30.13 Freq mínima</a> e <a href="#">30.14 Freq máxima</a>, a frequência máxima permitida do motor (proteção contra sobrefrequência). O valor absoluto do nível de desarme de sobrefrequência é calculado pela soma do valor deste parâmetro com o maior dos valores absolutos de <a href="#">30.13 Freq mínima</a> e <a href="#">30.14 Freq máxima</a>.</p> <p>Se a frequência de saída (<a href="#">01.06 Frequência de saída</a>) exceder o nível de desarme de sobrefrequência (ou seja, o valor absoluto da frequência de saída exceder o valor absoluto do nível de desarme de sobrefrequência), o inversor de frequência desarmará na falha <a href="#">73F0 Sobrefrequência</a>.</p> <p><i>Frequência</i></p>  <p>Nível de desarme de sobrefrequência</p> <p>31.31</p> <p>30.14</p> <p>ABS(30.14)</p> <p>ABS(30.14)</p> <p>Tempo</p> <p>30.13</p> <p>31.31</p> <p>Nível de desarme de sobrefrequência</p>	15.00 Hz
	0.00...10.000.00 Hz	Margem de desarme de sobrefrequência.	1 = 1 Hz
31.32	<i>Superv rampa emerg</i>	<p>Os parâmetros <a href="#">31.32 Superv rampa emerg</a> e <a href="#">31.33 Atraso superv rampa emerg</a>, junto com o derivativo de <a href="#">24.02 Veloc atual usada</a>, fornecem uma função de supervisão para os modos de parada de emergência Off1 e Off3.</p> <p>A supervisão é baseada em</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• observar o tempo em que o motor para, ou</li> <li>• comparar as taxas de desaceleração real e estimada.</li> </ul> <p>Se este parâmetro for ajustado em 0%, o tempo máximo de parada será ajustado diretamente no parâmetro <a href="#">31.33</a>. Caso contrário, <a href="#">31.32</a> define o desvio máximo permitido a partir da taxa de desaceleração esperada, calculada a partir dos parâmetros <a href="#">23.11...23.15</a> (Off1) ou <a href="#">23.23 Tempo parad emerg</a> (Off3). Se a taxa de desaceleração real (<a href="#">24.02</a>) desviar demais da taxa estimada, o inversor de frequência desarma em <a href="#">73B0 Fal rampa emerg</a>, ajusta o bit 8 de <a href="#">06.17 Palv estado conv 2</a> e para por inércia.</p> <p>Se <a href="#">31.32</a> estiver ajustado em 0% e <a href="#">31.33</a> estiver ajustado em 0 s, a supervisão da rampa de parada de emergência é desativada.</p> <p>Consulte também o parâmetro <a href="#">21.04 Modo parada emerg</a>.</p>	0%
	0...300%	Desvio máximo da taxa de desaceleração estimada.	1 = 1%

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
31.33	<i>Atraso superv rampa emerg</i>	Se o parâmetro <i>31.32 Superv rampa emerg</i> estiver ajustado como 0%, esse parâmetro definirá o tempo máximo de uma parada de emergência (modo Off1 ou Off3) permitido. Se o motor não parou após o tempo decorrido, o inversor de frequência desarma em <i>73B0 Fal rampa emerg</i> , ajusta o bit 8 de <i>06.17 Palv estado conv 2</i> e para por inércia. Se <i>31.32</i> está ajustado para um valor diferente de 0%, este parâmetro define um atraso entre o recebimento do comando de parada de emergência e a ativação da supervisão. A ABB recomenda especificar um atraso curto para permitir a estabilização da alteração de velocidade.	0 s
	0...100 s	Tempo máximo de rampa de descida ou atraso de ativação de supervisão.	1 = 1 s
31.35	<i>Função com falha na ventoinha principal</i>	Seleciona como o inversor de frequência reage quando é detectado um problema de velocidade da ventoinha principal. Apenas para tamanhos de carcaça R6 ou maior. Um evento é acionado de acordo com o valor deste parâmetro (falha, aviso ou nenhuma ação) <ul style="list-style-type: none"> <li>• se o sinal de velocidade de rotação da ventoinha for menor que a velocidade máxima medida da ventoinha (determinada durante a execução do ID do ventilador)</li> <li>• se a velocidade máxima medida da ventoinha for menor que o valor mínimo predefinido.</li> </ul>	<i>Aviso</i>
	Falha	O conversor desarma na falha <i>5080 Ventilador</i> .	0
	Aviso	O inversor de frequência gera o aviso <i>A581 Ventilador</i> .	1
	Nenhuma ação	Nenhuma ação realizada.	2
31.36	<i>Função com falha na ventoinha auxiliar</i>	Seleciona como o inversor de frequência reage quando é detectado um problema na ventoinha auxiliar. Certos tipos de conversor (especialmente aqueles protegidos para IP55) possuem, por padrão, uma ventoinha auxiliar integrada à tampa frontal. Se for necessário operar o inversor de frequência sem a tampa frontal (por exemplo, durante o comissionamento), é possível definir o valor do parâmetro <i>Nenhuma ação</i> dentro de dois minutos da inicialização, para suprimir temporariamente a falha ou aviso. Retorne o valor para <i>Falha</i> ou <i>Aviso</i> depois. Nos tamanhos de chassi R1...R5, o ventilador auxiliar é conectado ao conector X10 e nos tamanhos de chassi R6 e maiores ao conector X16.	<i>Aviso</i>
	Falha	O conversor desarma na falha <i>5081 Vent aux danif</i> . A falha é suprimida por dois minutos após a inicialização.	0
	Aviso	O inversor de frequência gera o aviso <i>A582 Ventilador auxiliar ausente</i> . O aviso é suprimido por dois minutos após a inicialização.	1
	Nenhuma ação	Nenhuma ação realizada.	2

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																								
31.40	<i>Disable warning messages</i>	Seleciona avisos a serem suprimidos. Esse parâmetro é uma palavra de 16 bits, com cada bit correspondendo a um aviso. Sempre que um bit for definido como 1, o aviso correspondente será suprimido.	0000h																								
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Subtensão lig CC</td> <td>1 = Aviso <i>A3A2 Subtensão lig CC</i> é suprimido.</td> </tr> <tr> <td>2...4</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Parag emerg (off2)</td> <td>1 = Aviso <i>AFE1 Parada de emerg (off2)</i> é suprimido.</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Parag emerg (off1 ou off3)</td> <td>1 = Aviso <i>AFE2 Parada de emerg (off1 ou off3)</i> é suprimido.</td> </tr> <tr> <td>7...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	Reservado		1	Subtensão lig CC	1 = Aviso <i>A3A2 Subtensão lig CC</i> é suprimido.	2...4	Reservado		5	Parag emerg (off2)	1 = Aviso <i>AFE1 Parada de emerg (off2)</i> é suprimido.	6	Parag emerg (off1 ou off3)	1 = Aviso <i>AFE2 Parada de emerg (off1 ou off3)</i> é suprimido.	7...15	Reservado				
Bit	Nome	Descrição																									
0	Reservado																										
1	Subtensão lig CC	1 = Aviso <i>A3A2 Subtensão lig CC</i> é suprimido.																									
2...4	Reservado																										
5	Parag emerg (off2)	1 = Aviso <i>AFE1 Parada de emerg (off2)</i> é suprimido.																									
6	Parag emerg (off1 ou off3)	1 = Aviso <i>AFE2 Parada de emerg (off1 ou off3)</i> é suprimido.																									
7...15	Reservado																										
	0000h...FFFFh	Palavra para desativar avisos.	1 = 1																								
31.54	<i>Fault action</i>	Seleciona o modo de parada quando ocorre uma falha não crítica.	<i>Inércia</i>																								
	Inércia	O inversor de frequência para por inércia.	0																								
	Rampa de emergência	O inversor de frequência segue a rampa especificada para uma parada de emergência no parâmetro <i>23.23 Tempo parad emerg</i> .	1																								
<b>32 Supervisão</b>																											
		Configuração das funções de supervisão de sinal 1..6. É possível selecionar seis valores para monitorar; um aviso ou falha é gerado quando os limites predefinidos são excedidos. Consulte também a seção <i>Supervisão de sinal</i> (página 189).																									
32.01	<i>Estado supervisão</i>	Palavra estado de supervisão de sinal. Indica se os valores monitorados pelas funções de supervisão de sinal estão dentro ou fora de seus respectivos limites. <b>Observação:</b> Esta palavra é independente das ações do inversor de frequência definidas pelos parâmetros <i>32.06</i> , <i>32.16</i> , <i>32.26</i> , <i>32.36</i> , <i>32.46</i> e <i>32.56</i> .	0000h																								
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Supervisão 1 ativa</td> <td>1 = O sinal selecionado por <i>32.07</i> está fora dos limites.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Supervisão 2 ativa</td> <td>1 = O sinal selecionado por <i>32.17</i> está fora dos limites.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Supervisão 3 ativa</td> <td>1 = O sinal selecionado por <i>32.27</i> está fora dos limites.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Supervisão 4 ativa</td> <td>1 = O sinal selecionado por <i>32.37</i> está fora dos limites.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Supervisão 5 ativa</td> <td>1 = O sinal selecionado por <i>32.47</i> está fora dos limites.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Supervisão 6 ativa</td> <td>1 = O sinal selecionado por <i>32.27</i> está fora dos limites.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	Supervisão 1 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.07</i> está fora dos limites.	1	Supervisão 2 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.17</i> está fora dos limites.	2	Supervisão 3 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.27</i> está fora dos limites.	3	Supervisão 4 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.37</i> está fora dos limites.	4	Supervisão 5 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.47</i> está fora dos limites.	5	Supervisão 6 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.27</i> está fora dos limites.	6...15	Reservado	
Bit	Nome	Descrição																									
0	Supervisão 1 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.07</i> está fora dos limites.																									
1	Supervisão 2 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.17</i> está fora dos limites.																									
2	Supervisão 3 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.27</i> está fora dos limites.																									
3	Supervisão 4 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.37</i> está fora dos limites.																									
4	Supervisão 5 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.47</i> está fora dos limites.																									
5	Supervisão 6 ativa	1 = O sinal selecionado por <i>32.27</i> está fora dos limites.																									
6...15	Reservado																										
	0000h...FFFFh	Palavra estado de supervisão de sinal.	1 = 1																								
32.05	<i>Função supervisão 1</i>	Seleciona o modo da função de supervisão de sinal 1. Determina como o sinal monitorado (consulte o parâmetro <i>32.07</i> ) é comparado a seus limites superior e inferior ( <i>32.09</i> e <i>32.10</i> respectivamente). A ação a ser realizada quando a condição é cumprida é selecionada por <i>32.06</i> .	<i>Desativado</i>																								
	Desativado	Supervisão de sinal 1 não utilizada.	0																								
	Baixo	Uma ação é realizada quando o sinal cai além do limite inferior.	1																								

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Alto	Uma ação é realizada quando o sinal sobe além do limite superior.	2
	Abs baixo	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto).	3
	Abs alto	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica acima do limite superior (absoluto).	4
	Ambos	Uma ação é realizada quando o sinal fica abaixo do limite inferior ou acima do limite superior.	5
	Abs ambos	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto) ou acima do limite superior (absoluto).	6
	Histerese	Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · gama de histerese ( <a href="#">32.11 Superv 1 histerese</a> ). A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 · gama de histerese.	7
<a href="#">32.06</a>	<a href="#">Ação supervisão 1</a>	Seleciona se o inversor de frequência gera uma falha, aviso ou nenhum evento quando os valores monitorizados pela supervisão de sinal 1 excede os seus limites. <b>Observação:</b> Este parâmetro não afeta o estado indicado por <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> .	<a href="#">Nenhuma ação</a>
	Nenhuma ação	Nenhum aviso ou falha gerados.	0
	Aviso	O aviso <a href="#">A8B0 ABB Sup sin 1</a> é gerado.	1
	Falha	O conversor desarma na falha <a href="#">80B0 Sup sinal 1</a> .	2
	Falha se estiver em funcionamento	Se estiver em funcionamento, o conversor desarma na falha <a href="#">80B0 Sup sinal 1</a> .	3
<a href="#">32.07</a>	<a href="#">Sinal supervisão 1</a>	Seleciona o sinal a ser monitorado pela função de supervisão de sinal 1.	<a href="#">Frequência</a>
	Zero	Nenhum.	0
	Velocidade	<a href="#">01.01 Veloc motor usada</a> (página <a href="#">203</a> ).	1
	Reservado		2
	Frequência	<a href="#">01.06 Frequência de saída</a> (página <a href="#">203</a> ).	3
	Corrente	<a href="#">01.07 Corrente do motor</a> (página <a href="#">203</a> ).	4
	Reservado		5
	Torque	<a href="#">01.10 Torque motor</a> (página <a href="#">203</a> ).	6
	Tensão CC	<a href="#">01.11 Tensão CC</a> (página <a href="#">204</a> ).	7
	Potência saída	<a href="#">01.14 Potência saída</a> (página <a href="#">204</a> ).	8
	AI1	<a href="#">12.11 Valor atual AI1</a> (página <a href="#">231</a> ).	9
	AI2	<a href="#">12.21 Valor atual AI2</a> (página <a href="#">233</a> ).	10
	Reservado		11...17
	Ent rampa ref veloc	<a href="#">23.01 Ent rampa ref veloc</a> (página <a href="#">282</a> ).	18
	Saída rampa ref veloc	<a href="#">23.02 Saída rampa ref veloc</a> (página <a href="#">283</a> ).	19
	Ref veloc usada	<a href="#">24.01 Ref veloc usada</a> (página <a href="#">287</a> ).	20
	Ref torque usada	<a href="#">26.02 Ref torque usada</a> (página <a href="#">294</a> ).	21
	Ref. freq. usada	<a href="#">28.02 Saída rampa ref freq</a> (página <a href="#">298</a> ).	22



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Temperatura reversor	<i>05.11 Temperatura reversor</i> (página 210).	23
	Saída processo PID	<i>40.01 Valor atual proc PID</i> (página 363).	24
	Feedback processo PID	<i>40.02 Feedback valor atual</i> (página 363).	25
	Ponto de ajuste do PID de processo	<i>40.03 Setpoint valor atual</i> (página 363).	26
	Desvio do PID de processo	<i>40.04 Desvio valor atual</i> (página 364).	27
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
<i>32.08</i>	<i>Tempo filtro superv 1</i>	Define uma constante de tempo de filtro para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 1.	0.000 s
	0.000 ... 30.000 s	Tempo de filtro de sinal.	1.000 = 1 s
<i>32.09</i>	<i>Supervisão 1 baixo</i>	Define o limite inferior para supervisão de sinal 1.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite inferior.	-
<i>32.10</i>	<i>Supervisão 1 alto</i>	Define o limite superior para supervisão de sinal 1.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite superior.	-
<i>32.11</i>	<i>Superv 1 histerese</i>	Define a histerese para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 1. Esse parâmetro se aplica a todas as seleções do parâmetro <i>32.35 Função supervisão 4</i> , não apenas à Histerese (seleção 7). Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · histerese. A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 histerese.	0.00
	0.00...100000.00	Histerese.	-
<i>32.15</i>	<i>Função supervisão 2</i>	Seleciona o modo da função de supervisão de sinal 2. Determina como o sinal monitorado (consulte o parâmetro <i>32.17</i> ) é comparado a seus limites superior e inferior ( <i>32.19</i> e <i>32.20</i> respectivamente). A ação a ser realizada quando a condição é cumprida é selecionada por <i>32.16</i> .	<i>Desativado</i>
	Desativado	Supervisão de sinal 2 não utilizada.	0
	Baixo	Uma ação é realizada quando o sinal cai além do limite inferior.	1
	Alto	Uma ação é realizada quando o sinal sobe além do limite superior.	2
	Abs baixo	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto).	3
	Abs alto	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica acima do limite superior (absoluto).	4
	Ambos	Uma ação é realizada quando o sinal fica abaixo do limite inferior ou acima do limite superior.	5
	Abs ambos	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto) ou acima do limite superior (absoluto).	6

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Histerese	Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · gama de histerese (32.21 <i>Superv 2 histerese</i> ). A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 · gama de histerese.	7
32.16	<i>Ação supervisão 2</i>	Seleciona se o inversor de frequência gera uma falha, aviso ou nenhum evento quando o valor monitorado pela supervisão de sinal 2 excede os seus limites. <b>Observação:</b> Este parâmetro não afeta o estado indicado por 32.01 <i>Estado supervisão</i> .	<i>Nenhuma ação</i>
	Nenhuma ação	Nenhum aviso ou falha gerados.	0
	Aviso	O aviso <i>A8B1 ABB Sup sin 2</i> é gerado.	1
	Falha	O conversor desarma na falha <i>80B1 Sup sin 2</i> .	2
	Falha se estiver em funcionamento	Se estiver em funcionamento, o conversor desarma na falha <i>80B0 Sup sinal 1</i> .	3
32.17	<i>Sinal supervisão 2</i>	Seleciona o sinal a ser monitorado pela função de supervisão de sinal 2. Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro 32.07 <i>Sinal supervisão 1</i> .	<i>Corrente</i>
32.18	<i>Tempo filtro superv 2</i>	Define uma constante de tempo de filtro para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 2.	0.000 s
	0.000 ... 30.000 s	Tempo de filtro de sinal.	1.000 = 1 s
32.19	<i>Supervisão 2 baixo</i>	Define o limite inferior para supervisão de sinal 2.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite inferior.	-
32.20	<i>Supervisão 2 alto</i>	Define o limite superior para supervisão de sinal 2.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite superior.	-
32.21	<i>Superv 2 histerese</i>	Define a histerese para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 2. Esse parâmetro se aplica a todas as seleções do parâmetro 32.35 <i>Função supervisão 4</i> , não apenas à Histerese (seleção 7). Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · histerese. A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 histerese.	0.00
	0.00...100000.00	Histerese.	-
32.25	<i>Função supervisão 3</i>	Seleciona o modo da função de supervisão de sinal 3. Determina como o sinal monitorado (consulte o parâmetro 32.27) é comparado a seus limites superior e inferior (32.29 e 32.30 respectivamente). A ação a ser realizada quando a condição é cumprida é selecionada por 32.26.	<i>Desativado</i>
	Desativado	Supervisão de sinal 3 não utilizada.	0
	Baixo	Uma ação é realizada quando o sinal cai além do limite inferior.	1
	Alto	Uma ação é realizada quando o sinal sobe além do limite superior.	2
	Abs baixo	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto).	3
	Abs alto	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica acima do limite superior (absoluto).	4

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Ambos	Uma ação é realizada quando o sinal fica abaixo do limite inferior ou acima do limite superior.	5
	Abs ambos	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto) ou acima do limite superior (absoluto).	6
	Histerese	Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · gama de histerese (32.31 <i>Superv 3 histerese</i> ). A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 · gama de histerese.	7
32.26	<i>Ação supervisão 3</i>	Seleciona se o inversor de frequência gera uma falha, aviso ou nenhum evento quando o valor monitorado pela supervisão de sinal 3 excede os seus limites. <b>Observação:</b> Este parâmetro não afeta o estado indicado por 32.01 <i>Estado supervisão</i> .	<i>Nenhuma ação</i>
	Nenhuma ação	Nenhum aviso ou falha gerados.	0
	Aviso	O aviso <i>A8B2 ABB Sup sin 3</i> é gerado.	1
	Falha	O conversor desarma na falha <i>80B2 Sup sin 3</i> .	2
	Falha se estiver em funcionamento	Se estiver em funcionamento, o conversor desarma na falha <i>80B0 Sup sinal 1</i> .	3
32.27	<i>Sinal supervisão 3</i>	Seleciona o sinal a ser monitorado pela função de supervisão de sinal 3. Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro 32.07 <i>Sinal supervisão 1</i> .	<i>Torque</i>
32.28	<i>Tempo filtro superv 3</i>	Define uma constante de tempo de filtro para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 3.	0.000 s
	0.000 ... 30.000 s	Tempo de filtro de sinal.	1.000 = 1 s
32.29	<i>Supervisão 3 baixo</i>	Define o limite inferior para supervisão de sinal 3.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite inferior.	-
32.30	<i>Supervisão 3 alto</i>	Define o limite superior para supervisão de sinal 3.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite superior.	-
32.31	<i>Superv 3 histerese</i>	Define a histerese para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 3. Esse parâmetro se aplica a todas as seleções do parâmetro 32.35 <i>Função supervisão 4</i> , não apenas à Histerese (seleção 7). Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · histerese. A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 histerese.	0.00
	0.00...100000.00	Histerese.	-
32.35	<i>Função supervisão 4</i>	Seleciona o modo da função de supervisão de sinal 4. Determina como o sinal monitorado (consulte o parâmetro 32.37) é comparado a seus limites superior e inferior (32.39 e 32.30 respectivamente). A ação a ser realizada quando a condição é cumprida é selecionada por 32.36.	<i>Desativado</i>
	Desativado	Supervisão de sinal 4 não utilizada.	0
	Baixo	Uma ação é realizada quando o sinal cai além do limite inferior.	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Alto	Uma ação é realizada quando o sinal sobe além do limite superior.	2
	Abs baixo	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto).	3
	Abs alto	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica acima do limite superior (absoluto).	4
	Ambos	Uma ação é realizada quando o sinal fica abaixo do limite inferior ou acima do limite superior.	5
	Abs ambos	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto) ou acima do limite superior (absoluto).	6
	Histerese	Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · gama de histerese ( <a href="#">32.41 Superv 4 histerese</a> ). A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 · gama de histerese.	7
<a href="#">32.36</a>	<a href="#">Supervisão 4 ação</a>	Seleciona se o inversor de frequência gera uma falha, aviso ou nenhum evento quando o valor monitorado pela supervisão de sinal 4 excede os seus limites. <b>Observação:</b> Este parâmetro não afeta o estado indicado por <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> .	<i>Nenhuma ação</i>
	Nenhuma ação	Nenhum aviso ou falha gerados.	0
	Aviso	O aviso <a href="#">A8B3 ABB Sup sin 4</a> é gerado.	1
	Falha	O conversor desarma na falha <a href="#">80B3 Sup sin 4</a> .	2
	Falha se estiver em funcionamento	O conversor desarma na falha <a href="#">80B0 Sup sinal 1</a> se o motor estiver em funcionamento.	3
<a href="#">32.37</a>	<a href="#">Sinal supervisão 4</a>	Seleciona o sinal a ser monitorado pela função de supervisão de sinal 4. Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">32.07 Sinal supervisão 1</a> .	<i>Zero</i>
<a href="#">32.38</a>	<a href="#">Superv 4 tempo filtro</a>	Define uma constante de tempo de filtro para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 4.	0.000 s
	0.000 ... 30.000 s	Tempo de filtro de sinal.	1.000 = 1 s
<a href="#">32.39</a>	<a href="#">Supervisão 4 baixo</a>	Define o limite inferior para supervisão de sinal 4.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite inferior.	-
<a href="#">32.40</a>	<a href="#">Supervisão 4 alto</a>	Define o limite superior para supervisão de sinal 4.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite superior.	-
<a href="#">32.41</a>	<a href="#">Superv 4 histerese</a>	Define a histerese para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 4. Esse parâmetro se aplica a todas as seleções do parâmetro <a href="#">32.35 Função supervisão 4</a> , não apenas à Histerese (seleção 7). Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · histerese. A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 histerese.	0.00
	0.00...100000.00	Histerese.	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
32.45	<i>Função supervisão 5</i>	Seleciona o modo da função de supervisão de sinal 5. Determina como o sinal monitorado (consulte o parâmetro 32.47) é comparado a seus limites superior e inferior (32.49 e 32.40 respectivamente). A ação a ser realizada quando a condição é cumprida é selecionada por 32.46.	<i>Desativado</i>
	Desativado	Supervisão de sinal 5 não utilizada.	0
	Baixo	Uma ação é realizada quando o sinal cai além do limite inferior.	1
	Alto	Uma ação é realizada quando o sinal sobe além do limite superior.	2
	Abs baixo	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto).	3
	Abs alto	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica acima do limite superior (absoluto).	4
	Ambos	Uma ação é realizada quando o sinal fica abaixo do limite inferior ou acima do limite superior.	5
	Abs ambos	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto) ou acima do limite superior (absoluto).	6
	Histerese	Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · gama de histerese (32.51 <i>Superv 5 histerese</i> ). A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 · gama de histerese.	7
32.46	<i>Supervisão 5 ação</i>	Seleciona se o inversor de frequência gera uma falha, aviso ou nenhum evento quando o valor monitorado pela supervisão de sinal 5 excede os seus limites. <b>Observação:</b> Este parâmetro não afeta o estado indicado por 32.01 <i>Estado supervisão</i> .	<i>Nenhuma ação</i>
	Nenhuma ação	Nenhum aviso ou falha gerados.	0
	Aviso	O aviso <i>A8B4 ABB Sup sin 5</i> é gerado.	1
	Falha	O conversor desarma na falha <i>80B4 Sup sin 5</i> .	2
	Falha se estiver em funcionamento	O conversor desarma na falha <i>80B0 Sup sinal 1</i> se o motor estiver em funcionamento.	3
32.47	<i>Sinal supervisão 5</i>	Seleciona o sinal a ser monitorado pela função de supervisão de sinal 5. Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro 32.07 <i>Sinal supervisão 1</i> .	<i>Zero</i>
32.48	<i>Superv 5 tempo filtro</i>	Define uma constante de tempo de filtro para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 5.	0.000 s
	0.000 ... 30.000 s	Tempo de filtro de sinal.	1.000 = 1 s
32.49	<i>Supervisão 5 baixo</i>	Define o limite inferior para supervisão de sinal 5.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite inferior.	-
32.50	<i>Supervisão 5 alto</i>	Define o limite superior para supervisão de sinal 5.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite superior.	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
32.51	<i>Superv 5 histerese</i>	Define a histerese para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 5. Esse parâmetro se aplica a todas as seleções do parâmetro <a href="#">32.35 Função supervisão 4</a> , não apenas à Histerese (seleção 7). Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · histerese. A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 histerese.	0.00
	0.00...100000.00	Histerese.	-
32.55	<i>Função supervisão 6</i>	Seleciona o modo da função de supervisão de sinal 6. Determina como o sinal monitorado (consulte o parâmetro <a href="#">32.57</a> ) é comparado a seus limites superior e inferior ( <a href="#">32.59</a> e <a href="#">32.50</a> respectivamente). A ação a ser realizada quando a condição é cumprida é selecionada por <a href="#">32.56</a> .	<i>Desativado</i>
	Desativado	Supervisão de sinal 6 não utilizada.	0
	Baixo	Uma ação é realizada quando o sinal cai além do limite inferior.	1
	Alto	Uma ação é realizada quando o sinal sobe além do limite superior.	2
	Abs baixo	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto).	3
	Abs alto	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica acima do limite superior (absoluto).	4
	Ambos	Uma ação é realizada quando o sinal fica abaixo do limite inferior ou acima do limite superior.	5
	Abs ambos	Uma ação é realizada quando o valor absoluto do sinal fica abaixo do limite inferior (absoluto) ou acima do limite superior (absoluto).	6
	Histerese	Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · gama de histerese ( <a href="#">32.61 Superv 6 histerese</a> ). A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 gama de histerese.	7
32.56	<i>Supervisão 6 ação</i>	Seleciona se o inversor de frequência gera uma falha, aviso ou nenhum evento quando o valor monitorado pela supervisão de sinal 6 excede os seus limites. <b>Observação:</b> Este parâmetro não afeta o estado indicado por <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> .	<i>Nenhuma ação</i>
	Nenhuma ação	Nenhum aviso ou falha gerados.	0
	Aviso	O aviso <a href="#">A8B5 ABB Sup sin 6</a> é gerado.	1
	Falha	O conversor desarma na falha <a href="#">80B5 Sinal sup 6</a> .	2
	Falha se estiver em funcionamento	O conversor desarma na falha <a href="#">80B0 Sup sinal 1</a> se o motor estiver em funcionamento.	3
32.57	<i>Sinal supervisão 6</i>	Seleciona o sinal a ser monitorado pela função de supervisão de sinal 6. Para as seleções disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">32.07 Sinal supervisão 1</a> .	<i>Zero</i>
32.58	<i>Superv 6 tempo filtro</i>	Define uma constante de tempo de filtro para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 6.	0.000 s
	0.000 ... 30.000 s	Tempo de filtro de sinal.	1.000 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
32.59	<i>Supervisão 6 baixo</i>	Define o limite inferior para supervisão de sinal 6.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite inferior.	-
32.60	<i>Supervisão 6 alto</i>	Define o limite superior para supervisão de sinal 6.	0.00
	-21.474.836.00... 21.474.836.00	Limite superior.	-
32.61	<i>Superv 6 histerese</i>	Define a histerese para o sinal monitorado pela supervisão de sinal 6. Esse parâmetro se aplica a todas as seleções do parâmetro <a href="#">32.35 Função supervisão 4</a> , não apenas à Histerese (seleção 7). Ação é tomada sempre que o sinal ficar acima do valor definido pelo limite superior + 0.5 · histerese. A ação é desativada quando o sinal fica abaixo do valor definido pelo limite inferior - 0.5 histerese.	0.00
	0.00...100000.00	Histerese.	-

<b>34 Funções temporizadas</b>		Configuração das funções temporizadas. Consulte também a seção <i>Funções temporizadas</i> (página 151).																																											
34.01	<i>Estado funções temp</i>	Estado dos temporizadores combinados. O estado de um temporizador combinado é o OR lógico de todos os temporizadores conectados a ele. Este parâmetro é somente leitura.	-																																										
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Função programada 1</td> <td>1 = Ativa.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Função programada 2</td> <td>1 = Ativa.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Função programada 3</td> <td>1 = Ativa.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	Função programada 1	1 = Ativa.	1	Função programada 2	1 = Ativa.	2	Função programada 3	1 = Ativa.	3...15	Reservado																												
Bit	Nome	Descrição																																											
0	Função programada 1	1 = Ativa.																																											
1	Função programada 2	1 = Ativa.																																											
2	Função programada 3	1 = Ativa.																																											
3...15	Reservado																																												
0000h...0FFFh		Estado dos temporizadores combinados 1...3.	1 = 1																																										
34.02	<i>Estado temp</i>	Estado dos temporizadores 1...12. Este parâmetro é somente leitura.	-																																										
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Temp 1</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Temp 2</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Temp 3</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Temp 4</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Temp 5</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Temp 6</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Temp 7</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Temp 8</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Temp 9</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Temp 10</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Temp 11</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Temp 12</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>12...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	Temp 1	1 = Ativo.	1	Temp 2	1 = Ativo.	2	Temp 3	1 = Ativo.	3	Temp 4	1 = Ativo.	4	Temp 5	1 = Ativo.	5	Temp 6	1 = Ativo.	6	Temp 7	1 = Ativo.	7	Temp 8	1 = Ativo.	8	Temp 9	1 = Ativo.	9	Temp 10	1 = Ativo.	10	Temp 11	1 = Ativo.	11	Temp 12	1 = Ativo.	12...15	Reservado	
Bit	Nome	Descrição																																											
0	Temp 1	1 = Ativo.																																											
1	Temp 2	1 = Ativo.																																											
2	Temp 3	1 = Ativo.																																											
3	Temp 4	1 = Ativo.																																											
4	Temp 5	1 = Ativo.																																											
5	Temp 6	1 = Ativo.																																											
6	Temp 7	1 = Ativo.																																											
7	Temp 8	1 = Ativo.																																											
8	Temp 9	1 = Ativo.																																											
9	Temp 10	1 = Ativo.																																											
10	Temp 11	1 = Ativo.																																											
11	Temp 12	1 = Ativo.																																											
12...15	Reservado																																												
0000h...FFFFh		Estado temp.	1 = 1																																										

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																											
34.04	<i>Estado periodo dia</i>	Estado das estações 1..4, dia da semana de exceção e feriado de exceção. Apenas uma estação pode estar ativa de cada vez. Um dia pode ser um dia de trabalho e um feriado ao mesmo tempo. Este parâmetro é somente leitura.	-																											
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Estação 1</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Estação 2</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Estação 3</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Estação 4</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>4...9</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Dia trab exceção</td> <td>1 = Ativa.</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Exceção feriado</td> <td>1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>12...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	Estação 1	1 = Ativo.	1	Estação 2	1 = Ativo.	2	Estação 3	1 = Ativo.	3	Estação 4	1 = Ativo.	4...9	Reservado		10	Dia trab exceção	1 = Ativa.	11	Exceção feriado	1 = Ativo.	12...15	Reservado	
Bit	Nome	Descrição																												
0	Estação 1	1 = Ativo.																												
1	Estação 2	1 = Ativo.																												
2	Estação 3	1 = Ativo.																												
3	Estação 4	1 = Ativo.																												
4...9	Reservado																													
10	Dia trab exceção	1 = Ativa.																												
11	Exceção feriado	1 = Ativo.																												
12...15	Reservado																													
	0000h...FFFFh	Estado das estações, do dia da semana e do feriado de exceção.	1 = 1																											
34.10	<i>Ativar funções temp</i>	Seleciona a fonte para o sinal de ativação de funções temporizadas. 0 = Desabilitado. 1 = Habilitado.	<i>Desativado</i>																											
	Desativado	0.	0																											
	Ativado	1.	1																											
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	2																											
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3																											
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4																											
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5																											
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6																											
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7																											
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-																											



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
34.11	Temp 1 configuração	Define quando o temp 1 está ativo.	0000 0111 1000 0000b
<b>Bit</b>	<b>Nome</b>	<b>Descrição</b>	
0	Segunda	1 = Segunda é um dia de partida ativo.	
1	Terça	1 = Terça é um dia de partida ativo.	
2	Quarta	1 = Quarta é um dia de partida ativo.	
3	Quinta	1 = Quinta é um dia de partida ativo.	
4	Sexta	1 = Sexta é um dia de partida ativo.	
5	Sábado	1 = Sábado é um dia de partida ativo.	
6	Domingo	1 = Domingo é um dia de partida ativo.	
7	Estação 1	1 = O temporizador está ativo na estação 1.	
8	Estação 2	1 = O temporizador está ativo na estação 2.	
9	Estação 3	1 = O temporizador está ativo na estação 3.	
10	Estação 4	1 = O temporizador está ativo na estação 4.	
11	Exceções	<p>0 = Exceções dia estão desativadas. O temporizador segue apenas os ajustes de dia da semana e estação (bits 0...10 na configuração do temporizador) e o horário inicial e duração do temporizador (consulte <a href="#">34.12</a> e <a href="#">34.13</a>).</p> <p>Ajustes de dia de exceção, parâmetros <a href="#">34.70...34.90</a>, não têm qualquer efeito sobre esse temporizador.</p> <p>1 = Dias de exceção estão ativados. O temporizador está ativo durante os dias da semana e estações definidos pelos bits 0...10 e os horários definidos por <a href="#">34.12</a> e <a href="#">34.13</a>.</p> <p>Além disso, o temporizador está ativo durante os dias de exceção definidos pelo bit 12, bit 13 e parâmetros <a href="#">34.70...34.90</a>. Se o bit 12 e o bit 13 forem ambos zero, o temporizador estará inativo durante os dias de exceção.</p>	
12	Feriados	<p>Esse bit não tem efeito, a menos que bit 11 = 1 (dias de exceção estejam ativados).</p> <p>Quando os bits 11 e 12 forem ambos 1, o temporizador estará ativo durante os dias da semana e estações definidos pelos bits 0...10 e os horários definidos pelos parâmetros <a href="#">34.12</a> e <a href="#">34.13</a>.</p> <p>Além disso, o temporizador está ativo quando o dia corrente é definido como Feriado de dia de exceção pelos parâmetros <a href="#">34.70...34.90</a> e o horário corrente corresponde ao intervalo de tempo definido por <a href="#">34.12</a> e <a href="#">34.13</a>. Durante dias de exceção, os bits de dia da semana e de estação são ignorados.</p>	
13	Dias de trabalho	<p>Esse bit não tem efeito, a menos que bit 11 = 1 (exceções ativadas).</p> <p>Quando os bits 11 e 13 forem ambos 1, o Temporizador estará ativo durante os dias da semana e estações definidos pelos bits 0...10 e os horários definidos pelos parâmetros <a href="#">34.12</a> e <a href="#">34.13</a>.</p> <p>Além disso, o temporizador está ativo quando o dia corrente é definido como Dia útil de dia de exceção pelos parâmetros <a href="#">34.70...34.90</a> e o horário corrente corresponde ao intervalo de tempo definido por <a href="#">34.12</a> e <a href="#">34.13</a>. Durante dias de exceção, os bits de dia da semana e de estação são ignorados.</p>	
14...15	Reservado		

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																																																																																		
<p>Os exemplos abaixo mostram como é definida a configuração do temporizador quando o Temporizador está ativo.</p>																																																																																																					
<p>Bits de parâmetros  <b>34.11 Temp 1 configuração</b></p>																																																																																																					
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Segunda</th> <th>Terça</th> <th>Quarta</th> <th>Quinta</th> <th>Sexta</th> <th>Sábado</th> <th>Domingo</th> <th>Estação 1</th> <th>Estação 2</th> <th>Estação 3</th> <th>Estação 4</th> <th>Exceções</th> <th>Ferriados</th> <th>Dias trabalho</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td> </tr> <tr> <td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td> </tr> </tbody> </table>	Segunda	Terça	Quarta	Quinta	Sexta	Sábado	Domingo	Estação 1	Estação 2	Estação 3	Estação 4	Exceções	Ferriados	Dias trabalho	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	0	1	1	1	1	1	0	0	1	1	1	1	0	0	0	1	1	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	0	0	1	1	1	1	1	1	0	1	0	1	0	1	0	1	1	1	0	0	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	0		
Segunda	Terça	Quarta	Quinta	Sexta	Sábado	Domingo	Estação 1	Estação 2	Estação 3	Estação 4	Exceções	Ferriados	Dias trabalho																																																																																								
1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	0																																																																																								
1	1	1	1	1	0	0	1	1	1	1	0	0	0																																																																																								
1	1	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0																																																																																								
1	1	1	1	1	0	0	1	1	1	1	1	1	0																																																																																								
1	0	1	0	1	0	1	1	1	0	0	1	0	1																																																																																								
1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	0																																																																																								
		<p><b>Exemplo 1:</b> O temporizador está ativo durante os horários do dia definidos por outros parâmetros a <u>cada dia da semana</u> e a <u>cada estação</u>. Configurações de dia de exceção (34.70...34.90) não têm qualquer efeito sobre o Temporizador.</p>																																																																																																			
		<p><b>Exemplo 2:</b> O temporizador está ativo durante os horários do dia definidos por outros parâmetros de <u>Seg a Sex</u>, a cada estação. Configurações de dia de exceção (34.70...34.90) não têm qualquer efeito sobre o Temporizador.</p>																																																																																																			
		<p><b>Exemplo 3:</b> O temporizador está ativo durante os horários do dia definidos por outros parâmetros, de segunda a sexta, <u>somente durante a Estação 3</u> (pode ser configurada como, por exemplo, verão). Configurações de dia de exceção (34.70...34.90) não têm qualquer efeito sobre o Temporizador.</p>																																																																																																			
		<p><b>Exemplo 4:</b> O temporizador está ativo durante os horários do dia definidos por outros parâmetros de <u>Seg a Sex</u>, a cada estação. Além disso, o Temporizador está ativo a <u>cada feriado de dia de exceção, independentemente do dia ou da estação</u>.</p>																																																																																																			
		<p><b>Exemplo 5:</b> O temporizador está ativo durante os horários do dia definidos por outros parâmetros Seg, Qua, Sex e Dom, durante a Estação 1 e a Estação 2. Além disso, o Temporizador está ativo a <u>cada dia útil de dia de exceção, independentemente do dia ou da estação</u>.</p>																																																																																																			
		<p><b>Exemplo 6:</b> O temporizador está ativo durante os horários do dia definidos por outros parâmetros a cada dia da semana e a cada estação. O Temporizador está <u>inativo durante todos os dias de exceção</u>.</p>																																																																																																			
	0000h...FFFFh	Configuração do temporizador 1.	1 = 1																																																																																																		
34.12	Temp 1 hora início	<p>Define a hora de início diária do temp 1. É possível alterar a hora em passos de segundos.</p> <p>É possível iniciar o temporizador em outra hora diferente da hora de início. Por exemplo, se a duração do temporizador for maior que um dia e a sessão ativa começar durante a hora, o temporizador será iniciado às 00:00 e parado quando não houver duração restante.</p>	00:00:00																																																																																																		
	00:00:00...23:59:59	Hora de início diária do temporizador.	1 = 1																																																																																																		

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
34.13	<i>Temp 1 duração</i>	Define a duração do temp 1. É possível alterar a duração em passos de minutos. É possível estender a duração além da mudança de dia, mas, se um dia de exceção tornar-se ativo, o período será interrompido à meia-noite. Da mesma maneira, o período iniciado em um dia de exceção fica ativo apenas até o fim do dia, mesmo que a duração seja maior. O temporizador continua após uma interrupção, se houver duração restante.	00 00:00
	00 00:00...07 00:00	Duração do temporizador.	1 = 1
34.14	<i>Temp 2 configuração</i>	Consulte <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> .	0000 0111 1000 0000b
34.15	<i>Temp 2 hora início</i>	Consulte <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> .	00:00:00
34.16	<i>Temp 2 duração</i>	Consulte <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> .	00 00:00
34.17	<i>Temp 3 configuração</i>	Consulte <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> .	0000 0111 1000 0000b
34.18	<i>Temp 3 hora início</i>	Consulte <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> .	00:00:00
34.19	<i>Temp 3 duração</i>	Consulte <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> .	00 00:00
34.20	<i>Temp 4 configuração</i>	Consulte <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> .	0000 0111 1000 0000b
34.21	<i>Temp 4 hora início</i>	Consulte <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> .	00:00:00
34.22	<i>Temp 4 duração</i>	Consulte <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> .	00 00:00
34.23	<i>Temp 5 configuração</i>	Consulte <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> .	0000 0111 1000 0000b
34.24	<i>Temp 5 hora início</i>	Consulte <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> .	00:00:00
34.25	<i>Temp 5 duração</i>	Consulte <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> .	00 00:00
34.26	<i>Temp 6 configuração</i>	Consulte <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> .	0000 0111 1000 0000b
34.27	<i>Temp 6 hora início</i>	Consulte <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> .	00:00:00
34.28	<i>Temp 6 duração</i>	Consulte <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> .	00 00:00
34.29	<i>Temp 7 configuração</i>	Consulte <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> .	0000 0111 1000 0000b
34.30	<i>Temp 7 hora início</i>	Consulte <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> .	00:00:00
34.31	<i>Temp 7 duração</i>	Consulte <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> .	00 00:00
34.32	<i>Temp 8 configuração</i>	Consulte <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> .	0000 0111 1000 0000b
34.33	<i>Temp 8 hora início</i>	Consulte <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> .	00:00:00
34.34	<i>Temp 8 duração</i>	Consulte <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> .	00 00:00
34.35	<i>Temp 9 configuração</i>	Consulte <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> .	0000 0111 1000 0000b
34.36	<i>Temp 9 hora início</i>	Consulte <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> .	00:00:00
34.37	<i>Temp 9 duração</i>	Consulte <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> .	00 00:00
34.38	<i>Temp 10 configuração</i>	Consulte <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> .	0000 0111 1000 0000b
34.39	<i>Temp 10 hora início</i>	Consulte <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> .	00:00:00
34.40	<i>Temp 10 duração</i>	Consulte <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> .	00 00:00
34.41	<i>Temp 11 configuração</i>	Consulte <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> .	0000 0111 1000 0000b

## 340 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
34.42	<i>Temp 11 hora início</i>	Consulte <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> .	00:00:00
34.43	<i>Temp 11 duração</i>	Consulte <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> .	00 00:00
34.44	<i>Temp 12 configuração</i>	Consulte <a href="#">34.11 Temp 1 configuração</a> .	0000 0111 1000 0000b
34.45	<i>Temp 12 hora início</i>	Consulte <a href="#">34.12 Temp 1 hora início</a> .	00:00:00
34.46	<i>Temp 12 duração</i>	Consulte <a href="#">34.13 Temp 1 duração</a> .	00 00:00
34.60	<i>Estação 1 data início</i>	Define a data de início da estação 1 no formato dd.mm, em que dd é o número do dia e mm é o número do mês. A estação muda à meia-noite. Apenas uma estação pode estar ativa por vez. Temporizadores são iniciados em dias de exceção mesmo que não estejam dentro da estação ativa. É necessário informar as datas de início de estação (1...4) em ordem crescente para usar todas as estações. O valor padrão indica que a estação não está configurada. Se as datas de início da estação não estiverem em ordem crescente e o valor for diferente do valor padrão, será dado um aviso de configuração de estação.	01.01.
	01.01...31.12	Data de início da estação.	
34.61	<i>Estação 2 data início</i>	Define a data de início da estação 2. Consulte <a href="#">34.60 Estação 1 data início</a> .	01.01.
34.62	<i>Estação 3 data início</i>	Define a data de início da estação 3. Consulte <a href="#">34.60 Estação 1 data início</a> .	01.01.
34.63	<i>Estação 4 data início</i>	Define a data de início da estação 4. Consulte <a href="#">34.60 Estação 1 data início</a> .	01.01.
34.70	<i>Núm exceções ativas</i>	Define quantas exceções estão ativas especificando a última ativa. Todas as exceções anteriores estão ativas. As exceções 1...3 são períodos (é possível definir a duração), e as exceções 4...16 são dias (a duração é sempre 24 horas). <b>Exemplo:</b> Se o valor for 4, as exceções 1...4 estarão ativas, e as exceções 5...16 não estarão ativas.	3
	0...16	Número de períodos ou dias de exceção ativos.	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																																			
34.71	<i>Tipos exceção</i>	Define os tipos de exceções 1...16 como dia de trabalho ou feriado. As exceções 1...3 são períodos (é possível definir a duração), e as exceções 4...16 são dias (a duração é sempre 24 horas).	0000h																																																			
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>Exceção 1</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>1</td><td>Exceção 2</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>2</td><td>Exceção 3</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>3</td><td>Exceção 4</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>4</td><td>Exceção 5</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>5</td><td>Exceção 6</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>6</td><td>Exceção 7</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>7</td><td>Exceção 8</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>8</td><td>Exceção 9</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>9</td><td>Exceção 10</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>10</td><td>Exceção 11</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>11</td><td>Exceção 12</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>12</td><td>Exceção 13</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>13</td><td>Exceção 14</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>14</td><td>Exceção 15</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> <tr><td>15</td><td>Exceção 16</td><td>0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado</td></tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Descrição	0	Exceção 1	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	1	Exceção 2	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	2	Exceção 3	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	3	Exceção 4	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	4	Exceção 5	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	5	Exceção 6	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	6	Exceção 7	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	7	Exceção 8	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	8	Exceção 9	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	9	Exceção 10	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	10	Exceção 11	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	11	Exceção 12	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	12	Exceção 13	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	13	Exceção 14	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	14	Exceção 15	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	15	Exceção 16	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado	
Bit	Nome	Descrição																																																				
0	Exceção 1	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
1	Exceção 2	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
2	Exceção 3	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
3	Exceção 4	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
4	Exceção 5	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
5	Exceção 6	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
6	Exceção 7	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
7	Exceção 8	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
8	Exceção 9	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
9	Exceção 10	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
10	Exceção 11	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
11	Exceção 12	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
12	Exceção 13	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
13	Exceção 14	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
14	Exceção 15	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
15	Exceção 16	0 = Dia de trabalho. 1 = Feriado																																																				
	0000h...FFFFh	Tipos de períodos ou dias de exceção.	1 = 1																																																			
34.72	<i>Exceção 1 início</i>	Define a data de início do período de exceção no formato dd.mm, em que dd é o número do dia e mm é o número do mês. O temporizador iniciado em um dia de exceção é sempre parado às 23:59:59, mesmo ainda haja tempo de duração restante. A mesma data pode ser configurada como feriado ou dia de trabalho. A data está ativa quando qualquer um dos dias de exceção estiver ativo.	01.01.																																																			
	01.01....31.12.	Data de início do período de exceção 1.																																																				
34.73	<i>Exceção 1 compr</i>	Define a extensão do período de exceção em dias. O período de exceção é tratado como um número de dias de exceção consecutivos.	0 dias																																																			
	0...60 d	Duração do período de exceção 1.	1 = 1																																																			
34.74	<i>Exceção 2 início</i>	Consulte <a href="#">34.72 Exceção 1 início</a> .	01.01.																																																			
34.75	<i>Exceção 2 compr</i>	Consulte <a href="#">34.73 Exceção 1 compr</a> .	0 dias																																																			
34.76	<i>Exceção 3 início</i>	Consulte <a href="#">34.72 Exceção 1 início</a> .	01.01.																																																			
34.77	<i>Exceção 3 compr</i>	Consulte <a href="#">34.73 Exceção 1 compr</a> .	0 dias																																																			
34.78	<i>Exceção dia 4</i>	Define a data do dia de exceção 4.	01.01.																																																			
	01.01....31.12.	Data de início do dia de exceção 4. O temporizador iniciado em um dia de exceção é sempre parado às 23:59:59, mesmo ainda haja tempo de duração restante.																																																				
34.79	<i>Exceção dia 5</i>	Consulte <a href="#">34.79 Exceção dia 4</a> .	01.01																																																			
34.80	<i>Exceção dia 6</i>	Consulte <a href="#">34.79 Exceção dia 4</a> .	01.01																																																			

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
34.81	<i>Exceção dia 7</i>	Consulte 34.79 <i>Exceção dia 4</i>	01.01
34.82	<i>Exceção dia 8</i>	Consulte 34.79 <i>Exceção dia 4.</i>	01.01
34.83	<i>Exceção dia 9</i>	Consulte 34.79 <i>Exceção dia 4.</i>	01.01
34.84	<i>Exceção dia 10</i>	Consulte 34.79 <i>Exceção dia 4.</i>	01.01
34.85	<i>Exceção dia 11</i>	Consulte 34.79 <i>Exceção dia 4.</i>	01.01
34.86	<i>Exceção dia 12</i>	Consulte 34.79 <i>Exceção dia 4.</i>	01.01
34.87	<i>Exceção dia 13</i>	Consulte 34.79 <i>Exceção dia 4.</i>	01.01
34.88	<i>Exceção dia 14</i>	Consulte 34.79 <i>Exceção dia 4.</i>	01.01
34.89	<i>Exceção dia 15</i>	Consulte 34.79 <i>Exceção dia 4.</i>	01.01
34.90	<i>Exceção dia 16</i>	Consulte 34.79 <i>Exceção dia 4.</i>	01.01
34.100	<i>Função temp 1</i>	Define quais temporizadores estão conectados ao temporizador combinado 1. 0 = Não conectado. 1 = Conectado. Consulte 34.01 <i>Estado funções temp.</i>	0000h

Bit	Nome	Descrição
0	Temp 1	0 = Inativo. 1 = Ativo.
1	Temp 2	0 = Inativo. 1 = Ativo.
2	Temp 3	0 = Inativo. 1 = Ativo.
3	Temp 4	0 = Inativo. 1 = Ativo.
4	Temp 5	0 = Inativo. 1 = Ativo.
5	Temp 6	0 = Inativo. 1 = Ativo.
6	Temp 7	0 = Inativo. 1 = Ativo.
7	Temp 8	0 = Inativo. 1 = Ativo.
8	Temp 9	0 = Inativo. 1 = Ativo.
9	Temp 10	0 = Inativo. 1 = Ativo.
10	Temp 11	0 = Inativo. 1 = Ativo.
11	Temp 12	0 = Inativo. 1 = Ativo.
12...15	Reservado	

0000h...FFFFh	Temporizadores conectados ao temporizador combinado 1.	1 = 1
34.101	<i>Função temp 2</i> Define quais temporizadores estão conectados ao temporizador combinado 2. Consulte 34.01 <i>Estado funções temp.</i>	0000h
34.102	<i>Função temp 3</i> Define quais temporizadores estão conectados ao temporizador combinado 3. Consulte 34.01 <i>Estado funções temp.</i>	0000h

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16															
34.110	<i>Intensificar função de tempo</i>	Define quais temporizadores combinados (ou seja, temporizadores conectados aos temporizadores combinados) são ativados com a função de tempo extra.	0000h															
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Função programada 1</td> <td>0 = Inativa. 1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Função programada 2</td> <td>0 = Inativa. 1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Função programada 3</td> <td>0 = Inativa. 1 = Ativo.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Descrição	0	Função programada 1	0 = Inativa. 1 = Ativo.	1	Função programada 2	0 = Inativa. 1 = Ativo.	2	Função programada 3	0 = Inativa. 1 = Ativo.	3...15	Reservado		
Bit	Nome	Descrição																
0	Função programada 1	0 = Inativa. 1 = Ativo.																
1	Função programada 2	0 = Inativa. 1 = Ativo.																
2	Função programada 3	0 = Inativa. 1 = Ativo.																
3...15	Reservado																	
	0000h...FFFFh	Temporizadores combinados incluindo o temporizador extra.	1 = 1															
34.111	<i>Intensificar fonte de ativação de tempo</i>	Seleciona a fonte do sinal de ativação do tempo extra. 0 = Desabilitado. 1 = Habilitado.	<i>Desligado</i>															
	Desligado	0.	0															
	Ligado	1.	1															
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	2															
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3															
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4															
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5															
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6															
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7															
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-															
34.112	<i>Duração de tempo do impulso</i>	Define o tempo no qual o tempo extra é desativado após o desligamento do sinal de ativação de tempo extra. <b>Exemplo:</b> Se o parâmetro 34.111 <i>Intensificar fonte de ativação de tempo</i> estiver ajustado para DI1 e 34.112 <i>Duração de tempo do impulso</i> para 00 01:30, o tempo extra estará ativo para 1 hora e 30 minutos após a entrada digital DI ser desativada.	00 00:00															
	00 00:00...07 00:00	Duração do tempo extra.	1 = 1															
<b>35 Proteção térmica do motor</b>		Ajustes de proteção térmica do motor, como configuração de medição de temperatura, definição de curva de carga e configuração de controle de ventilador do motor. Consulte também a seção <i>Proteção térmica do motor</i> (página 179).																
35.01	<i>Temp estim motor</i>	Exibe a temperatura do motor estimada pelo modelo interno de proteção térmica do motor (consulte os parâmetros 35.50...35.55). A unidade é selecionada pelo parâmetro 96.16 <i>Seleção unidade</i> . Este parâmetro é somente leitura.	-															
	-60...1.000 °C ou -76...1.832 °F	Temperatura estimada do motor.	1 = 1°															

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
35.02	<i>Temperat medida 1</i>	Exibe a temperatura recebida através da fonte definida pelo parâmetro <a href="#">35.11 Fonte supervisão 1</a> . A unidade é selecionada pelo parâmetro <a href="#">96.16 Seleção unidade</a> . <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Com um sensor PTC, a unidade estará em ohms.</li> <li>Com um sensor PTC conectado à DI6, o valor mostrado não é uma medição válida. É mostrado 0 ohm (temperatura normal) ou o valor do parâmetro <a href="#">35.12 Limite de falha de temperatura 1</a> (temperatura excessiva).</li> </ul> Esse parâmetro é de somente leitura.	-
	-60...5.000 °C ou -76...9.032 °F, 0...5000 ohm ou <a href="#">[35.12]</a> ohm	Temperat medida 1.	1 = 1 unidade
35.03	<i>Temperat medida 2</i>	Exibe a temperatura recebida através da fonte definida pelo parâmetro <a href="#">35.21 Fonte supervisão 2</a> . A unidade é selecionada pelo parâmetro <a href="#">96.16 Seleção unidade</a> . <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Com um sensor PTC, a unidade estará em ohms.</li> <li>Com um sensor PTC conectado à DI6, o valor mostrado não é uma medição válida. É mostrado 0 ohm (temperatura normal) ou o valor do parâmetro <a href="#">35.12 Limite de falha de temperatura 1</a> (temperatura excessiva).</li> </ul> Esse parâmetro é de somente leitura.	-
	-60...5.000 °C ou -76...9.032 °F, 0...5000 ohm ou <a href="#">[35.22]</a> ohm	Temperatura medida 2.	1 = 1 unidade
35.05	<i>Nível de sobrecarga do motor</i>	Mostra o nível de sobrecarga do motor como porcentagem do limite de falha de sobrecarga do motor. Consulte o parâmetro <a href="#">35.56 Ação de sobrecarga do motor</a> e a seção <a href="#">Proteção contra sobrecarga do motor</a> (página 185).	0.0
	0.0...300.0%	Nível de sobrecarga do motor. 0.0% Motor sem sobrecarga 88.0% Motor sobrecarregado até o nível de aviso 100.0% Motor sobrecarregado até o nível de falha	10 = 1%
35.11	<i>Fonte supervisão 1</i>	Seleciona a fonte da qual é lida a temperatura medida 1. Geralmente essa fonte é um sensor conectado ao motor controlado pelo inversor de frequência, mas poderia ser usada para medir e monitorar a temperatura de outras partes do processo, desde que um sensor adequado seja usado de acordo com a lista de seleção.	<i>Temperatura estimada</i>
	Desativado	Nenhum. A função de monitoramento de temperatura 1 é desativada.	0
	Temperatura estimada	Temperatura estimada do motor (consulte o parâmetro <a href="#">35.01 Temp estim motor</a> ). A temperatura é estimada por um cálculo interno do inversor de frequência. É importante ajustar a temperatura ambiente do motor em <a href="#">35.50 Temperat amb motor</a> .	1



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	KTY84 I/O analógica	<p>Sensor KTY84 conectado à entrada analógica selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.14 Fonte AI temperat 1</a> e uma saída analógica.</p> <p>Os seguintes ajustes são obrigatórios:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ajuste o jumper do hardware ou o interruptor relacionado à entrada analógica para <b>U</b> (voltagem). É necessário validar eventuais alterações com uma reinicialização da unidade de controle.</li> <li>• Ajuste o parâmetro apropriado de seleção de unidade da entrada analógica no grupo <a href="#">12 AI Standard</a> em <b>V</b> (volt).</li> <li>• No grupo de parâmetros <a href="#">13 AO Standard</a>, ajuste o parâmetro da seleção de fonte da saída analógica em <a href="#">Sensor temp 1 excitação</a>.</li> </ul> <p>A saída analógica transmite uma corrente contínua através do sensor. À medida que a resistência do sensor aumenta junto com sua temperatura, a tensão no sensor aumenta. A tensão é lida pela entrada analógica e convertida em graus.</p>	2
	Reservado		3...4
	1 × I/O analógica Pt100	<p>Sensor Pt100 conectado a uma entrada analógica padrão selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.14 Fonte AI temperat 1</a> e uma saída analógica.</p> <p>Os seguintes ajustes são obrigatórios:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ajuste o jumper do hardware ou o interruptor relacionado à entrada analógica para <b>U</b> (voltagem). Qualquer alteração deve ser validada por uma reinicialização de unidade de controle.</li> <li>• Ajuste o parâmetro apropriado de seleção de unidade da entrada analógica no grupo <a href="#">12 AI Standard</a> em <b>V</b> (volt).</li> <li>• No grupo de parâmetros <a href="#">13 AO Standard</a>, ajuste o parâmetro da seleção de fonte da saída analógica em <a href="#">Sensor temp 1 excitação</a>.</li> </ul> <p>A saída analógica transmite uma corrente contínua através do sensor. À medida que a resistência do sensor aumenta junto com sua temperatura, a tensão no sensor aumenta. A tensão é lida pela entrada analógica e convertida em graus.</p>	5
	2 × Pt100 I/O analógica	Igual à seleção <a href="#">1 × I/O analógica Pt100</a> , mas com dois sensores conectados em série. O uso de vários sensores melhora significativamente a precisão da medição.	6
	3 × Pt100 I/O analógica	Igual à seleção <a href="#">1 × I/O analógica Pt100</a> , mas com três sensores conectados em série. O uso de vários sensores melhora significativamente a precisão da medição.	7
	PTC DI6	<p>O sensor PTC está conectado a DI6.</p> <p><b>Observação:</b> Com um sensor PTC conectado à DI6, o valor mostrado não é uma medição válida. É mostrado 0 ohm (temperatura normal) ou o valor do parâmetro <a href="#">35.22 Limite de falha de temperatura 2</a> (temperatura excessiva).</p>	8
	Reservado		9...10
	Temperatura direta	A temperatura é obtida da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.14 Fonte AI temperat 1</a> . Supõe-se que o valor da fonte esteja na unidade de temperatura especificada pelo parâmetro <a href="#">96.16 Seleção unidade</a> .	11

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	KTY83 I/O analógica	<p>Sensor KTY83 conectado à entrada analógica selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.14 Fonte AI temperat 1</a> e uma saída analógica.</p> <p>Os seguintes ajustes são obrigatórios:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ajuste o jumper do hardware ou o interruptor relacionado à entrada analógica para <b>U</b> (voltagem). Qualquer alteração deve ser validada por uma reinicialização de unidade de controle.</li> <li>• Ajuste o parâmetro apropriado de seleção de unidade da entrada analógica no grupo <a href="#">12 AI Standard</a> em <b>V</b> (volt).</li> <li>• No grupo de parâmetros <a href="#">13 AO Standard</a>, ajuste o parâmetro da seleção de fonte da saída analógica em <a href="#">Sensor temp 1 excitação</a>.</li> </ul> <p>A saída analógica transmite uma corrente contínua através do sensor. À medida que a resistência do sensor aumenta junto com sua temperatura, a tensão no sensor aumenta. A tensão é lida pela entrada analógica e convertida em graus.</p>	12
	1 × Pt1000 I/O analógica	<p>Sensor Pt1000 conectado a uma entrada analógica padrão selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.14 Fonte AI temperat 1</a> e uma saída analógica.</p> <p>Os seguintes ajustes são obrigatórios:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ajuste o jumper do hardware ou o interruptor relacionado à entrada analógica para <b>U</b> (voltagem). É necessário validar eventuais alterações com uma reinicialização da unidade de controle.</li> <li>• Ajuste o parâmetro apropriado de seleção de unidade da entrada analógica no grupo <a href="#">12 AI Standard</a> em <b>V</b> (volt).</li> <li>• No grupo de parâmetros <a href="#">13 AO Standard</a>, ajuste o parâmetro da seleção de fonte da saída analógica em <a href="#">Sensor temp 1 excitação</a>.</li> </ul> <p>A saída analógica transmite uma corrente contínua através do sensor. À medida que a resistência do sensor aumenta junto com sua temperatura, a tensão no sensor aumenta. A tensão é lida pela entrada analógica e convertida em graus.</p>	13
	2 × Pt1000 I/O analógica	<p>Igual à seleção <a href="#">1 × Pt1000 I/O analógica</a>, mas com dois sensores conectados em série. O uso de vários sensores melhora significativamente a precisão da medição.</p>	14
	3 × Pt1000 I/O analógica	<p>Igual à seleção <a href="#">1 × Pt1000 I/O analógica</a>, mas com três sensores conectados em série. O uso de vários sensores melhora significativamente a precisão da medição.</p>	15

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Ni1000	<p>Sensor Ni1000 conectado à entrada analógica selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.14 Fonte Al temperat 1</a> e uma saída analógica.</p> <p>Sensores com coeficiente térmico de 6.18 ohm / 1 °C (6180 ppm/K) são suportados. 100 °C corresponde a 1618 ohm.</p> <p>Os seguintes ajustes são obrigatórios:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ajuste o jumper do hardware ou o interruptor relacionado à entrada analógica para <i>U</i> (voltagem). É necessário validar eventuais alterações com uma reinicialização da unidade de controle.</li> <li>• Ajuste o parâmetro apropriado de seleção de unidade da entrada analógica no grupo <a href="#">12 Al Standard</a> em <i>V</i> (volt).</li> <li>• No grupo de parâmetros <a href="#">13 AO Standard</a>, ajuste o parâmetro da seleção de fonte da saída analógica em <a href="#">Sensor temp 1 excitação</a>.</li> </ul> <p>A saída analógica transmite uma corrente contínua através do sensor. À medida que a resistência do sensor aumenta junto com sua temperatura, a tensão no sensor aumenta. A tensão é lida pela entrada analógica e convertida em graus.</p>	16
	Reservado		17...18
	Mód extensão PTC	<p>O PTC é conectado ao módulo de extensão multifuncional CMOD-02, que está instalado no slot 2 do inversor de frequência. Consulte o capítulo <i>Módulos de extensão de E/S opcionais, seção do módulo de extensão multifuncional CMOD-02 (24 V AC/DC externo e interface PTC isolada)</i> no <i>Manual de hardware</i> do inversor de frequência).</p>	19
	I/O analógica de PTC	<p>Sensor PTC conectado à entrada analógica selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.14 Fonte Al temperat 1</a> e uma saída analógica. Os ajustes necessários são os mesmos que com a seleção <a href="#">KTY84 I/O analógica</a>.</p> <p><b>Observação:</b> Com essa seleção, o programa de controle converte o sinal analógico para o valor de resistência do PTC em ohms e o mostra no parâmetro <a href="#">35.02</a>. O nome e a unidade do parâmetro ainda se referem à temperatura.</p>	20
	Térmico(0)	<p>Um sensor PTC ou termistor normalmente fechado conectou o relé à entrada digital DI6. O motor está superaquecido quando a entrada digital é 0.</p>	21
	Térmico(1)	<p>Um relé de termistor normalmente aberto conectado à entrada digital DI6. O motor está superaquecido quando a entrada digital é 1.</p>	22

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
35.12	<i>Limite de falha de temperatura 1</i>	<p>Define o limite de falha da função de supervisão de temperatura 1. Quando a temperatura medida 1 ultrapassar o limite, o inversor de frequência desarmará na falha <i>4981 Temperat externa 1</i>.</p> <p>A unidade é selecionada pelo parâmetro <i>96.16 Seleção unidade</i>.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Com um sensor PTC, a unidade estará em ohms.</li> <li>• Com um sensor PTC conectado à DI6, o valor mostrado não é uma medição válida. É mostrado 0 ohm (temperatura normal) ou o valor do parâmetro <i>35.12 Limite de falha de temperatura 1</i> (temperatura excessiva).</li> <li>• Com um sensor PTC, alterar o valor desse parâmetro não tem efeito na geração de falhas. Quando PTC ultrapassa o limite de acionamento do CMOD-02 (consulte o <i>Manual de hardware do inversor de frequência</i>), o conversor de frequência desarma na falha e quando PTC fica abaixo do limite de recuperação do CMOD-02 (consulte o <i>Manual de hardware do inversor de frequência</i>), a falha pode ser rearmada manualmente.</li> </ul>	130 °C ou 266 °F ou 4500 ohm
	-60...5.000 °C ou -76...9032 °F ou 0...5000 ohm	Limite de falha da função de monitoramento de temperatura 1.	1 = 1 unidade
35.13	<i>Limite de aviso de temperatura 1</i>	<p>Define o limite de aviso da função de supervisão de temperatura 1. Quando a temperatura medida 1 ultrapassa o limite, é gerado o aviso <i>A491 Temperat externa 1</i>.</p> <p>A unidade é selecionada pelo parâmetro <i>96.16 Seleção unidade</i>.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Com um sensor PTC, a unidade estará em ohms.</li> <li>• Com um sensor PTC, alterar o valor desse parâmetro não tem efeito na geração de falhas. Quando PTC ultrapassa o limite de acionamento do CMOD-02 (consulte o <i>Manual de hardware do inversor de frequência</i>), o conversor de frequência desarma na falha e quando PTC fica abaixo do limite de recuperação do CMOD-02 (consulte o <i>Manual de hardware do inversor de frequência</i>), a falha pode ser rearmada manualmente.</li> </ul>	110 °C ou 230 °F ou 4000 ohm
	-60...5.000 °C ou -76...9032 °F ou 0...5000 ohm	Limite de aviso da função de monitoramento de temperatura 1.	1 = 1 unidade
35.14	<i>Fonte AI temperat 1</i>	Especifica a entrada analógica quando o ajuste <i>35.11 Fonte supervisão 1</i> exige medição por meio de uma entrada analógica.	<i>Não selecionado</i>
	Não selecionado	Nenhum.	0
	Valor atual AI1	Entrada analógica AI1 na unidade de controle.	1
	Valor atual AI2	Entrada analógica AI2 na unidade de controle.	2
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
35.21	Fonte supervisão 2	Seleciona a fonte da qual é lida a temperatura medida 2. Geralmente essa fonte é um sensor conectado ao motor controlado pelo inversor de frequência, mas poderia ser usada para medir e monitorar a temperatura de outras partes do processo, desde que um sensor adequado seja usado de acordo com a lista de seleção. Consulte o parâmetro 35.11.	Temperatura estimada
	Desativado	Nenhum. A função de monitoramento de temperatura 2 é desativada.	0
	Temperatura estimada	Temperatura estimada do motor (consulte o parâmetro 35.01 <i>Temp estim motor</i> ). A temperatura é estimada por um cálculo interno do inversor de frequência. É importante ajustar a temperatura ambiente do motor em 35.50 <i>Temperat amb motor</i> .	1
	KTY84 I/O analógica	Sensor KTY84 conectado à entrada analógica selecionada pelo parâmetro 35.24 <i>Fonte AI temperat 2</i> e uma saída analógica. Os seguintes ajustes são obrigatórios: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ajuste o jumper do hardware ou o interruptor relacionado à entrada analógica para <i>U</i> (voltagem). É necessário validar eventuais alterações com uma reinicialização da unidade de controle.</li> <li>• Ajuste o parâmetro apropriado de seleção de unidade da entrada analógica no grupo 12 <i>AI Standard</i> em <i>V</i> (volt).</li> <li>• No grupo de parâmetros 13 <i>AO Standard</i>, ajuste o parâmetro da seleção de fonte da saída analógica em <i>Sensor temp 2 excitação</i>.</li> </ul> A saída analógica transmite uma corrente contínua através do sensor. À medida que a resistência do sensor aumenta junto com sua temperatura, a tensão no sensor aumenta. A tensão é lida pela entrada analógica e convertida em graus.	2
	Reservado		3...4
	1 × I/O analógica Pt100	Sensor Pt100 conectado a uma entrada analógica padrão selecionada pelo parâmetro 35.24 <i>Fonte AI temperat 2</i> e uma saída analógica. Os seguintes ajustes são obrigatórios: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ajuste o jumper do hardware ou o interruptor relacionado à entrada analógica para <i>U</i> (voltagem). Qualquer alteração deve ser validada por uma reinicialização de unidade de controle.</li> <li>• Ajuste o parâmetro apropriado de seleção de unidade da entrada analógica no grupo 12 <i>AI Standard</i> em <i>V</i> (volt).</li> <li>• No grupo de parâmetros 13 <i>AO Standard</i>, ajuste o parâmetro da seleção de fonte da saída analógica em <i>Sensor temp 2 excitação</i>.</li> </ul> A saída analógica transmite uma corrente contínua através do sensor. À medida que a resistência do sensor aumenta junto com sua temperatura, a tensão no sensor aumenta. A tensão é lida pela entrada analógica e convertida em graus.	5
	2 × Pt100 I/O analógica	Igual à seleção 1 × <i>I/O analógica Pt100</i> , mas com dois sensores conectados em série. O uso de vários sensores melhora significativamente a precisão da medição.	6
	3 × Pt100 I/O analógica	Igual à seleção 1 × <i>I/O analógica Pt100</i> , mas com três sensores conectados em série. O uso de vários sensores melhora significativamente a precisão da medição.	7

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	PTC DI6	O sensor PTC está conectado a DI6. <b>Observação:</b> Com um sensor PTC conectado à DI6, o valor mostrado não é uma medição válida. É mostrado 0 ohm (temperatura normal) ou o valor do parâmetro <a href="#">35.22 Limite de falha de temperatura 2</a> (temperatura excessiva).	8
	Reservado		9...10
	Temperatura direta	A temperatura é obtida da fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.24 Fonte AI temperat 2</a> . Supõe-se que o valor da fonte esteja na unidade de temperatura especificada pelo parâmetro <a href="#">96.16 Seleção unidade</a> .	11
	KTY83 I/O analógica	Sensor KTY83 conectado à entrada analógica selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.14 Fonte AI temperat 1</a> e uma saída analógica. Os seguintes ajustes são obrigatórios: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ajuste o jumper do hardware ou o interruptor relacionado à entrada analógica para <b>U</b> (voltagem). Qualquer alteração deve ser validada por uma reinicialização de unidade de controle.</li> <li>• Ajuste o parâmetro apropriado de seleção de unidade da entrada analógica no grupo <a href="#">12 AI Standard</a> em <b>V</b> (volt).</li> <li>• No grupo de parâmetros <a href="#">13 AO Standard</a>, ajuste o parâmetro da seleção de fonte da saída analógica em <a href="#">Sensor temp 2 excitação</a>.</li> </ul> A saída analógica transmite uma corrente contínua através do sensor. À medida que a resistência do sensor aumenta junto com sua temperatura, a tensão no sensor aumenta. A tensão é lida pela entrada analógica e convertida em graus.	12
	1 × Pt1000 I/O analógica	Sensor Pt1000 conectado a uma entrada analógica padrão selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.14 Fonte AI temperat 1</a> e uma saída analógica. Os seguintes ajustes são obrigatórios: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ajuste o jumper do hardware ou o interruptor relacionado à entrada analógica para <b>U</b> (voltagem). Qualquer alteração deve ser validada por uma reinicialização de unidade de controle.</li> <li>• Ajuste o parâmetro apropriado de seleção de unidade da entrada analógica no grupo <a href="#">12 AI Standard</a> em <b>V</b> (volt).</li> <li>• No grupo de parâmetros <a href="#">13 AO Standard</a>, ajuste o parâmetro da seleção de fonte da saída analógica em <a href="#">Sensor temp 2 excitação</a>.</li> </ul> A saída analógica transmite uma corrente contínua através do sensor. À medida que a resistência do sensor aumenta junto com sua temperatura, a tensão no sensor aumenta. A tensão é lida pela entrada analógica e convertida em graus.	13
	2 × Pt1000 I/O analógica	Igual à seleção <a href="#">1 × Pt1000 I/O analógica</a> , mas com dois sensores conectados em série. O uso de vários sensores melhora significativamente a precisão da medição.	14
	3 × Pt1000 I/O analógica	Igual à seleção <a href="#">1 × Pt1000 I/O analógica</a> , mas com três sensores conectados em série. O uso de vários sensores melhora significativamente a precisão da medição.	15

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Ni1000	<p>Sensor Ni1000 conectado à entrada analógica selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.14 Fonte AI temperat 1</a> e uma saída analógica.</p> <p>Sensores com coeficiente térmico de 6.18 ohm / 1 °C (6180 ppm/K) são suportados. 100 °C corresponde a 1618 ohm.</p> <p>Os seguintes ajustes são obrigatórios:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ajuste o jumper do hardware ou o interruptor relacionado à entrada analógica para <i>U</i> (voltagem). É necessário validar eventuais alterações com uma reinicialização da unidade de controle.</li> <li>• Ajuste o parâmetro apropriado de seleção de unidade da entrada analógica no grupo <a href="#">12 AI Standard</a> em <i>V</i> (volt).</li> <li>• No grupo de parâmetros <a href="#">13 AO Standard</a>, ajuste o parâmetro da seleção de fonte da saída analógica em <a href="#">Sensor temp 2 excitação</a>.</li> </ul> <p>A saída analógica transmite uma corrente contínua através do sensor. À medida que a resistência do sensor aumenta junto com sua temperatura, a tensão no sensor aumenta. A tensão é lida pela entrada analógica e convertida em graus.</p>	16
	Reservado		17...18
	Mód extensão PTC	<p>O PTC é conectado ao módulo de extensão multifuncional CMOD-02, que está instalado no slot 2 do inversor de frequência. Consulte o capítulo <i>Módulos de extensão de E/S opcionais, seção do módulo de extensão multifuncional CMOD-02 (24 V AC/DC externo e interface PTC isolada)</i> no <i>Manual de hardware</i> do inversor de frequência).</p>	19
	I/O analógica de PTC	<p>Sensor PTC conectado à entrada analógica selecionada pelo parâmetro <a href="#">35.24 Fonte AI temperat 2</a> e uma saída analógica. Os ajustes necessários são os mesmos que com a seleção <a href="#">KTY84 I/O analógica</a>.</p> <p><b>Observação:</b> Com essa seleção, o programa de controle converte o sinal analógico para o valor de resistência do PTC em ohms e o mostra no parâmetro <a href="#">35.03</a>. O nome e a unidade do parâmetro ainda se referem à temperatura.</p>	20
	Térmico(0)	<p>Um sensor PTC ou termistor normalmente fechado conectou o relé à entrada digital DI6. O motor está superaquecido quando a entrada digital é 0 m</p>	21
	Térmico(1)	<p>Um relé de termistor normalmente aberto conectado à entrada digital DI6. O motor está superaquecido quando a entrada digital é 1.</p>	22

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
35.22	<i>Limite de falha de temperatura 2</i>	Define o limite de falha da função de supervisão de temperatura 2. Quando a temperatura medida 1 ultrapassar o limite, o inversor de frequência desarmará na falha <i>4982 Temperat externa 2</i> . A unidade é selecionada pelo parâmetro <i>96.16 Seleção unidade</i> . <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Com um sensor PTC, a unidade estará em ohms.</li> <li>Com um sensor PTC, alterar o valor desse parâmetro não tem efeito na geração de falhas. Quando PTC ultrapassa o limite de acionamento do CMOD-02 (consulte o <i>Manual de hardware do inversor de frequência</i>), o conversor de frequência desarma na falha e quando PTC fica abaixo do limite de recuperação do CMOD-02 (consulte o <i>Manual de hardware do inversor de frequência</i>), a falha pode ser rearmada manualmente.</li> </ul>	130 °C ou 266 °F ou 4500 ohm
	-60...5.000 °C ou -76...9032 °F ou 0...5000 ohm	Limite de falha da função de monitoramento de temperatura 2.	1 = 1 unidade
35.23	<i>Limite de aviso de temperatura 2</i>	Define o limite de aviso da função de supervisão de temperatura 2. Quando a temperatura medida 1 ultrapassa o limite, é gerado o aviso <i>A492 Temperat externa 2</i> . A unidade é selecionada pelo parâmetro <i>96.16 Seleção unidade</i> . <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Com um sensor PTC, a unidade estará em ohms.</li> <li>Com um sensor PTC, alterar o valor desse parâmetro não tem efeito na geração de falhas. Quando PTC ultrapassa o limite de acionamento do CMOD-02 (consulte o <i>Hardware manual do inversor de frequência</i>), o inversor desarma na falha e quando o PTC diminui abaixo do limite de recuperação do CMOD-02 (consulte o <i>Hardware manual do inversor de frequência</i>), a falha pode ser rearmada manualmente.</li> </ul>	110 °C ou 230 °F ou 4000 ohm
	-60...5.000 °C ou -76...9032 °F ou 0...5000 ohm	Limite de aviso da função de monitoramento de temperatura 2.	1 = 1 unidade
35.24	<i>Fonte AI temperat 2</i>	Especifica a entrada analógica quando o ajuste <i>35.11 Fonte supervisão 1</i> exige medição por meio de uma entrada analógica.	<i>Não selecionado</i>
	Não selecionado	Nenhum.	0
	Valor atual AI1	Entrada analógica AI1 na unidade de controle.	1
	Valor atual AI2	Entrada analógica AI2 na unidade de controle.	2
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
35.31	<i>Habilitação de temp. segura do motor</i>	Ativa ou desativa a indicação de falha de temperatura segura do motor (SMT) <i>4991 Temperatura segura do motor</i> . Ativado automaticamente quando o módulo de proteção de termistor certificado CPTC-02 ATEX é conectado ao inversor de frequência.	<i>Desligado</i>
	Desligado	Ativado.	0
	Ligado	Desativado.	1



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
35.50	<i>Temperat amb motor</i>	<p>Define a temperatura ambiente do motor para o modelo de proteção térmica do motor. A unidade é selecionada pelo parâmetro <a href="#">96.16 Seleção unidade</a>.</p> <p>O modelo de proteção térmica do motor estima a temperatura do motor com base nos parâmetros <a href="#">35.50...35.55</a>. A temperatura do motor aumenta se ele operar na região acima da curva de carga e diminui se operar na região abaixo da curva.</p> <p><b>⚠ AVISO!</b> O modelo não pode proteger o motor, caso ele não resfrie corretamente devido a poeira, sujeira etc.</p>	20 °C ou 68 °F
	-60...100 °C ou -76 ... 212 °F	Temperatura ambiente.	1 = 1°
35.51	<i>Curva carga motor</i>	<p>Define a curva de carga do motor juntamente com os parâmetros <a href="#">35.52 Carga velocidade zero</a> e <a href="#">35.53 Ponto de rutura</a>. A curva de carga é usada pelo modelo de proteção térmica do motor para estimar a temperatura do motor.</p> <p>Quando o parâmetro estiver ajustado para 100%, a carga máxima será obtida de acordo com o valor do parâmetro <a href="#">99.06 Corrente nom motor</a> (cargas mais elevadas esquentam o motor). O nível da curva de carga deve ser ajustado se a temperatura ambiente diferir do valor nominal ajustado em <a href="#">35.50 Temperat amb motor</a>.</p>	110%
		<p><math>I =</math> Corrente do motor <math>I_N =</math> Corrente nominal do motor</p>	
	50...150%	Carga máxima da curva de carga do motor.	1 = 1%
35.52	<i>Carga velocidade zero</i>	<p>Define a curva de carga do motor juntamente com os parâmetros <a href="#">35.51 Curva carga motor</a> e <a href="#">35.53 Ponto de rutura</a>. Define a carga máxima do motor na velocidade zero da curva de carga. Pode ser usado um valor mais alto se o motor tiver um ventilador de motor externa para reforçar a refrigeração. Consulte as recomendações do fabricante do motor. Consulte o parâmetro <a href="#">35.51 Curva carga motor</a>.</p>	70%
	25 ... 150%	Carga de velocidade zero para a curva de carga do motor.	1 = 1%

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
35.53	<i>Ponto de ruptura</i>	Define a curva de carga do motor juntamente com os parâmetros <a href="#">35.51 Curva carga motor</a> e <a href="#">35.52 Carga velocidade zero</a> . Define a frequência do ponto de ruptura da curva de carga, isto é, o ponto no qual a curva de carga do motor começa a diminuir do valor do parâmetro <a href="#">35.51 Curva carga motor</a> para o valor do parâmetro <a href="#">35.52 Carga velocidade zero</a> . Consulte o parâmetro <a href="#">35.51 Curva carga motor</a> .	45.00 Hz
	1.00...500.00 Hz	Ponto de ruptura da curva de carga do motor.	Consulte o parâmetro <a href="#">46.02</a>
35.54	<i>Aum temp nom motor</i>	Define a subida de temperatura do motor acima da temperatura ambiente quando o motor é carregado com a corrente nominal. Consulte as recomendações do fabricante do motor. A unidade é selecionada pelo parâmetro <a href="#">96.16 Seleção unidade</a> .	80 °C ou 176 °F
	0...300 °C ou 32...572 °F	Aumento de temperatura.	1 = 1°

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
35.55	<i>Constante de tempo térmica do motor</i>	<p>Define a constante de tempo térmica para uso com o modelo de proteção térmica do motor definida como o tempo para alcançar 63% da temperatura nominal do motor. Consulte as recomendações do fabricante do motor.</p> <p>Para proteção térmica de acordo com exigências da UL para motores da classe NEMA, use a seguinte regra: O tempo térmico do motor é igual a 35 vezes t<sub>6</sub>, em que t<sub>6</sub> (em segundos) é o tempo, especificado pelo fabricante, durante o qual o motor pode funcionar com segurança com seis vezes sua corrente nominal.</p>	256 s
	100...10.000 s	Constante de tempo térmico do motor.	1 = 1 s
35.56	<i>Ação de sobrecarga do motor</i>	Seleciona a ação tomada quando a sobrecarga do motor é detectada. Consulte a seção <i>Proteção contra sobrecarga do motor</i> (página 185).	<i>Aviso e falha</i>
	Nenhuma ação	Nenhuma ação realizada.	0
	Apenas aviso	O inversor de frequência gera o aviso <i>A783 Motor sobrecarregado</i> quando o motor está sobrecarregado até o nível de aviso, ou seja, o parâmetro <i>35.05 Nível de sobrecarga do motor</i> alcança o valor de 88.0%.	1
	Aviso e falha	O inversor de frequência gera o aviso <i>A783 Motor sobrecarregado</i> quando o motor está sobrecarregado até o nível de aviso, ou seja, o parâmetro <i>35.05 Nível de sobrecarga do motor</i> alcança o valor de 88.0%. O inversor de frequência desarma na falha <i>7122 Motor sobrecarregado</i> quando o motor está sobrecarregado até o nível de falha, ou seja, o parâmetro <i>35.05 Nível de sobrecarga do motor</i> alcança o valor de 100.0%.	2
35.57	<i>Classe de sobrecarga do motor</i>	Define a classe de sobrecarga do motor a ser usada. A classe de proteção é especificada pelo usuário como o tempo para desarme em 7.2 vezes (IEC 60947-4-1) ou 6 vezes (NEMA ICS) a corrente do nível de desarme. Consulte a seção <i>Proteção contra sobrecarga do motor</i> (página 185).	<i>Classe 20</i>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Classe 5	Motor sobrecarregado classe 5.	0
	Classe 10	Motor sobrecarregado classe 10.	1
	Classe 20	Motor sobrecarregado classe 20.	2
	Classe 30	Motor sobrecarregado classe 30.	3
	Classe 40	Motor sobrecarregado classe 40.	4
<b>36 Analisador de carga</b>			
		Ajustes de valor de pico e registros de amplitude. Consulte também a seção <i>Analisador de carga</i> (página 190).	
36.01	<i>Sinal fonte PVL</i>	Seleciona o sinal a ser monitorado pelo registro do valor de pico. O sinal é filtrado usando o tempo de filtragem especificado pelo parâmetro <i>36.02 Tempo filtro PVL</i> . O valor de pico é armazenado, junto com outros sinais pré-selecionados no momento, nos parâmetros <i>36.10...36.15</i> . Para redefinir o registro de valor de pico, use o parâmetro <i>36.09 Reset diários</i> . O registro também é repostado quando o sinal da fonte é alterado. A data e a hora do último reset são armazenadas nos parâmetros <i>36.16</i> e <i>36.17</i> respectivamente.	<i>Potência saída</i>
	Não selecionado	Nenhum (registro de valor de pico desativado).	0
	Veloc motor usada	<i>01.01 Veloc motor usada</i> (página 203).	1
	Reservado		2
	Frequência de saída	<i>01.06 Frequência de saída</i> (página 203).	3
	Corrente do motor	<i>01.07 Corrente do motor</i> (página 203).	4
	Reservado		5
	Torque motor	<i>01.10 Torque motor</i> (página 203).	6
	Tensão CC	<i>01.11 Tensão CC</i> (página 204).	7
	Potência saída	<i>01.14 Potência saída</i> (página 204).	8
	Reservado		9
	Ent rampa ref veloc	<i>23.01 Ent rampa ref veloc</i> (página 282).	10
	Saída rampa ref veloc.	<i>23.02 Saída rampa ref veloc</i> (página 283).	11
	Ref veloc usada	<i>24.01 Ref veloc usada</i> (página 287).	12
	Ref torque usada	<i>26.02 Ref torque usada</i> (página 294).	13
	Ref freq usada	<i>28.02 Saída rampa ref freq</i> (página 298).	14
	Reservado		15
	Saída processo PID	<i>40.01 Valor atual proc PID</i> (página 363).	16
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
36.02	<i>Tempo filtro PVL</i>	Tempo de filtragem do registro de valor de pico. Consulte o parâmetro <i>36.01 Sinal fonte PVL</i> .	2.00 s
	0.00...120.00 s	Tempo de filtragem do registro de valor de pico.	100 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
36.06	<i>Fonte sinal AL2</i>	Seleciona o sinal a ser monitorado pelo registro de amplitude 2. Uma amostra é retirada do sinal a intervalos de 200 ms. Os resultados são exibidos pelos parâmetros 36.40...36.49. Cada parâmetro representa uma gama de amplitude e mostra qual parte das amostras estão dentro dela. O valor de sinal correspondente a 100% é definido pelo parâmetro 36.07 <i>Escala sinal AL2</i> . Para resetar o registro de amplitude 2, use o parâmetro 36.09 <i>Reset diários</i> . O registro também é repostado quando o sinal ou escala da fonte é alterado. A data e a hora do último reset são armazenadas nos parâmetros 36.50 e 36.51 respectivamente. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro 36.01 <i>Sinal fonte PVL</i> .	<i>Torque motor</i>
36.07	<i>Escala sinal AL2</i>	Define o valor de sinal que corresponde a 100% de amplitude.	100.00
	0.00...32767.00	Valor de sinal correspondente a 100%.	1 = 1
36.09	<i>Reset diários</i>	Reseta o registro de valor de pico e/ou o registro de amplitude 2. (Não é possível resetar o registro de amplitude 1.)	<i>Feito</i>
	Feito	Reset concluído ou não solicitado (operação normal).	0
	Todos	Reseta o registro de valor de pico e o registro de amplitude 2.	1
	PVL	Reseta o registro de valor de pico.	2
	AL2	Reseta o registro de amplitude 2.	3
36.10	<i>Valor pico PVL</i>	Valor de pico registrado pelo registro de valor de pico.	0.00
	-32.768.00... 32.767.00	Valor de pico.	1 = 1
36.11	<i>Data pico PVL</i>	A data em que o valor de pico foi registrado.	01.01.1980
	-	Data da ocorrência do pico.	-
36.12	<i>Tempo pico PVL</i>	A hora em que o valor de pico foi registrado.	00:00:00
	-	Hora da ocorrência do pico.	-
36.13	<i>Corrente PVL no pico</i>	Corrente do motor no momento em que o valor de pico foi registrado.	0.00 A
	-32.768.00... 32.767.00 A	Corrente do motor no pico.	1 = 1 A
36.14	<i>Tens CC PVL no pico</i>	Tensão no circuito CC intermediário do inversor de frequência no momento em que o valor de pico foi registrado.	0.00 V
	0.00...2.000.00 V	Tensão CC no pico.	10 = 1 V
36.15	<i>Veloc PVL no pico</i>	Velocidade do motor no momento em que o valor de pico foi registrado.	0.00 rpm
	-30.000.00... 30.000.00 rpm	Velocidade do motor no pico.	Consulte o parâmetro 46.01
36.16	<i>Data rearme PVL</i>	A data em que o registro de valor de pico foi resetado pela última vez.	01.01.1980
	-	A data em que o registro de valor de pico foi resetado pela última vez.	-
36.17	<i>Tempo rearme PVL</i>	A hora em que o registro de valor de pico foi resetado pela última vez.	00:00:00
	-	A hora em que o registro de valor de pico foi resetado pela última vez.	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
36.20	<i>AL1 0 para 10%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 1 que estão entre 0 e 10%. 100% corresponde ao valor $I_{m\acute{a}x}$ . fornecido na tabela de classificações no capítulo Dados técnicos do <i>Manual de hardware do inversor de frequência</i> .	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 1 entre 0 e 10%.	1 = 1%
36.21	<i>AL1 10 para 20%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 1 que estão entre 10 e 20%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 1 entre 10 e 20%.	1 = 1%
36.22	<i>AL1 20 para 30%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 1 que estão entre 20 e 30%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 1 entre 20 e 30%.	1 = 1%
36.23	<i>AL1 30 para 40%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 1 que estão entre 30 e 40%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 1 entre 30 e 40%.	1 = 1%
36.24	<i>AL1 40 para 50%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 1 que estão entre 40 e 50%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 1 entre 40 e 50%.	1 = 1%
36.25	<i>AL1 50 para 60%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 1 que estão entre 50 e 60%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 1 entre 50 e 60%.	1 = 1%
36.26	<i>AL1 60 para 70%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 1 que estão entre 60 e 70%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 1 entre 60 e 70%.	1 = 1%
36.27	<i>AL1 70 para 80%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 1 que estão entre 70 e 80%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 1 entre 70 e 80%.	1 = 1%
36.28	<i>AL1 80 para 90%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 1 que estão entre 80 e 90%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 1 entre 80 e 90%.	1 = 1%
36.29	<i>AL1 acima 90%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 1 que estão acima de 90%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 1 acima de 90%.	1 = 1%
36.40	<i>AL2 0 para 10%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 2 que estão entre 0 e 10%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 2 entre 0 e 10%.	1 = 1%
36.41	<i>AL2 10 para 20%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 2 que estão entre 10 e 20%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 2 entre 10 e 20%.	1 = 1%
36.42	<i>AL2 20 para 30%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 2 que estão entre 20 e 30%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 2 entre 20 e 30%.	1 = 1%
36.43	<i>AL2 30 para 40%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 2 que estão entre 30 e 40%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 2 entre 30 e 40%.	1 = 1%
36.44	<i>AL2 40 para 50%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 2 que estão entre 40 e 50%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 2 entre 40 e 50%.	1 = 1%

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
36.45	<i>AL2 50 para 60%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 2 que estão entre 50 e 60%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 2 entre 50 e 60%.	1 = 1%
36.46	<i>AL2 60 para 70%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 2 que estão entre 60 e 70%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 2 entre 60 e 70%.	1 = 1%
36.47	<i>AL2 70 para 80%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 2 que estão entre 70 e 80%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 2 entre 70 e 80%.	1 = 1%
36.48	<i>AL2 80 para 90%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 2 que estão entre 80 e 90%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 2 entre 80 e 90%.	1 = 1%
36.49	<i>AL2 acima 90%</i>	Porcentagem das amostras registradas pelo registro de amplitude 2 que estão acima de 90%.	0.00%
	0.00...100.00%	Amostras do registro de amplitude 2 acima de 90%.	1 = 1%
36.50	<i>Data rearme AL2</i>	A data em que o registro de amplitude 2 foi resetado pela última vez.	01.01.1980
	-	A data em que o registro de amplitude 2 foi resetado pela última vez.	-
36.51	<i>Tempo rearme AL2</i>	A hora em que o registro de amplitude 2 foi resetado pela última vez.	00:00:00
	-	A hora em que o registro de amplitude 2 foi resetado pela última vez.	-

<b>37 Curva de carga do utilizador</b>		Ajustes da curva de carga do utilizador. Consulte também a seção <i>Curva de carga do utilizador</i> (página 131).																			
37.01	<i>Palav estado saída ULC</i>	Exibe o status do sinal monitorado. O estado é exibido apenas enquanto o inversor de frequência está em funcionamento. (A palavra de estado é independente das ações e dos atrasos selecionados pelos parâmetros 37.03, 37.04, 37.41 e 37.42.) Esse parâmetro é somente leitura.	0000h																		
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Lim carga abaixo</td> <td>1 = Sinal menor que a curva de subcarga.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Na gama carga</td> <td>1 = Sinal entre a subcarga e a curva de sobrecarga.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Limite de sobrecarga</td> <td>1 = Sinal maior que a curva de sobrecarga.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Fora do limite de carga</td> <td>1 = Sinal menor que a curva de subcarga ou maior que a curva de sobrecarga.</td> </tr> <tr> <td>4...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Descrição	0	Lim carga abaixo	1 = Sinal menor que a curva de subcarga.	1	Na gama carga	1 = Sinal entre a subcarga e a curva de sobrecarga.	2	Limite de sobrecarga	1 = Sinal maior que a curva de sobrecarga.	3	Fora do limite de carga	1 = Sinal menor que a curva de subcarga ou maior que a curva de sobrecarga.	4...15	Reservado	
Bit	Nome	Descrição																			
0	Lim carga abaixo	1 = Sinal menor que a curva de subcarga.																			
1	Na gama carga	1 = Sinal entre a subcarga e a curva de sobrecarga.																			
2	Limite de sobrecarga	1 = Sinal maior que a curva de sobrecarga.																			
3	Fora do limite de carga	1 = Sinal menor que a curva de subcarga ou maior que a curva de sobrecarga.																			
4...15	Reservado																				
0000h...FFFFh		Estado do sinal monitorado.	1 = 1																		
37.02	<i>ULC sinal supervisão</i>	Seleciona o sinal a ser monitorado. A função compara o valor absoluto do sinal com a curva de carga.	<i>% do toque do motor</i>																		
Não selecionado		Nenhum sinal selecionado (monitoramento desativado).	0																		
% da velocidade do motor		<i>01.03 % da velocidade do motor</i> (página 203).	1																		
% da corrente do motor		<i>01.08 % da corrente nominal do motor</i> (página 203).	2																		

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	% do toque do motor	<i>01.10 Torque motor</i> (página 203).	3
	% da potência de saída nominal do motor	<i>01.15 % da potência de saída nominal do motor</i> (página 204).	4
	% da potência de saída nominal do inversor de frequência	% da potência de saída nominal do inversor de frequência.	5
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
<i>37.03</i>	<i>Ações sobrecarga ULC</i>	Seleciona a reação do inversor de frequência caso o valor absoluto do sinal monitorado fique continuamente acima da curva de sobrecarga durante um período maior que o valor de <i>37.41 Temp sobrecarga ULC</i> .	<i>Desativado</i>
	Desativado	Nenhuma ação realizada.	0
	Aviso	O inversor de frequência gera um aviso ( <i>A8BE Aviso sobrecarga ULC</i> ).	1
	Falha	O inversor de frequência desarma em <i>8002 Fal sobrec ULC</i> .	2
	Aviso/Falha	O inversor de frequência gerará um aviso ( <i>A8BE Aviso sobrecarga ULC</i> ) se o sinal ficar continuamente acima da curva de sobrecarga por metade do tempo definido pelo parâmetro <i>37.41 Temp sobrecarga ULC</i> . O inversor de frequência desarmará em <i>8002 Fal sobrec ULC</i> se o sinal ficar continuamente acima da curva de sobrecarga durante um tempo definido pelo parâmetro <i>37.41 Temp sobrecarga ULC</i> .	3
<i>37.04</i>	<i>Subcarga ações ULC</i>	Seleciona a reação do inversor de frequência caso o valor absoluto do sinal monitorado fique continuamente abaixo da curva de sobrecarga durante um período maior que o valor de <i>37.42 Temp subcarga ULC</i> .	<i>Desativado</i>
	Desativado	Nenhuma ação realizada.	0
	Aviso	O inversor de frequência gera um aviso ( <i>A8BF Aviso subcarga ULC</i> ).	1
	Falha	O inversor de frequência desarma em <i>8001 Falha subc ULC</i> .	2
	Aviso/Falha	O inversor de frequência gerará um aviso ( <i>A8BF Aviso subcarga ULC</i> ) se o sinal ficar continuamente abaixo da curva de subcarga por metade do tempo definido pelo parâmetro <i>37.41 Temp sobrecarga ULC</i> . O inversor de frequência desarmará em <i>8001 Falha subc ULC</i> se o sinal ficar continuamente abaixo da curva de subcarga durante um tempo definido pelo parâmetro <i>37.42 Temp subcarga ULC</i> .	3



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
37.11	<i>Tab veloc ULC pto 1</i>	Define o primeiro de cinco pontos de velocidade no eixo X da curva de carga do utilizador. Pontos de velocidade são usados quando o parâmetro <a href="#">99.04 Modo controle motor</a> estiver ajustado em <i>Vetor</i> ou se <a href="#">99.04 Modo controle motor</a> estiver ajustado em <i>Escalar</i> e a unidade de referência for rpm. Os cinco pontos devem estar na ordem do menor para o maior. Os pontos são definidos como valores positivos, mas o intervalo é eficaz simetricamente também no sentido negativo. O monitoramento não é ativo fora dessas duas áreas.	150.0 rpm
	-30000.0... 30000.0 rpm	Velocidade.	1 = 1 rpm
37.12	<i>Tab veloc ULC pto 2</i>	Define o segundo ponto de velocidade. Consulte o parâmetro <a href="#">37.11 Tab veloc ULC pto 1</a> .	750.0 rpm
	-30000.0... 30000.0 rpm	Velocidade.	1 = 1 rpm
37.13	<i>Tab veloc ULC pto 3</i>	Define o terceiro ponto de velocidade. Consulte o parâmetro <a href="#">37.11 Tab veloc ULC pto 1</a> .	1.290.0 rpm
	-30000.0... 30000.0 rpm	Velocidade.	1 = 1 rpm
37.14	<i>Tab veloc ULC pto 4</i>	Define o quarto ponto de velocidade. Consulte o parâmetro <a href="#">37.11 Tab veloc ULC pto 1</a> .	1.500.0 rpm
	-30000.0... 30000.0 rpm	Velocidade.	1 = 1 rpm
37.15	<i>Tab veloc ULC pto 5</i>	Define o quinto ponto de velocidade. Consulte o parâmetro <a href="#">37.11 Tab veloc ULC pto 1</a> .	1.800.0 rpm
	-30000.0... 30000.0 rpm	Velocidade.	1 = 1 rpm
37.16	<i>Tab freq ULC pto1</i>	Define o primeiro de cinco pontos de frequência no eixo X da curva de carga do utilizador. Pontos de frequência são usados quando o parâmetro <a href="#">99.04 Modo controle motor</a> estiver ajustado em <i>Escalar</i> e a unidade de referência é Hz. Os cinco pontos devem estar na ordem do menor para o maior. Os pontos são definidos como valores positivos, mas o intervalo é eficaz simetricamente também no sentido negativo. O monitoramento não é ativo fora dessas duas áreas.	5.0 Hz
	-500.0...500.0 Hz	Frequência.	1 = 1 Hz
37.17	<i>Tab freq ULC pto2</i>	Define o segundo ponto de frequência. Consulte o parâmetro <a href="#">37.16 Tab freq ULC pto1</a> .	25.0 Hz
	-500.0...500.0 Hz	Frequência.	1 = 1 Hz
37.18	<i>Tab freq ULC pto3</i>	Define o terceiro ponto de frequência. Consulte o parâmetro <a href="#">37.16 Tab freq ULC pto1</a> .	43.0 Hz
	-500.0...500.0 Hz	Frequência.	1 = 1 Hz
37.19	<i>Tab freq ULC pto4</i>	Define o quarto ponto de frequência. Consulte o parâmetro <a href="#">37.16 Tab freq ULC pto1</a> .	50.0 Hz
	-500.0...500.0 Hz	Frequência.	1 = 1 Hz
37.20	<i>Tab freq ULC pto5</i>	Define o quinto ponto de frequência. Consulte o parâmetro <a href="#">37.16 Tab freq ULC pto1</a> .	60.0 Hz
	-500.0...500.0 Hz	Frequência.	1 = 1 Hz

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
37.21	<i>Subcarga ULC ponto 1</i>	Define o primeiro dos cinco pontos no eixo Y que, juntos com os pontos correspondentes no eixo X ( <i>37.11 Tab veloc ULC pto 1...37.15 Tab veloc ULC pto 5</i> ou <i>37.15 Tab veloc ULC pto 5...37.20 Tab freq ULC pto5</i> ), definem a curva de subcarga (inferior). Cada ponto da curva de subcarga deve ter um valor inferior ao ponto de sobrecarga correspondente.	10.0%
	-1600.0...1600.0%	Ponto de subcarga.	1 = 1%
37.22	<i>Subcarga ULC ponto 2</i>	Define o segundo ponto de subcarga. Consulte o parâmetro <i>37.21 Subcarga ULC ponto 1</i> .	15.0%
	-1600.0...1600.0%	Ponto de subcarga.	1 = 1%
37.23	<i>Subcarga ULC ponto 3</i>	Define o terceiro ponto de subcarga. Consulte o parâmetro <i>37.21 Subcarga ULC ponto 1</i>	25.0%
	-1600.0...1600.0%	Ponto de subcarga.	1 = 1%
37.24	<i>Subcarga ULC ponto 4</i>	Define o quarto ponto de subcarga. Consulte o parâmetro <i>37.21 Subcarga ULC ponto 1</i>	30.0%
	-1.600.0...1.600.0%	Ponto de subcarga.	1 = 1%
37.25	<i>Subcarga ULC ponto 5</i>	Define o quinto ponto de subcarga. Consulte o parâmetro <i>37.21 Subcarga ULC ponto 1</i>	30.0%
	-1.600.0...1.600.0%	Ponto de subcarga.	1 = 1%
37.31	<i>Sobrecarga ULC pto1</i>	Define o primeiro dos cinco pontos no eixo Y que, juntos com os pontos correspondentes no eixo X ( <i>37.11 Tab veloc ULC pto 1...37.15 Tab veloc ULC pto 5</i> ou <i>37.15 Tab veloc ULC pto 5...37.20 Tab freq ULC pto5</i> ), definem a curva de sobrecarga (superior). Cada ponto da curva de sobrecarga deve ter um valor superior ao ponto de subcarga correspondente.	300.0%
	-1600.0...1600.0%	Ponto de sobrecarga.	1 = 1%
37.32	<i>Sobrecarga ULC pto2</i>	Define o segundo ponto de sobrecarga. Consulte o parâmetro <i>37.31 Sobrecarga ULC pto1</i> .	300.0%
	-1600.0...1600.0%	Ponto de sobrecarga.	1 = 1%
37.33	<i>Sobrecarga ULC pto3</i>	Define o terceiro ponto de sobrecarga. Consulte o parâmetro <i>37.31 Sobrecarga ULC pto1</i> .	300.0%
	-1600.0...1600.0%	Ponto de sobrecarga.	1 = 1%
37.34	<i>Sobrecarga ULC pto4</i>	Define o quarto ponto de sobrecarga. Consulte o parâmetro <i>37.31 Sobrecarga ULC pto1</i> .	300.0%
	-1600.0...1600.0%	Ponto de sobrecarga.	1 = 1%
37.35	<i>Sobrecarga ULC pto5</i>	Define o quinto ponto de sobrecarga. Consulte o parâmetro <i>37.31 Sobrecarga ULC pto1</i> .	300.0%
	-1600.0...1600.0%	Ponto de sobrecarga.	1 = 1%
37.41	<i>Temp sobrecarga ULC</i>	Define o período de tempo em que o sinal monitorado deve permanecer continuamente acima da curva de sobrecarga antes que o inversor de frequência realize a ação selecionada por <i>37.03 Ações sobrecarga ULC</i> .	20.0 s
	0.0...10000.0 s	Temporizador de sobrecarga.	1 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
37.42	<i>Temp subcarga ULC</i>	Define o período de tempo em que o sinal monitorado deve permanecer continuamente abaixo da curva de subcarga antes que o inversor de frequência realize a ação selecionada por <a href="#">37.04 Subcarga ações ULC</a> .	20.0 s
	0.0...10000.0 s	Temp subcarga	1 = 1 s
<b>40 Conj1 processo PID</b>			
		<p>Valores de parâmetro para controle PID de processo.</p> <p>A saída do inversor de frequência pode ser controlada pelo PID de processo. Quando o controle PID do processo está ativado, o inversor de frequência controla o feedback do processo segundo o valor de referência.</p> <p>É possível definir dois conjuntos de parâmetros diferentes para o PID de processo. Um conjunto de parâmetro é usado por vez. O primeiro conjunto é composto pelos parâmetros <a href="#">40.07...40.90</a>, o segundo é definido pelos parâmetros no grupo <a href="#">41 Conj2 processo PID</a>. A fonte binária que define qual conjunto será usado é selecionada pelo parâmetro <a href="#">40.57 Sel conj1/conj2 PID</a>.</p> <p>Consulte também os diagramas da cadeia de controle nas páginas <a href="#">585</a> e <a href="#">586</a>.</p> <p>Para ajustar a unidade do cliente PID, selecione <b>Menu &gt; Ajustes primários &gt; PID &gt; Unidade</b> no painel de controle.</p>	
40.01	<i>Valor atual proc PID</i>	Exibe a saída do controlador PID de processo. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">586</a> . Esse parâmetro é somente leitura.	-
	-200000.00... 200.000.00	Saída do controlador PID de processo.	1 = 1
40.02	<i>Feedback valor atual</i>	Exibe o valor do feedback do processo após a seleção da fonte, a função matemática (parâmetro <a href="#">40.10 Conj 1 fun feedback</a> ) e a filtragem. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">585</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-200000.00... 200.000.00 unidade s de cliente PID	Feedback do processo.	1 = 1 unidade do controle PID, selecionada pelo cliente
40.03	<i>Setpoint valor atual</i>	Exibe o valor do ponto de ajuste de PID de processo após a seleção da fonte, a função matemática (parâmetro <a href="#">40.18 Conj 1 fun setpoint</a> ), a limitação e a filtragem. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">585</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-200000.00... 200000.00 unidades de cliente PID	Ponto de ajuste do controlador PID de processo.	1 = 1 unidade do controle PID, selecionada pelo cliente

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																													
40.04	<i>Desvio valor atual</i>	Exibe o desvio do PID de processo. Por padrão este valor é igual a ponto de ajuste - feedback, mas o desvio pode ser invertido pelo parâmetro <a href="#">40.31 Conj 1 desv invers.</a> Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">586</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-																																													
	-200000.00... 200000.00 unidades de cliente PID	Desvio de PID.	1 = 1 unidade do controle PID, selecionada pelo cliente																																													
40.05	<i>Process PID trim output act</i>	Exibe a saída de referência cortada de PID de processo. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">586</a> . Esse parâmetro é somente leitura.	-																																													
	-32768.0...32767.0	Referência cortada de PID de processo.	1 = 1																																													
40.06	<i>Palavra estado PID</i>	Exibe informações sobre o estado do controle PID de processo. Este parâmetro é somente leitura.	-																																													
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>PID ativo</td> <td>1 = Controle PID de processo ativo.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Setpoint imóvel</td> <td>1 = Ponto de ajuste de PID de processo imóvel.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Saída imóvel</td> <td>1 = Saída do controlador PID de processo imóvel.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Modo dormir PID</td> <td>1 = Modo dormir ativo.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Impulso dormir</td> <td>1 = Impulso de dormir ativo.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Modo de corte</td> <td>1 = Modo de corte ativo</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Modo seguimento</td> <td>1 = Função de seguimento ativa.</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Lim saída superior</td> <td>1 = A saída de PID está sendo limitada pelo parâm. <a href="#">40.37</a></td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Lim saída inferior</td> <td>1 = A saída de PID está sendo limitada pelo parâm. <a href="#">40.36</a></td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Zona morta ativa</td> <td>1 = Zona morta ativa (consulte o par. <a href="#">40.39</a>)</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Conjunto PID</td> <td>0 = O conjunto de parâmetros 1 está em uso. 1 = O conjunto de parâmetros 2 está em uso.</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Ativo setpoint interno</td> <td>1 = Ponto de ajuste interno ativo (consulte o parâm. <a href="#">40.16...40.23</a>)</td> </tr> <tr> <td>13...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Valor	0	PID ativo	1 = Controle PID de processo ativo.	1	Setpoint imóvel	1 = Ponto de ajuste de PID de processo imóvel.	2	Saída imóvel	1 = Saída do controlador PID de processo imóvel.	3	Modo dormir PID	1 = Modo dormir ativo.	4	Impulso dormir	1 = Impulso de dormir ativo.	5	Modo de corte	1 = Modo de corte ativo	6	Modo seguimento	1 = Função de seguimento ativa.	7	Lim saída superior	1 = A saída de PID está sendo limitada pelo parâm. <a href="#">40.37</a>	8	Lim saída inferior	1 = A saída de PID está sendo limitada pelo parâm. <a href="#">40.36</a>	9	Zona morta ativa	1 = Zona morta ativa (consulte o par. <a href="#">40.39</a> )	10	Conjunto PID	0 = O conjunto de parâmetros 1 está em uso. 1 = O conjunto de parâmetros 2 está em uso.	11	Reservado		12	Ativo setpoint interno	1 = Ponto de ajuste interno ativo (consulte o parâm. <a href="#">40.16...40.23</a> )	13...15	Reservado	
Bit	Nome	Valor																																														
0	PID ativo	1 = Controle PID de processo ativo.																																														
1	Setpoint imóvel	1 = Ponto de ajuste de PID de processo imóvel.																																														
2	Saída imóvel	1 = Saída do controlador PID de processo imóvel.																																														
3	Modo dormir PID	1 = Modo dormir ativo.																																														
4	Impulso dormir	1 = Impulso de dormir ativo.																																														
5	Modo de corte	1 = Modo de corte ativo																																														
6	Modo seguimento	1 = Função de seguimento ativa.																																														
7	Lim saída superior	1 = A saída de PID está sendo limitada pelo parâm. <a href="#">40.37</a>																																														
8	Lim saída inferior	1 = A saída de PID está sendo limitada pelo parâm. <a href="#">40.36</a>																																														
9	Zona morta ativa	1 = Zona morta ativa (consulte o par. <a href="#">40.39</a> )																																														
10	Conjunto PID	0 = O conjunto de parâmetros 1 está em uso. 1 = O conjunto de parâmetros 2 está em uso.																																														
11	Reservado																																															
12	Ativo setpoint interno	1 = Ponto de ajuste interno ativo (consulte o parâm. <a href="#">40.16...40.23</a> )																																														
13...15	Reservado																																															
	0000h...FFFFh	Palavra de estado de controle PID de processo.	1 = 1																																													
40.07	<i>Modo oper proc PID</i>	Ativa/desativa o controle PID de processo. <b>Observação:</b> O controle PID de processo está disponível somente no controle externo; consulte a seção <a href="#">Controle local vs. controle remoto</a> (página <a href="#">109</a> ).	<i>Desligado</i>																																													
	Desligado	Controle PID de processo inativo.	0																																													
	Ligado	Controle PID de processo ativo.	1																																													
	On qdo inv em oper	O controle PID está ativo quando o inversor de frequência está em funcionamento.	2																																													
40.08	<i>Conj 1 fte feedback 1</i>	Seleciona a fonte primária de feedback de processo. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">585</a> .	<i>A12 percentagem</i>																																													
	Não selecionado	Nenhum.	0																																													
	A11 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado A11</a> (consulte a página <a href="#">231</a> ).	1																																													

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	AI2 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado AI2</a> (consulte a página <a href="#">233</a> ).	2
	Ent freq escalada	<a href="#">11.39 Ent freq 1 valor escal</a> (consulte a página <a href="#">229</a> ).	3
	Reservado		4...7
	AI1 percentagem	<a href="#">12.101 Valor percent AI1</a> (consulte a página <a href="#">234</a> ).	8
	AI2 percentagem	<a href="#">12.102 Valor percent AI2</a> (consulte a página <a href="#">234</a> ).	9
	Feedback armazenados	<a href="#">40.91 Feedback armazenados</a> (consulte a página <a href="#">380</a> ).	10
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">40.09</a>	<a href="#">Conj 1 fte feedback 2</a>	Seleciona a segunda fonte de feedback de processo. A segunda fonte é usada apenas quando a função de ponto de ajuste exige duas entradas. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">40.08 Conj 1 fte feedback 1</a> .	<i>Não selecionado</i>
<a href="#">40.10</a>	<a href="#">Conj 1 fun feedback</a>	Define como o feedback de processo é calculado a partir das duas fontes de feedback selecionadas pelos parâmetros <a href="#">40.08 Conj 1 fte feedback 1</a> e <a href="#">40.09 Conj 1 fte feedback 2</a> . O resultado da função (para qualquer seleção) é multiplicado pelo parâmetro <a href="#">40.90 Definir 1 multiplicador de feedback</a> .	<i>In1</i>
	In1	Fonte 1.	0
	In1+In2	Soma das fontes 1 e 2.	1
	In1-In2	Fonte 2 subtraída da fonte 1.	2
	In1*In2	Fonte 1 multiplicada pela fonte 2.	3
	In1/In2	Fonte 1 dividida pela fonte 2.	4
	MIN(In1,In2)	A menor das duas fontes.	5
	MAX(In1,In2)	A maior das duas fontes.	6
	AVE(In1,In2)	A média das duas fontes.	7
	sqrt(In1)	A raiz quadrada da fonte 1.	8
	sqrt(In1-In2)	A raiz quadrada de (fonte 1 - fonte 2).	9
	sqrt(In1+In2)	A raiz quadrada de (fonte 1 + fonte 2).	10
	sqrt(In1)+sqrt(In2)	A raiz quadrada da fonte 1 + a raiz quadrada da fonte 2.	11
<a href="#">40.11</a>	<a href="#">Conj 1 temp filt fdbk</a>	Define a constante de tempo do filtro para feedback de processo.	0.000 s
	0.000...30.000 s	Tempo de filtro de feedback.	1 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16								
40.14	<i>Conj 1 base setpoint</i>	Define, junto com o parâmetro <a href="#">40.15 Conj 1 base saída</a> , um fator de escala geral para a cadeia de controle de PID de processo. Se o parâmetro for definido como zero, a escala de ponto de ajuste automática será ativada, em que uma escala de ponto de ajuste adequada é calculada de acordo com a fonte do ponto de ajuste selecionada. A escala de ponto de ajuste real é exibida no parâmetro <a href="#">40.61 Escala de ponto de ajuste real</a> . A escala pode ser utilizada quando, por exemplo, o ponto de ajuste do processo é inserido em Hz e a saída do controlador PID é usada como um valor de rpm no controle de velocidade. Nesse caso, esse parâmetro pode ser ajustado em 50 e o parâmetro <a href="#">40.15</a> na velocidade nominal do motor a 50 Hz. Em efeito, a saída do controlador PID = <a href="#">[40.15]</a> quando o desvio (pte ajuste - feedback) = <a href="#">[40.14]</a> e <a href="#">[40.32]</a> = 1. <b>Observação:</b> A escala é baseada na razão entre <a href="#">40.14</a> e <a href="#">40.15</a> . Por exemplo, os valores 50 e 1.500 produzem a mesma escala que 1 e 30.	0.00								
	-200000.00... 200.000.00	Escala.	1 = 1								
40.15	<i>Conj 1 base saída</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.14 Conj 1 base setpoint</a> . Se o parâmetro for ajustado em zero, a escala será automática e de acordo com a coluna Escala: <table border="1" data-bbox="349 710 844 839"> <thead> <tr> <th>Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a>)</th> <th>Escala</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Controle de velocidade</td> <td><a href="#">46.01 Escala velocidade</a></td> </tr> <tr> <td>Controle de frequência</td> <td><a href="#">46.02 Escala frequência</a></td> </tr> <tr> <td>Controle de torque</td> <td>100%</td> </tr> </tbody> </table>	Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a> )	Escala	Controle de velocidade	<a href="#">46.01 Escala velocidade</a>	Controle de frequência	<a href="#">46.02 Escala frequência</a>	Controle de torque	100%	0.00
Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a> )	Escala										
Controle de velocidade	<a href="#">46.01 Escala velocidade</a>										
Controle de frequência	<a href="#">46.02 Escala frequência</a>										
Controle de torque	100%										
	-200000.00... 200.000.00	Base da saída do controlador PID de processo.	1 = 1								
40.16	<i>Conj 1 fte setpoint 1</i>	Seleciona a fonte primária de ponto de ajuste de PID de processo. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">585</a> .	<i>A11 percentagem</i>								
	Não selecionado	Nenhum.	0								
	Reservado		1								
	Ponto de ajuste interno	Ponto de ajuste interno. Consulte o parâmetro <a href="#">40.19 Cj 1 sel1 setpoint int.</a>	2								
	A11 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado A11</a> (consulte a página <a href="#">231</a> ).	3								
	A12 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado A12</a> (consulte a página <a href="#">233</a> ).	4								
	Reservado		5...7								
	Potenciômetro do motor	<a href="#">22.80 Ref atual pot motor</a> (saída do potenciômetro do motor).	8								
	Reservado		9								
	Frequência em escala	<a href="#">11.39 Ent freq 1 valor escal</a> (consulte a página <a href="#">229</a> ).	10								
	A11 percentagem	<a href="#">12.101 Valor percent A11</a> (consulte a página <a href="#">234</a> )	11								
	A12 percentagem	<a href="#">12.102 Valor percent A12</a> (consulte a página <a href="#">234</a> )	12								

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Painel (ref guardada)	<p>A referência do painel de controle (<a href="#">03.01 Referência painel</a>, consulte a página <a href="#">207</a>) salva pelo sistema de controle no local onde o controle é retornado é utilizada como a referência. (Seleção não disponível para o parâmetro <a href="#">71.16 Fonte setpoint 1</a>.)</p> <p><i>Referência</i></p> <p>● Referência de EXT1  × Referência de EXT2  — Referência ativa  · · Referência inativa</p>	13
	Painel prog (ref copiada)	<p>A referência do painel de controle (<a href="#">03.01 Referência painel</a>, consulte a página <a href="#">207</a>) para o local de controle anterior será utilizada como referência quando o local de controle for alterado se as referências para os dois locais forem do mesmo tipo (por exemplo, frequência/velocidade/torque/PID); caso contrário, o sinal real será utilizado como a nova referência.</p> <p><i>Referência</i></p> <p>● Referência de EXT1  × Referência de EXT2  — Referência ativa  · · Referência inativa</p>	14
	FB A ref1	<a href="#">03.05 FB A referência 1</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	15
	FB A ref2	<a href="#">03.06 FB A referência 2</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	16
	Reservado		17...18
	BCI Ref1	<a href="#">03.09 EFB referência 1</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	19
	EFB ref2	<a href="#">03.10 EFB referência 2</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	20
	Reservado		21...23
	Setpoint armazenados	<a href="#">40.92 Setpoint armazenados</a> (consulte a página <a href="#">380</a> ). (Seleção não disponível para o parâmetro <a href="#">71.16 Fonte setpoint 1</a> .)	24
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<a href="#">40.17</a>	<a href="#">Conj 1 fte setpoint 2</a>	Seleciona a segunda fonte de ponto de ajuste de processo. A segunda fonte é usada apenas quando a função de ponto de ajuste exige duas entradas. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">40.16 Conj 1 fte setpoint 1</a> .	<i>Não selecionado</i>
<a href="#">40.18</a>	<a href="#">Conj 1 fun setpoint</a>	Seleciona uma função entre as fontes de ponto de ajuste selecionadas pelos parâmetros <a href="#">40.16 Conj 1 fte setpoint 1</a> e <a href="#">40.17 Conj 1 fte setpoint 2</a> . O resultado da função (para qualquer seleção) é multiplicado pelo parâmetro <a href="#">40.89 Multiplicador de setpoint do conjunto 1</a> .	<i>In1</i>
	In1	Fonte 1.	0
	In1+In2	Soma das fontes 1 e 2.	1
	In1-In2	Fonte 2 subtraída da fonte 1.	2
	In1*In2	Fonte 1 multiplicada pela fonte 2.	3
	In1/In2	Fonte 1 dividida pela fonte 2.	4

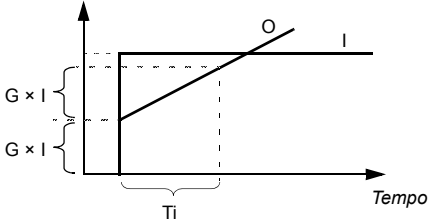
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16															
	MIN(ln1,ln2)	A menor das duas fontes.	5															
	MAX(ln1,ln2)	A maior das duas fontes.	6															
	AVE(ln1,ln2)	A média das duas fontes.	7															
	sqrt(ln1)	A raiz quadrada da fonte 1.	8															
	sqrt(ln1-ln2)	A raiz quadrada de (fonte 1 - fonte 2).	9															
	sqrt(ln1+ln2)	A raiz quadrada de (fonte 1 + fonte 2).	10															
	sqrt(ln1)+sqrt(ln2)	A raiz quadrada da fonte 1 + a raiz quadrada da fonte 2.	11															
40.19	<i>Cj 1 sel1 setpoint int</i>	<p>Seleciona, junto com <a href="#">40.20 Cj 1 sel2 setpoint int</a>, o ponto de ajuste interno dentre as predefinições definidas pelos parâmetros <a href="#">40.21...40.24</a>.</p> <p><b>Observação:</b> Os parâmetros <a href="#">40.16 Conj 1 fe setpoint 1</a> e <a href="#">40.17 Conj 1 fe setpoint 2</a> devem ser ajustados em <i>Ponto de ajuste interno</i>.</p> <table border="1" data-bbox="344 539 852 735"> <thead> <tr> <th>Fonte definida pelo parâm. <a href="#">40.19</a></th> <th>Fonte definida pelo parâm. <a href="#">40.20</a></th> <th>Predefinição de ponto de ajuste ativa</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0 (parâm. <a href="#">40.24</a>)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>3 (par. <a href="#">40.23</a>)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1 (par. <a href="#">40.21</a>)</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>2 (par. <a href="#">40.22</a>)</td> </tr> </tbody> </table>	Fonte definida pelo parâm. <a href="#">40.19</a>	Fonte definida pelo parâm. <a href="#">40.20</a>	Predefinição de ponto de ajuste ativa	0	0	0 (parâm. <a href="#">40.24</a> )	1	1	3 (par. <a href="#">40.23</a> )	1	0	1 (par. <a href="#">40.21</a> )	0	1	2 (par. <a href="#">40.22</a> )	<i>Não selecionado</i>
Fonte definida pelo parâm. <a href="#">40.19</a>	Fonte definida pelo parâm. <a href="#">40.20</a>	Predefinição de ponto de ajuste ativa																
0	0	0 (parâm. <a href="#">40.24</a> )																
1	1	3 (par. <a href="#">40.23</a> )																
1	0	1 (par. <a href="#">40.21</a> )																
0	1	2 (par. <a href="#">40.22</a> )																
	Não selecionado	0.	0															
	Selecionado	1.	1															
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2															
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3															
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4															
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5															
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6															
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7															
	Reservado		8...17															
	Função temp 1	Bit 0 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	18															
	Função temp 2	Bit 1 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	19															
	Função temp 3	Bit 2 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	20															
	Supervisão 1	Bit 0 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	21															
	Supervisão 2	Bit 1 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	22															
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	23															
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página <a href="#">200</a> ).	-															
40.20	<i>Cj 1 sel2 setpoint int</i>	<p>Seleciona, junto com <a href="#">40.19 Cj 1 sel1 setpoint int</a>, o ponto de ajuste interno usado entre os três pontos de ajuste internos definidos pelos parâmetros <a href="#">40.21...40.23</a>. Consulte a tabela em <a href="#">40.19 Cj 1 sel1 setpoint int</a>.</p>	<i>Não selecionado</i>															
	Não selecionado	0.	0															
	Selecionado	1.	1															
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2															

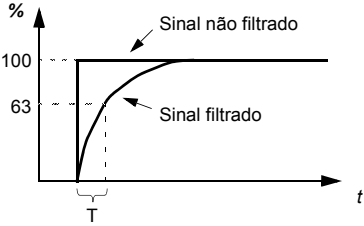


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	20
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	21
	Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	22
	Supervisão 3	Bit 2 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	23
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
<i>40.21</i>	<i>Conj 1 setpoint int 1</i>	Ponto de ajuste interno do processo 1. Consulte o parâmetro <i>40.19 Cj 1 sel1 setpoint int</i> .	0.00 unidades de cliente PID
	-200.000.00... 200.000.00 unidades de cliente PID	Ponto de ajuste interno do processo 1.	1 = 1 unidade do controle PID, selecionada pelo cliente
<i>40.22</i>	<i>Conj 1 setpoint int 2</i>	Ponto de ajuste interno do processo 2. Consulte o parâmetro <i>40.19 Cj 1 sel1 setpoint int</i> .	0.00 unidades de cliente PID
	-200.000.00... 200000.00 unidades de cliente PID	Pto ajuste 2 do processo interno.	1 = 1 unidade do controle PID, selecionada pelo cliente
<i>40.23</i>	<i>Conj 1 setpoint int 3</i>	Ponto de ajuste interno do processo 3. Consulte o parâmetro <i>40.19 Cj 1 sel1 setpoint int</i> .	0.00 unidades de cliente PID
	-200.000.00... 200.000.00 unidades de cliente PID	Ponto de ajuste interno do processo 3.	1 = 1 unidade do controle PID, selecionada pelo cliente
<i>40.24</i>	<i>Conj 1 setpoint int 0</i>	Ponto de ajuste interno do processo 0. Consulte o parâmetro <i>40.19 Cj 1 sel1 setpoint int</i> .	0.00 unidades de cliente PID
	-200.000.00... 200.000.00 unidades de cliente PID	Ponto de ajuste interno do processo 0.	1 = 1 unidade de cliente PID
<i>40.26</i>	<i>Conj 1 setpoint min</i>	Define um limite mínimo para o ponto de ajuste do controlador PID de processo.	0.00 unidades de cliente PID
	-200000.00... 200.000.00 unidades de cliente PID	Limite mínimo para o ponto de ajuste do controlador PID de processo.	1 = 1 unidade de cliente PID

## 370 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
40.27	<i>Conj 1 setpoint max</i>	Define um limite máximo para o ponto de ajuste do controlador PID de processo.	200000.00 unidades de cliente PID
	-200000.00... 200000.00 unidades de cliente PID	Limite máximo para o ponto de ajuste do controlador PID de processo.	1 = 1 unidade de cliente PID
40.28	<i>Cj 1 temp aum setpoint</i>	Define o tempo mínimo necessário para o ponto de ajuste aumentar de 0% para 100%.	0.0 s
	0.0...1.800.0 s	Tempo de aumento do ponto de ajuste.	1 = 1
40.29	<i>Cj 1 temp dim setpoint</i>	Define o tempo mínimo necessário para o ponto de ajuste diminuir de 100% para 0%.	0.0 s
	0.0...1.800.0 s	Tempo de diminuição do ponto de ajuste.	1 = 1
40.30	<i>Conj 1 imob stpt ativa</i>	Congela ou define uma fonte que pode ser usada para congelar o ponto de ajuste do controlador PID de processo. Esse recurso é útil quando a referência é baseada em um feedback de processo conectado a uma entrada analógica e for necessário realizar manutenção no sensor sem interromper o processo. 1 = Ponto de ajuste do controlador PID de processo imóvel Consulte também o parâmetro <a href="#">40.38 Cj 1 imob saída ativa</a> .	<i>Não selecionado</i>
	Não selecionado	Ponto de ajuste do controlador PID de processo não imóvel.	0
	Selecionado	Ponto de ajuste do controlador PID de processo imóvel.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	20
	Supervisão 1	Bit 0 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	21
	Supervisão 2	Bit 1 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	22
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	23
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
40.31	<i>Conj 1 desv invers</i>	Inverte a entrada do controlador PID de processo. 0 = Desvio não invertido (Desvio = ponto de ajuste - feedback) 1 = Desvio invertido (Desvio = feedback - pto ajuste) Consulte também a seção <a href="#">Funções de dormir e impulso para o controle PID de processo</a> (página <a href="#">134</a> ).	<i>Não invertido (Ref - Fbk)</i>
	Não invertido (Ref - Fbk)	0.	0
	Invertido (Fbk - Ref)	1.	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
40.32	<i>Conj 1 ganho</i>	Define o ganho para o controlador PID de processo. Consulte o parâmetro 40.33 <i>Conj 1 tempo integ.</i>	1.00
	0.01...100.00	Ganho do controlador PID.	100 = 1
40.33	<i>Conj 1 tempo integ</i>	<p>Define o tempo de integração do controlador PID de processo. Esse tempo deve ser ajustado na mesma ordem de magnitude que o tempo de reação do processo sendo efetivamente controlado, caso contrário haverá instabilidade.</p> <p>Saída de erro/controlador</p>  <p>I = entrada do controlador (erro) O = saída do controlador G = ganho Ti = tempo de integração</p> <p><b>Observação:</b> O ajuste desse valor em 0 desativa a parte "I", transformando o controlador PID em um controlador PD.</p>	60.0 s
	0.0...9.999.0 s	Tempo de integração.	1 = 1 s
40.34	<i>Conj 1 tempo deriv</i>	<p>Define o tempo de derivação do controlador PID de processo. O componente derivativo na saída do controlador é calculado com base nos dois valores de erro consecutivos (<math>E_{K-1}</math> e <math>E_K</math>) de acordo com a seguinte fórmula:</p> <p>TEMPO DERIV. PID <math>\times (E_K - E_{K-1})/T_S</math>, onde <math>T_S = 2</math> ms tempo de exemplo E = Erro = Referência do processo - feedback do processo.</p>	0.000 s
	0.000...10.000 s	Tempo de derivação.	1.000 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
40.35	<i>Conj 1 deriv tempo filt</i>	<p>Define a constante de tempo do filtro de 1 polo usado para suavizar o componente derivado do controlador PID de processo.</p>  <p><math>O = I \times (1 - e^{-t/T})</math></p> <p>I = entrada do filtro (passo) O = saída do filtro t = tempo T = constante de tempo do filtro</p>	0.0 s
	0.0...10.0 s	Constante de tempo de filtro.	10 = 1 s
40.36	<i>Conj 1 saída min</i>	Define o limite mínimo para a saída do controlador PID de processo. Usando os limites mínimo e máximo, é possível restringir a gama de operação.	0.00
	-200000.00... 200.000.00	Limite mínimo para saída do controlador PID de processo.	1 = 1
40.37	<i>Conj 1 saída max</i>	Define o limite máximo para a saída do controlador PID de processo. Consulte o parâmetro <a href="#">40.36 Conj 1 saída min</a> .	100.00
	-200000.00... 200.000.00	Limite máximo para saída do controlador PID de processo.	1 = 1
40.38	<i>Cj 1 imob saída ativa</i>	<p>Congela (ou define uma fonte que pode ser usada para congelar) a saída do controlador PID de processo, mantendo a saída no valor em que estava antes do congelamento. Esse recurso pode ser usado quando, por exemplo, é necessário realizar manutenção em um sensor que fornece feedback ao processo sem interromper o processo.</p> <p>1 = Saída do controlador PID de processo imóvel</p> <p>Consulte também o parâmetro <a href="#">40.30 Conj 1 imob stpt ativa</a>.</p>	<i>Não selecionado</i>
	Não selecionado	Saída do controlador PID de processo não imóvel.	0
	Selecionado	Saída do controlador PID de processo imóvel.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	19

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Função temp 3	Bit 2 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página <a href="#">335</a> ).	20
	Supervisão 1	Bit 0 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	21
	Supervisão 2	Bit 1 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	22
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	23
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
40.39	<i>Conj 1 gama band des</i>	Define uma zona morta ao redor do ponto de ajuste. Quando o feedback do processo entra na zona morta, um temporizador de atraso é iniciado. Se o feedback permanecer dentro da zona morta por um período de tempo maior que o atraso ( <a href="#">40.40 Conj 1 atr banda des</a> ), a saída do controlador PID será congelada. A operação normal continua depois que o valor de feedback sai da zona morta.	0.0 unidade de cliente PID
<p>O gráfico ilustra o comportamento de um controlador PID durante uma zona morta. O eixo vertical representa o Feedback e a Saída do controlador PID, e o eixo horizontal representa o Tempo. Uma linha horizontal indica o Ponto de ajuste. Quando o feedback se aproxima do ponto de ajuste, a saída do controlador PID começa a oscilar. Quando o feedback entra na zona morta (definida pelo parâmetro 40.39), a saída do controlador PID congela (PID controller output frozen) por um período de tempo determinado pelo parâmetro 40.40. Após esse período, a saída do controlador PID retorna ao seu valor normal.</p>			
	0.....200000.0 unidades de cliente PID	Faixa zona morta.	1 = 1 unidade de cliente PID
40.40	<i>Conj 1 atr banda des</i>	Atraso da zona morta. Consulte o parâmetro <a href="#">40.39 Conj 1 gama band des</a> .	0.0 s
	0.0 ... 3.600.0 s	Atraso da área da zona morta.	1 = 1 s
40.43	<i>Conj 1 nível dormir</i>	Define o limite de início da função dormir. Se o valor for 0.0, o modo dormir do conjunto 1 será desativado. A função dormir compara a saída PID (parâmetro <a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a> ) ao valor desse parâmetro. Se a saída PID permanecer abaixo desse valor por mais tempo que o atraso de dormir definido por <a href="#">40.44 Conj 1 atraso dormir</a> , o conversor entra no modo dormir e para o motor.	0.0
	0.0...200000.0	Nível de início de dormir.	1 = 1
40.44	<i>Conj 1 atraso dormir</i>	Define um atraso antes da ativação da função dormir para evitar sua ativação indesejada. O temporizador de atraso inicia quando o modo dormir é ativado pelo parâmetro <a href="#">40.43 Conj 1 nível dormir</a> e reseta quando o modo dormir é desativado.	60.0 s
	0.0...3.600.0 s	Atraso de início de dormir.	1 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
40.45	<i>Conj 1 imp temp dorm</i>	Define um tempo de impulso para o passo de impulso de dormir. Consulte o parâmetro <a href="#">40.46 Conj 1 passo imp dor</a> .	0.0 s
	0.0...3.600.0 s	Tempo de impulso de dormir.	1 = 1 s
40.46	<i>Conj 1 passo imp dor</i>	Quando o inversor de frequência está entrando no modo dormir, o ponto de ajuste do processo é aumentado neste valor pelo tempo definido pelo parâmetro <a href="#">40.45 Conj 1 imp temp dorm</a> . Se ativo, o impulso de dormir é cancelado quando o inversor de frequência desperta.	0.0 unidades de cliente PID
	0.0...200000.0 unidades de cliente PID	Passo de impulso de dormir.	1 = 1 unidade do controle PID, selecionada pelo cliente
40.47	<i>Conj 1 desvio acordar</i>	Define o nível de acordar como desvio entre o ponto de ajuste e o feedback do processo. Quando o desvio excede o valor desse parâmetro e continua durante o atraso de acordar ( <a href="#">40.48 Conj 1 atraso acordar</a> ), o inversor de frequência é despertado. Consulte também o parâmetro <a href="#">40.31 Conj 1 desv invers</a> .	0.00 unidades de cliente PID
	-200.000.00...200.000.00 unidades de cliente PID	Nível de acordar (como desvio entre o ponto de ajuste e o feedback do processo).	1 = 1 unidade do controle PID, selecionada pelo cliente
40.48	<i>Conj 1 atraso acordar</i>	Define um atraso de acordar para a função dormir para evitar ativações indesejadas. Consulte o parâmetro <a href="#">40.47 Conj 1 desvio acordar</a> . O temporizador de atraso inicia quando o desvio excede o nível de acordar ( <a href="#">40.47 Conj 1 desvio acordar</a> ) e reseta quando o desvio ficar abaixo do nível de acordar.	0.50 s
	0.00...60.00 s	Atraso de acordar.	1 = 1 s
40.49	<i>Conj 1 modo seguim</i>	Ativa (ou seleciona uma fonte que ativa) o modo de seguimento. No modo de seguimento, o valor selecionado pelo parâmetro <a href="#">40.50 Conj 1 sel ref segu</a> substitui a saída do controlador PID. Consulte também a seção <a href="#">Seguimento</a> (página 136). 1 = Modo de seguimento ativado	<i>Não selecionado</i>
	Não selecionado	0.	0
	Selecionado	1.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	20
	Supervisão 1	Bit 0 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página 327).	21

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Supervisão 2	Bit 1 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	22
	Supervisão 3	Bit 2 de <a href="#">32.01 Estado supervisão</a> (consulte a página <a href="#">327</a> ).	23
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<b>40.50</b>	<b><i>Conj 1 sel ref segu</i></b>	Seleciona a fonte de valor para o modo de seguimento. Consulte o parâmetro <a href="#">40.49 Conj 1 modo seguim.</a>	<b><i>Não selecionado</i></b>
	Não selecionado	Nenhum.	0
	AI1 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado AI1</a> (consulte a página <a href="#">231</a> ).	1
	AI2 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado AI2</a> (consulte a página <a href="#">233</a> ).	2
	FB A ref1	<a href="#">03.05 FB A referência 1</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	3
	FB A ref2	<a href="#">03.06 FB A referência 2</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	4
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-
<b>40.51</b>	<b><i>Set 1 trim mode</i></b>	Ativa a função de corte e seleciona entre corte direto e proporcional (ou uma combinação de ambos). Com corte, é possível aplicar um fator corretivo à referência do inversor de frequência (ponto de ajuste). A saída após o corte está disponível como o parâmetro <a href="#">40.05 Process PID trim output act.</a> Consulte a seção <a href="#">Função de corte de PID</a> (página <a href="#">137</a> ) e o diagrama da cadeia de controle na página <a href="#">586</a> .	<b><i>Desligado</i></b>
	Desligado	A função de corte está inativa.	0
	Direto	A função de corte está ativa. O fator de corte é relativo à velocidade, ao torque ou a frequência máxima, sendo que a seleção entre esses é feita pelo parâmetro <a href="#">40.52 Set 1 trim selection.</a>	1
	Proporcional	A função de corte está ativa. O fator de corte é relativo à referência selecionada pelo parâmetro <a href="#">40.53 Set 1 trimmed ref pointer.</a>	2
	Combinado	A função de corte está ativa. O fator de corte é uma combinação de ambos os modos <a href="#">Direto</a> e <a href="#">Proporcional</a> , sendo que as proporções de cada um são definidas pelo parâmetro <a href="#">40.54 Set 1 trim mix.</a>	3
<b>40.52</b>	<b><i>Set 1 trim selection</i></b>	Seleciona se o corte é usado para corrigir a referência de velocidade, torque ou frequência.	<b><i>Velocidade</i></b>
	Torque	Corte da referência de torque.	1
	Velocidade	Corte da referência de velocidade.	2
	Frequência	Corte da referência de frequência.	3
<b>40.53</b>	<b><i>Set 1 trimmed ref pointer</i></b>	Seleciona a fonte do sinal para a referência de corte.	<b><i>Não selecionado</i></b>
	Não selecionado	Nenhum.	0
	AI1 escalada	<a href="#">12.12 Valor escalado AI1</a> (consulte a página <a href="#">231</a> ).	1
	AI2 escalada	<a href="#">12.22 Valor escalado AI2</a> (consulte a página <a href="#">233</a> ).	2
	FB A ref1	<a href="#">03.05 FB A referência 1</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	3
	FB A ref2	<a href="#">03.06 FB A referência 2</a> (consulte a página <a href="#">207</a> ).	4
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
40.54	<i>Set 1 trim mix</i>	Quando o parâmetro <i>40.51 Set 1 trim mode</i> é definido para <i>Combinado</i> , ele define o efeito de fontes de corte direto e proporcional no fator de corte final. 0.000 = 100% proporcional 0.500 = 50% proporcional, 50% direto 1.000 = 100% direto	0.000
	0.000 ... 1.000	Mistura de corte.	1 = 1
40.55	<i>Set 1 trim adjust</i>	Define um multiplicador para o fator de corte. Esse valor é multiplicado pelo resultado do parâmetro <i>40.51 Set 1 trim mode</i> . Consequentemente, o resultado da multiplicação é usado para multiplicar o resultado do parâmetro <i>40.56 Set 1 trim source</i> .	1.000
	-100.000 ... 100.000	Multiplicador para o fator de corte.	1 = 1
40.56	<i>Set 1 trim source</i>	Seleciona a referência a ser cortada.	<i>Saída PID</i>
	Ref PID	Pto ajuste PID.	1
	Saída PID	Saída do controlador PID.	2
40.57	<i>Sel conj1/conj2 PID</i>	Seleciona a fonte que determina se o conjunto de parâmetros 1 do PID de processo (parâmetros <i>40.07...40.50</i> ) ou o conjunto 2 (grupo <i>41 Conj2 processo PID</i> ) é usado.	<i>Ajuste 1 do PID</i>
	Ajuste 1 do PID	0. O conjunto de parâmetros 1 do PID de processo está em uso.	0
	Ajuste 2 do PID	1. O conjunto de parâmetros 2 do PID de processo está em uso.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	20
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	21
	Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	22
	Supervisão 3	Bit 2 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	23
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
40.58	<i>Conj 1 prev aumento</i>	Ativa e define o tipo de prevenção do aumento do termo de integração de PID para o Ajuste 1 do PID.	<i>Não</i>
	Não	Prevenção de aumento não utilizada.	0
	Limitando	O termo de integração de PID não aumenta se o valor máximo da saída de PID for alcançado. Este parâmetro é válido para o conjunto de PID 1.	1



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Lim. mín. de PID Ext	O termo de integração de PID de processo não aumenta quando a saída do PID externo atingir seu limite mínimo. Nesta configuração, o PID externo é usado como fonte do PID de processo. Este parâmetro é válido para o conjunto de PID 1.	2
	Lim. máx. de PID Ext	O termo de integração de PID de processo não aumenta quando a saída do PID externo atingir seu limite máximo. Nesta configuração, o PID externo é usado como fonte do PID de processo. Este parâmetro é válido para o conjunto de PID 1.	3
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
40.59	<i>Conj 1 prev dimin</i>	Prevenção da diminuição de duração de integração de PID para o conjunto de PID 1.	<i>Não</i>
	Não	Prevenção de diminuição não utilizada.	0
	Limitando	A duração de integração de PID não diminui se o valor mínimo da saída de PID for alcançado. Este parâmetro é válido para o conjunto de PID 1.	1
	Lim. mín. de PID Ext	A duração de integração de PID de processo não diminui quando a saída do PID externo atingir seu limite mínimo. Nesta configuração, o PID externo é usado como fonte do PID de processo. Este parâmetro é válido para o conjunto de PID 1.	2
	Lim. máx. de PID Ext	A duração de integração de PID de processo não diminui quando a saída do PID externo atingir seu limite máximo. Nesta configuração, o PID externo é usado como fonte do PID de processo. Este parâmetro é válido para o conjunto de PID 1.	3
40.60	<i>Conj 1 fonte ativação PID</i>	Seleciona uma fonte que ativa/desativa o controle de PID de processo. Consulte também o parâmetro <i>40.07 Modo oper proc PID</i> . 0 = Controle de PID de processo desativado. 1 = Controle de PID de processo ativado.	<i>Ligado</i>
	Desligado	0.	0
	Ligado	1.	1
	Seguir seleção Ext1/Ext2	O controle de PID de processo é desativado quando o local de controle externo EXT1 está ativo, e é ativado quando o local de controle externo EXT2 está ativo. Consulte também o parâmetro <i>19.11 Seleção Ext1/Ext2</i> .	2
	DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	3
	DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	4
	DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	5
	DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	6
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	7
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	8
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
40.61	<i>Escala de ponto de ajuste real</i>	Escala de ponto de ajuste real. Consulte o parâmetro <i>40.14 Conj 1 base setpoint</i> .	100.00
	-200000.00... 200.000.00	Escala.	1 = 1

378 *Parâmetros*

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
40.62	<i>Pto aj PID inter atual</i>	Exibe o valor do ponto de ajuste interno. Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 585. Este parâmetro é somente leitura.	-
	-200000.00... 200.000.00 unidades de cliente PID	Ponto de ajuste interno do PID de processo.	1 = 1 unidade do controle PID, selecionada pelo cliente
40.65	<i>Trim auto connection</i>	Permite a conexão automática de corte de PID e conecta o corte de PID <i>40.05 Process PID trim output act</i> a cadeias de velocidade, torque ou frequência com base no parâmetro de seleção de corte <i>40.52 Set 1 trim selection</i> ou <i>41.52 Set 2 trim selection</i> . Consulte o diagrama da cadeia de controle na página 590.	<i>Desativar</i>
	Desativar	Desativar conexão automática de corte de PID.	0
	Ativar	Ativar conexão automática de corte de PID.	1
40.79	<i>Unidades do conjunto 1</i>	Unidade usada no ajuste de PID 1.	°C
	Texto do usuário	Texto editável pelo usuário. O texto padrão do usuário é "Unidade PID 1".	0
	%		4
	bar		74
	kPa		75
	Pa		77
	psi		76
	CFM		26
	inH <sub>2</sub> O		58
	°C		150
	°F		151
	mbar		44
	m <sup>3</sup> /h		78
	dm <sup>3</sup> /h		21
	l/s		79
	l/min		37
	l/h		38
	m <sup>3</sup> /s		88
	m <sup>3</sup> /min		40
	km <sup>3</sup> /h		131
	gal/s		47
	ft <sup>3</sup> /s		50
	ft <sup>3</sup> /min		51
	ft <sup>3</sup> /h		52
	ppm		34
	inHg		29
	kCFM		126

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	inWC		85
	gpm		80
	gal/min		48
	in wg		59
	MPa		94
	ftWC		125
	%		4
	bar		74
	kPa		75
	Pa		77
	psi		76
	CFM		26
	inH <sub>2</sub> O		58
	°C		150
	°F		151
	mbar		44
	m <sup>3</sup> /h		78
	dm <sup>3</sup> /h		21
	l/s		79
	l/min		37
	l/h		38
	m <sup>3</sup> /s		88
	m <sup>3</sup> /min		40
	km <sup>3</sup> /h		131
	gal/s		47
	ft <sup>3</sup> /s		50
	ft <sup>3</sup> /min		51
	ft <sup>3</sup> /h		52
	ppm		34
	inHg		29
	kCFM		126
	inWC		65
	gpm		80
	gal/min		48
	in wg		59
	MPa		94
	ftWC		125
40.80	<i>Fonte min. de saída de PID do conjunto 1</i>	Seleciona a fonte para a saída mínima de PID do conjunto 1.	<i>Conj1 saída min</i>
	Nenhum	Não selecionado.	0
	Conj1 saída min	<i>40.36 Conj 1 saída min.</i>	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
40.81	<i>Fonte máx. de saída de PID do conjunto 1</i>	Seleciona a fonte para a saída máxima de PID do conjunto 1.	<i>Conj1 saída max</i>
	Nenhum	Não selecionado.	0
	Conj1 saída max	<i>40.37 Conj 1 saída max</i>	1
40.89	<i>Multiplicador de setpoint do conjunto 1</i>	Define o multiplicador pelo qual o resultado da função especificada pelo parâmetro <i>40.18 Conj 1 fun setpoint</i> é multiplicado.	1.00
	-200000.00... 200.000.00	Multiplicador.	1 = 1
40.90	<i>Definir 1 multiplicador de feedback</i>	Define o multiplicador pelo qual o resultado da função especificada pelo parâmetro <i>40.10 Conj 1 fun feedback</i> é multiplicado.	1.00
	-200000.00... 200000.00	Multiplicador.	1 = 1
40.91	<i>Feedback armazenados</i>	Parâmetro de armazenamento para receber um valor de feedback de processo através, por exemplo, da interface de Fieldbus integrado. O valor pode ser enviado ao inversor de frequência como dados de I/O Modbus. Ajuste o parâmetro de seleção de destino para esses dados em específico ( <i>58.101...58.114</i> ) a <i>Feedback armazenados</i> . Em <i>40.08 Conj 1 fte feedback 1</i> (ou <i>40.09 Conj 1 fte feedback 2</i> ), selecione <i>Feedback armazenados</i> .	-
	-327.68...327.67	Parâmetro de armazenamento para feedback de processo.	100 = 1
40.92	<i>Setpoint armazenados</i>	Parâmetro de armazenamento para receber um valor de ponto de ajuste de processo através, por exemplo, da interface de Fieldbus integrado. O valor pode ser enviado ao inversor de frequência como dados de I/O Modbus. Ajuste o parâmetro de seleção de destino para esses dados em específico ( <i>58.101...58.114</i> ) a <i>Setpoint armazenados</i> . Em <i>40.16 Conj 1 fte setpoint 1</i> (ou <i>40.17 Conj 1 fte setpoint 2</i> ), selecione <i>Setpoint armazenados</i> .	-
	-327.68...327.67	Parâmetro de armazenamento para ponto de ajuste de processo.	100 = 1
40.96	<i>Saída processo PID %</i>	Sinal em escala de porcentagem do parâmetro <i>40.01 Feedback valor atual</i> .	0.00%
	-100.00 ... 100.00%	Porcentagem.	100 = 1%
40.97	<i>Feedback processo PID %</i>	Sinal em escala de porcentagem do parâmetro <i>40.02 Feedback valor atual</i> .	0.00%
	-100.00 ... 100.00%	Porcentagem.	100 = 1%
40.98	<i>Setpoint processo PID %</i>	Sinal em escala de porcentagem do parâmetro <i>40.03 Setpoint valor atual</i> .	0.00%
	-100.00 ... 100.00%	Porcentagem.	100 = 1%
40.99	<i>Desvio processo PID %</i>	Sinal em escala de porcentagem do parâmetro <i>40.04 Desvio valor atual</i> .	0.00%
	-100.00 ... 100.00%	Porcentagem.	100 = 1%

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
<b>41</b>	<b>Conj2 processo PID</b>	Um segundo conjunto de valores de parâmetro para controle PID de processo. A seleção entre este conjunto e o primeiro (grupo de parâmetros <b>40 Conj1 processo PID</b> ) é feita pelo parâmetro <b>40.57 Sel conj1/conj2 PID</b> . Consulte também os parâmetros <b>40.01...40.06</b> e os diagramas da cadeia de controle nas páginas <b>585</b> e <b>586</b> .	
41.08	Conj 2 fonte feedbk 1	Consulte o parâmetro <b>40.08 Conj 1 fte feedback 1</b> .	Al2 percentagem
41.09	Conj 2 fonte feedbk 2	Consulte o parâmetro <b>40.09 Conj 1 fte feedback 2</b> .	Não selecionado
41.10	Conj 2 fun feedback	Consulte o parâmetro <b>40.10 Conj 1 fun feedback</b> .	In1
41.11	Conj 2 temp filt fdbk	Consulte o parâmetro <b>40.11 Conj 1 temp filt fdbk</b> .	0.000 s
41.14	Conj 2 base setpoint	Consulte o parâmetro <b>40.14 Conj 1 base setpoint</b> .	0.00
41.15	Conj 2 base saída	Consulte o parâmetro <b>40.15 Conj 1 base saída</b> .	0.00
41.16	Conj 2 fte setpoint 1	Consulte o parâmetro <b>40.16 Conj 1 fte setpoint 1</b> .	Al1 percentagem
41.17	Conj 2 fte setpoint 2	Consulte o parâmetro <b>40.17 Conj 1 fte setpoint 2</b> .	Não selecionado
41.18	Conj 2 fun setpoint	Consulte o parâmetro <b>40.18 Conj 1 fun setpoint</b> .	In1
41.19	Conj 2 setpoint int 1	Consulte o parâmetro <b>40.19 Cj 1 sel1 setpoint int</b> .	Não selecionado
41.20	Conj 2 setpoint int 2	Consulte o parâmetro <b>40.20 Cj 1 sel2 setpoint int</b> .	Não selecionado
41.21	Conj 2 setpoint int 1	Consulte o parâmetro <b>40.21 Conj 1 setpoint int 1</b> .	0.00 unidades de cliente PID
41.22	Conj 2 setpoint int 2	Consulte o parâmetro <b>40.22 Conj 1 setpoint int 2</b> .	0.00 unidades de cliente PID
41.23	Conj 2 setpoint int 3	Consulte o parâmetro <b>40.23 Conj 1 setpoint int 3</b> .	0.00 unidades de cliente PID
41.24	Conj 2 setpoint int 0	<b>40.24 Conj 1 setpoint int 0</b> .	0.00 unidades de cliente PID
41.26	Conj 2 setpoint min	Consulte o parâmetro <b>40.26 Conj 1 setpoint min</b> .	0.00 unidades de cliente PID
41.27	Conj 2 setpoint max	Consulte o parâmetro <b>40.27 Conj 1 setpoint max</b> .	200000.00 unidades de cliente PID
41.28	Cj 2 temp aum setpt	Consulte o parâmetro <b>40.28 Cj 1 temp aum setpoint</b> .	0.0 s
41.29	Cj 2 temp dim setpt	Consulte o parâmetro <b>40.29 Cj 1 temp dim setpoint</b> .	0.0 s
41.30	Cj 2 imob setpt ativa	Consulte o parâmetro <b>40.30 Conj 1 imob stpt ativa</b> .	Não selecionado
41.31	Conj 2 desv invers	Consulte o parâmetro <b>40.31 Conj 1 desv invers</b> .	Não invertido (Ref - Fbk)
41.32	Conj 2 ganho	Consulte o parâmetro <b>40.32 Conj 1 ganho</b> .	1.00
41.33	Conj 2 tempo integ	Consulte o parâmetro <b>40.33 Conj 1 tempo integ</b> .	60.0 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
41.34	<i>Conj 2 tempo deriv</i>	Consulte o parâmetro <i>40.34 Conj 1 tempo deriv.</i>	0.000 s
41.35	<i>Conj 2 deriv temp filt</i>	Consulte o parâmetro <i>40.35 Conj 1 deriv tempo filt.</i>	0.0 s
41.36	<i>Conj 2 saída min</i>	Consulte o parâmetro <i>40.36 Conj 1 saída min.</i>	0.00
41.37	<i>Conj 2 saída max</i>	Consulte o parâmetro <i>40.37 Conj 1 saída max.</i>	100.00
41.38	<i>Set 2 imob saída ativa</i>	Consulte o parâmetro <i>40.38 Cj 1 imob saída ativa.</i>	<i>Não selecionado</i>
41.39	<i>Conj 2 gama band des</i>	Consulte o parâmetro <i>40.39 Conj 1 gama band des.</i>	0.0 unidades de cliente PID
41.40	<i>Conj 2 atras band des</i>	Consulte o parâmetro <i>40.40 Conj 1 atr banda des.</i>	0.0 s
41.43	<i>Conj 2 nível dormir</i>	Consulte o parâmetro <i>40.43 Conj 1 nível dormir.</i>	0.0
41.44	<i>Conj 2 atraso dormir</i>	Consulte o parâmetro <i>40.44 Conj 1 atraso dormir.</i>	60.0 s
41.45	<i>Conj 2 imp temp dorm</i>	Consulte o parâmetro <i>40.45 Conj 1 imp temp dorm.</i>	0.0 s
41.46	<i>Cj 2 passo imp dorm</i>	Consulte o parâmetro <i>40.46 Conj 1 passo imp dor.</i>	0.0 unidades de cliente PID
41.47	<i>Cj 2 desvio acordar</i>	Consulte o parâmetro <i>40.47 Conj 1 desvio acordar.</i>	0.00 unidades de cliente PID
41.48	<i>Conj 2 atraso acordar</i>	Consulte o parâmetro <i>40.48 Conj 1 atraso acordar.</i>	0.50 s
41.49	<i>Conj 2 modo seguim</i>	Consulte o parâmetro <i>40.49 Conj 1 modo seguim.</i>	<i>Não selecionado</i>
41.50	<i>Conj 1 sel ref segu</i>	Consulte o parâmetro <i>40.50 Conj 1 sel ref segu.</i>	<i>Não selecionado</i>
41.51	<i>Set 2 trim mode</i>	Consulte o parâmetro <i>40.51 Set 1 trim mode.</i>	<i>Desligado</i>
41.52	<i>Set 2 trim selection</i>	Consulte o parâmetro <i>40.52 Set 1 trim selection.</i>	<i>Velocidade</i>
41.53	<i>Set 2 trimmed ref pointer</i>	Consulte o parâmetro <i>40.53 Set 1 trimmed ref pointer.</i>	<i>Não selecionado</i>
41.54	<i>Set 2 trim mix</i>	Consulte o parâmetro <i>40.54 Set 1 trim mix.</i>	-
41.55	<i>Set 2 trim adjust</i>	Consulte o parâmetro <i>40.55 Set 1 trim adjust.</i>	1.000
41.56	<i>Set 2 trim source</i>	Consulte o parâmetro <i>40.56 Set 1 trim source.</i>	<i>Saída PID</i>
41.58	<i>Conj 2 prev aumento</i>	Consulte o parâmetro <i>40.58 Conj 1 prev aumento.</i>	<i>Não</i>
41.59	<i>Conj 2 prev dimin</i>	Consulte o parâmetro <i>40.59 Conj 1 prev dimin.</i>	<i>Não</i>
41.60	<i>Conj 2 fonte ativação PID</i>	Consulte o parâmetro <i>40.60 Conj 1 fonte ativação PID.</i>	<i>Ligado</i>
41.79	<i>Unidades do conjunto 2</i>	Consulte o parâmetro <i>40.79 Unidades do conjunto 1.</i>	°C
41.80	<i>Fonte mín. de saída de PID do conjunto 2</i>	Seleciona a fonte para a saída mínima de PID do conjunto 2.	<i>Conj2 saída min</i>
	Nenhum	Não selecionado.	0
	Conj2 saída min	<i>41.36 Conj 2 saída min.</i>	1
41.81	<i>Fonte máx. de saída de PID do conjunto 2</i>	Seleciona a fonte para a saída máxima de PID do conjunto 2.	<i>Conj2 saída máx</i>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Nenhum	Não selecionado.	0
	Conj2 saída máx	<i>41.37 Conj 2 saída max</i>	1
41.89	<i>Multiplicador de setpoint do conjunto 2</i>	Consulte o parâmetro <i>40.89 Multiplicador de setpoint do conjunto 1</i> .	1.00
41.90	<i>Definir 2 multiplicador de feedback</i>	Define o multiplicador k usado nas fórmulas do parâmetro <i>41.10 Conj 2 fun feedback</i> . Consulte o parâmetro <i>40.90 Definir 1 multiplicador de feedback</i> .	1.00

<b>43 Chopper de frenagem</b>		Ajustes para o chopper de frenagem interno. <b>Observação:</b> Esses parâmetros se aplicam apenas ao chopper de frenagem interno. Ao usar a frenagem externa, você deve desativar a função do chopper de frenagem definindo o parâmetro <i>43.06 Chopper de frenagem ativado</i> como valor <i>Desativado</i> .	
43.01	<i>Temperatura do resistor de frenagem</i>	Exibe a temperatura estimada da resistência de frenagem ou o quanto falta para a resistência ficar quente demais. O valor é obtido em porcentagem, em que 100% é a temperatura eventual que o resistor atingiria se carregado por tempo suficiente com sua capacidade máxima de carga nominal ( <i>43.09 Pmax cont res frenag</i> ). O cálculo de temperatura se baseia nos valores dos parâmetros <i>43.08</i> , <i>43.09</i> e <i>43.10</i> e na suposição de que o resistor foi instalado conforme instruído pelo fabricante (ou seja, é resfriado conforme esperado). Esse parâmetro é de somente leitura.	-
	0.0...120.0%	Temperatura estimada da resistência de frenagem.	1 = 1%
43.06	<i>Chopper de frenagem ativado</i>	Ativa o controle do chopper de frenagem e seleciona o método de proteção de sobrecarga da resistência de frenagem (cálculo ou medição). <b>Observação:</b> Antes de ativar o controle do chopper de frenagem, certifique-se de que <ul style="list-style-type: none"> <li>• uma resistência de frenagem está conectada</li> <li>• o controle de sobretensão é desligado (parâmetro <i>30.30 Controle de sobretensão</i>)</li> <li>• a faixa de tensão de alimentação (parâmetro <i>95.01 Tensão alimentação</i>) foi selecionada corretamente.</li> </ul> <b>Observação:</b> Ao usar o chopper de frenagem externo, defina este parâmetro como valor <i>Desativado</i> .	<i>Desativado</i>
	Desativado	Controle do chopper de frenagem desabilitado.	0
	Ativ com mod térmico	Controle de chopper de frenagem ativado com a proteção da resistência de frenagem baseada no modelo térmico. Se você selecionar isso, também deverá especificar os valores necessários para o modelo, ou seja, os parâmetros <i>43.08... 43.12</i> . Consulte a ficha de dados do resistor.	1
	Ativ sem mod térmico	Controle de chopper de frenagem ativado sem a proteção de sobrecarga do resistor com base no modelo térmico. Esse ajuste pode ser usado, por exemplo, caso o resistor esteja equipado com um interruptor térmico ligado para abrir o contator principal do inversor de frequência se o resistor superaquecer. Para obter mais informações, consulte o capítulo <i>Frenagem por resistor</i> no <i>Manual de hardware</i> do inversor de frequência.	2

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Proteção de pico de sobrevoltagem	<p>Controle de chopper de frenagem habilitado em uma condição de sobrevoltagem.</p> <p>Esse ajuste deve ser utilizado em situações em que</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>o chopper de frenagem não é necessário para uma operação de tempo de execução, ou seja, para dissipar a energia inercial do motor,</li> <li>para que o motor possa armazenar uma quantidade considerável de energia magnética em seus enrolamentos, e</li> <li>o motor deve, deliberadamente ou inadvertidamente, parar para deslizamento.</li> </ul> <p>Nessa situação, o motor possivelmente descarregaria energia magnética suficiente ao inversor de frequência para causar danos. Para proteger o inversor de frequência, o chopper de frenagem pode ser utilizado com um resistor pequeno, dimensionado para lidar com a energia magnética (não a energia inercial) do motor.</p> <p>Com esse ajuste, o chopper de frenagem será ativado somente se a voltagem AC exceder o limite de sobretensão. O chopper de frenagem não funciona durante o uso normal.</p>	3
43.07	<i>Ativação do tempo de exec. do chopper de frenagem</i>	<p>Seleciona a fonte para o controle rápido de chopper de frenagem ligado/desligado.</p> <p>0 = Os pulsos IGBT do chopper de frenagem estão cortados 1 = Modulação IGBT normal para o chopper de frenagem permitida.</p>	<i>Ligado</i>
	Desligado	0.	0
	Ligado	1.	1
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
43.08	<i>TC term res frenag</i>	Define a constante de tempo térmica do modelo térmico da resistência de frenagem.	0 s
	0...10.000 s	A constante de tempo térmica do resistor de frenagem, ou seja, o tempo nominal para alcançar 63% de temperatura.	1 = 1 s
43.09	<i>Pmax cont res frenag</i>	Define a carga contínua máxima do resistor de frenagem que, por fim, elevará a temperatura do resistor até o valor máximo permitido (= capacidade de dissipação de calor contínua do resistor em kW), mas não acima dele. O valor é usado na proteção contra sobrecarga do resistor com base no modelo térmico. Consulte o parâmetro <i>43.06 Chopper de frenagem ativado e</i> a ficha de dados do resistor de frenagem usado.	0.00 kW
	0.00... 10.000.00 kW	Carga contínua máxima da resistência de frenagem.	1 = 1 kW
43.10	<i>Resist frenagem</i>	Define o valor de resistência do resistor de frenagem. O valor é usado na proteção da resistência de frenagem com base no modelo térmico. Consulte o parâmetro <i>43.06 Chopper de frenagem ativado</i> .	0.0 ohm
	0.0...1.000.0 ohm	Valor de resistência da resistência de frenagem.	1 = 1 ohm



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
43.11	<i>Lim falha res frenag</i>	Seleciona o limite de falha para a proteção da resistência de frenagem com base no modelo térmico. Consulte o parâmetro <a href="#">43.06 Chooper de frenagem ativado</a> . Assim que o limite for excedido, o inversor de frequência desarma com a falha <a href="#">7183 Exc temp RT</a> . O valor é dado em porcentagem da temperatura que o resistor alcança quando carregado com a potência definida pelo parâmetro <a href="#">43.09 Pmax cont res frenag</a> .	105%
	0...150%	Limite de falha de temperatura da resistência de frenagem.	1 = 1%
43.12	<i>Limite aviso res frenag</i>	Seleciona o limite de aviso para a proteção da resistência de frenagem com base no modelo térmico. Consulte o parâmetro <a href="#">43.06 Chooper de frenagem ativado</a> . Assim que o limite for excedido, o inversor de frequência gera a falha <a href="#">A793 Exc temp RT</a> . O valor é dado em porcentagem da temperatura que o resistor alcança quando carregado com a potência definida pelo parâmetro <a href="#">43.09 Pmax cont res frenag</a> .	95%
	0...150%	Limite de aviso de temperatura da resistência de frenagem.	1 = 1%

<b>44 Controle freio mecânico</b>	Configuração do controle de freio mecânico. Consulte também a seção <a href="#">Controle freio mecânico</a> (página 154).	
44.01 <i>Est controle frenag</i>	Exibe a palavra de estado de controle do freio mecânico. Este parâmetro é somente leitura.	-

Bit	Nome	Informação
0	Comando aberto	Comando aberto/fechado para o atuador do freio (0 = fechar, 1 = abrir). Conecta este bit à saída desejada.
1	Abrir torque pedido	1 = Torque de abertura pedido pela lógica do conversor.
2	Manter parada ped	1 = Parada solicitada pela lógica do inversor de frequência
3	Rampa p/ parar	1 = Rampa p/ parar solicitada pela lógica do inversor de frequência
4	Ativado	1 = Controle de freio ativo
5	Fechado	1 = Lógica de controle do freio no estado <a href="#">FREIO FECHADO</a>
6	A abrir	1 = Lógica de controle do freio no estado <a href="#">FREIO ABRINDO</a>
7	Abrir	1 = Lógica de controle do freio no estado <a href="#">FREIO ABERTO</a>
8	A fechar	1 = Lógica de controle do freio no estado <a href="#">FREIO FECHANDO</a>
9...15	Reservado	

0000h...FFFFh	Palavra de estado do controle do freio mecânico.	1 = 1
44.06 <i>Controle freio ativo</i>	Ativa/desativa (ou seleciona uma fonte que ativa/desativa) a lógica de controle do freio mecânico. 0 = Controle de freio inativo 1 = Controle de freio ativo	<i>Não selecionado</i>
Não selecionado	0.	0
Selecionado	1.	1
DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7
	Reservado		8...17
	Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	18
	Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	19
	Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	20
	Reservado		21...23
	Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	24
	Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	25
	Supervisão 3	Bit 2 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	26
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
<i>44.08</i>	<i>Atraso abert freio</i>	Define o atraso de abertura do freio, ou seja, o atraso entre o comando interno de abertura do freio e a liberação do controle de velocidade do motor. O temporizador de atraso inicia depois que o inversor de frequência magnetizar o motor. Simultaneamente com o início do temporizador, a lógica de controle do freio energiza a saída de controle do freio e o freio começa a abrir. Ajuste esse parâmetro para o valor de atraso de abertura mecânica especificado pelo fabricante do freio.	0.00 s
	0.00...5.00 s	Atraso abert freio.	100 = 1 s
<i>44.13</i>	<i>Atraso fecham freio</i>	Especifica um atraso entre um comando de fechamento (ou seja, quando a saída de controle do freio é desenergizada) e quando o inversor de frequência para de modular. Isso é feito para manter o motor energizado e sob controle até que o freio efetivamente feche. Ajuste esse parâmetro com o mesmo valor especificado pelo fabricante do freio para o tempo de acionamento mecânico do freio.	0.00 s
	0.00...60.00 s	Atraso fecham freio.	100 = 1 s
<i>44.14</i>	<i>Nível fecho freio</i>	Define a velocidade de fechamento do freio como um valor absoluto. Após a velocidade do motor desacelerar para esse nível, um comando de fechar é dado.	100.00 rpm
	0.00...1.000.00 rpm	Velocidade de fechamento do freio.	Consulte o parâmetro <i>46.01</i>
<b>45 Eficiência energética</b>		Ajustes para calculadoras de economia de energia, bem como registros de pico e de energia. Consulte também a seção <i>Calculadora de economia de energia</i> (página 189).	
<i>45.01</i>	<i>Poupança horas GW</i>	Energia poupada em GWh comparada à conexão de motor direto em linha. Este parâmetro é incrementado quando <i>45.02 Poupança horas MW</i> volta ao início. Este parâmetro é somente leitura (consulte o parâmetro <i>45.21 Rep cálculos energy</i> ).	-
	0...65.535 GWh	Economia de energia em GWh.	1 = 1 GWh

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
45.02	<i>Poupança horas MW</i>	Energia poupada em MWh comparada à conexão de motor direto em linha. Este parâmetro é incrementado quando <a href="#">45.03 Poupança horas kW</a> volta ao início. Quando este parâmetro é reiniciado, o parâmetro <a href="#">45.01 Poupança horas GW</a> é incrementado. Este parâmetro é somente leitura (consulte o parâmetro <a href="#">45.21 Rep cálculos energ</a> ).	-
	0...999 MWh	Economia de energia em MWh.	1 = 1 MWh
45.03	<i>Poupança horas kW</i>	Energia poupada em kWh comparada à conexão de motor direto em linha. Se o chopper de frenagem interno do inversor de frequência estiver ativado, supõe-se que toda a energia passada pelo motor ao inversor de frequência seja convertida em calor, mas o cálculo ainda registra a economia feita pelo controle de velocidade. Se o chopper for desativado, a energia regenerada do motor também é registrada aqui. Quando este parâmetro é reiniciado, o parâmetro <a href="#">45.02 Poupança horas MW</a> é incrementado. Este parâmetro é somente leitura (consulte o parâmetro <a href="#">45.21 Rep cálculos energ</a> ).	-
	0.0...999.9 kWh	Economia de energia em kWh.	10 = 1 kWh
45.04	<i>Poupança energia</i>	Energia poupada em kWh comparada à conexão de motor direto em linha. Se o chopper de frenagem interno do inversor de frequência estiver ativado, supõe-se que toda a energia passada pelo motor ao inversor de frequência seja convertida em calor. Este parâmetro é somente leitura (consulte o parâmetro <a href="#">45.21 Rep cálculos energ</a> ).	-
	0.0... 214748352.0 kWh	Economia de energia em kWh.	1 = 1 kWh
45.05	<i>Dinheir Econ x1000</i>	Economia em dinheiro em milhares comparada à conexão de motor direto em linha. Este parâmetro é incrementado quando <a href="#">45.06 Poupança dinheiro</a> volta ao início. É possível definir a moeda durante a primeira inicialização ou usando os ajustes primários ( <b>Menu principal - Ajustes primários - Relógio, região, display - Unidades - Moeda</b> ). Esse parâmetro é de somente leitura (consulte o parâmetro <a href="#">45.21 Rep cálculos energ</a> ).	-
	0... 4.294.967.295 milha- res	Economia em dinheiro em milhares de unidades.	1 = 1 unidade
45.06	<i>Poupança dinheiro</i>	Economia em dinheiro comparada à conexão de motor direto em linha. Esse valor é calculado multiplicando a energia economizada em kWh pela tarifa energética ativa no momento ( <a href="#">45.14 Seleção tarifa</a> ). Quando este parâmetro é reiniciado, o parâmetro <a href="#">45.05 Dinheir Econ x1000</a> é incrementado. É possível definir a moeda durante a primeira inicialização ou usando os ajustes primários ( <b>Menu principal - Ajustes primários - Relógio, região, display - Unidades - Moeda</b> ). Esse parâmetro é somente leitura (consulte o parâmetro <a href="#">45.21 Rep cálculos energ</a> ).	-
	0.00...999.99 unida- des	Economia em dinheiro.	1 = 1 unidade

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
45.07	<i>Montante poupado</i>	Economia em dinheiro comparada à conexão de motor direto em linha. Esse valor é calculado multiplicando a energia economizada em kWh pela tarifa energética ativa no momento (45.14 <i>Seleção tarifa</i> ). É possível definir a moeda durante a primeira inicialização ou usando os ajustes primários ( <b>Menu principal - Ajustes primários - Relógio, região, display - Unidades - Moeda</b> ). Esse parâmetro é de somente leitura (consulte o parâmetro 45.21 <i>Rep cálculos energ</i> ).	-
	0.00... 21474830.08 unidades	Economia em dinheiro.	1 = 1 unidade
45.08	<i>Red CO2 quiloton</i>	Redução nas emissões de CO <sub>2</sub> em kilotoneladas métricas em comparação à conexão do motor direto na linha. Este valor é incrementado quando o parâmetro 45.09 <i>Redução CO2 em ton</i> é reiniciado. Este parâmetro é somente leitura (consulte o parâmetro 45.21 <i>Rep cálculos energ</i> ).	-
	0...65.535 quilotoneladas métricas	Redução nas emissões de CO <sub>2</sub> em kilotoneladas métricas.	1 = 1 quilotonelada métrica
45.09	<i>Redução CO2 em ton</i>	Redução nas emissões de CO <sub>2</sub> em toneladas métricas em comparação à conexão do motor direto na linha. Esse valor é calculado ao multiplicar a energia economizada em MWh pelo valor do parâmetro 45.18 <i>Fator conversão CO2</i> (por padrão, 0,5 toneladas métricas/MWh). Quando este parâmetro é reiniciado, o parâmetro 45.08 <i>Red CO2 quiloton</i> é incrementado. Este parâmetro é somente leitura (consulte o parâmetro 45.21 <i>Rep cálculos energ</i> ).	-
	0.0...999.9 toneladas métricas	Redução nas emissões de CO <sub>2</sub> em toneladas métricas.	1 = 1 tonelada métrica
45.10	<i>Total CO2 poupado</i>	Redução nas emissões de CO <sub>2</sub> em toneladas métricas em comparação à conexão do motor direto na linha. Esse valor é calculado ao multiplicar a energia economizada em MWh pelo valor do parâmetro 45.18 <i>Fator conversão CO2</i> (por padrão, 0,5 toneladas métricas/MWh). Este parâmetro é somente leitura (consulte o parâmetro 45.21 <i>Rep cálculos energ</i> ).	-
	0.0...214748300.8 toneladas métricas	Redução nas emissões de CO <sub>2</sub> em toneladas métricas.	1 = 1 tonelada métrica
45.11	<i>Otimizador energia</i>	Ativa/desativa a função de otimização de energia. A função otimiza o fluxo do motor de modo que o consumo total de energia e o nível de ruído do motor sejam reduzidos quando o inversor de frequência operar abaixo da carga nominal. O desempenho total (motor e inversor de frequência) pode ser melhorado de 1% a 20%, dependendo do torque e da velocidade da carga. <b>Observação:</b> Com um motor de ímã permanente e um motor de relutância síncrona, a otimização de energia está sempre ativada, independentemente desse parâmetro. <b>Observação:</b> Não use otimizador de energia em sistemas multimotor.	<i>Desativar</i>
	Desativar	Otimização de energia desativada.	0
	Ativar	Otimização de energia ativada.	1

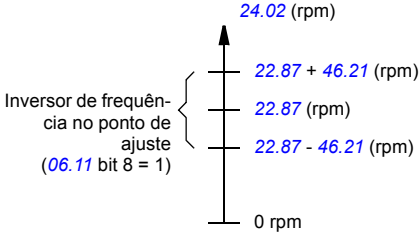
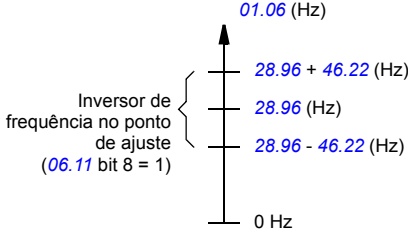
Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
45.12	<i>Tarifa energética 1</i>	Define a tarifa energética 1 (preço da energia por kWh). Dependendo do ajuste do parâmetro <a href="#">45.14 Seleção tarifa</a> , esse valor ou <a href="#">45.13 Tarifa energética 2</a> é usado para referência ao calcular a economia em dinheiro. É possível definir a moeda durante a primeira inicialização ou usando os ajustes primários ( <b>Menu principal - Ajustes primários - Relógio, região, display - Unidades - Moeda</b> ). <b>Observação:</b> As tarifas são lidas apenas no momento da seleção e não são aplicadas retroativamente.	0.100 unidade
	0.000... 4.294.966.296 unidades	Tarifa energética 1.	-
45.13	<i>Tarifa energética 2</i>	Define a tarifa energética 2 (preço da energia por kWh). Consulte o parâmetro <a href="#">45.12 Tarifa energética 1</a> .	0.200 unidade
	0.000... 4.294.966.296 unidades	Tarifa energética 2.	-
45.14	<i>Seleção tarifa</i>	Seleciona (ou define uma fonte que seleciona) qual tarifa energética predefinida é usada. 0 = <a href="#">45.12 Tarifa energética 1</a> 1 = <a href="#">45.13 Tarifa energética 2</a>	<i>Tarifa energética 1</i>
	Tarifa energética 1	0.	0
	Tarifa energética 2	1.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7
45.18	<i>Fator conversão CO2</i>	Define um fator para conversão de energia economizada em emissões CO <sub>2</sub> (kg/kWh ou tn/MWh). <b>Exemplo:</b> $45.10 \text{ Total CO}_2 \text{ poupado} = 45.02 \text{ Poupança horas MW} \times 45.18 \text{ Fator conversão CO}_2 \text{ (tn/MWh)}$ .	0.500 t/MWh (ton met)
	0.000... 65.535 tn/MWh	Fator de conversão de energia economizada em emissões CO <sub>2</sub> .	1 = 1 tn/MWh
45.19	<i>Potência comparação</i>	Potência real que o motor absorve quando conectado diretamente na linha e estiver operando a aplicação. O valor é usado para referência quando a economia de energia é calculada. <b>Observação:</b> A precisão do cálculo de economia de energia depende diretamente da exatidão desse valor. Se nada for inserido aqui, a potência nominal do motor será usada para o cálculo, mas isso pode inflar a economia de energia, pois muitos motores não absorvem a potência especificada na placa de identificação	0.00 kW
	0.00... 10.000.000.00 kW	Potência do motor.	1 = 1 kW
45.21	<i>Rep cálculos energ</i>	Reseta os parâmetros de contador de poupança <a href="#">45.01...45.10</a> .	<i>Feito</i>
	Feito	Reset não solicitado (operação normal), ou reset concluído.	0

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Reseta	Reseta os parâmetros de contador de poupança. O valor reverte automaticamente para <i>Feito</i> .	1
45.24	<i>Valor da potência de pico a cada hora</i>	Valor da potência de pico durante a última hora, ou seja, os últimos 60 minutos após a ativação do inversor de frequência. O parâmetro é atualizado uma vez a cada 10 minutos, a menos que o pico de hora em hora seja encontrado nos últimos 10 minutos. Nesse caso, os valores são exibidos imediatamente.	0.00 kW
	-3000.00 ... 3000.000 kW	Valor da potência de pico.	10 = 1 kW
45.25	<i>Tempo da potência de pico a cada hora</i>	Horário do valor da potência de pico durante a última hora.	00:00:00
		Tempo.	N/A
45.26	<i>Energia total a cada hora (reiniciável)</i>	Consumo total de energia durante a última hora, ou seja, os últimos 60 minutos. Para redefinir o valor, ajuste-o em zero.	0.00 kWh
	-3000.00 ... 3000.000 kWh	Energia total.	10 = 1 kWh
45.27	<i>Valor da potência de pico diário (reiniciável)</i>	Valor da potência de pico desde a meia-noite do dia corrente. Para redefinir o valor, ajuste-o em zero.	0.00 kW
	-3000.00 ... 3000.000 kW	Valor da potência de pico.	10 = 1 kW
45.28	<i>Tempo da potência de pico diário</i>	Horário da potência de pico desde a meia-noite do dia corrente.	00:00:00
		Tempo.	N/A
45.29	<i>Tempo da energia total (reiniciável)</i>	Consumo total de energia desde a meia-noite do dia corrente. Para redefinir o valor, ajuste-o em zero.	0.00 kWh
	-30000.00 ... 30000.00 kWh	Energia total.	1 = 1 kWh
45.30	<i>Energia total no último dia</i>	Consumo total de energia durante o dia anterior, ou seja, entre a meia-noite do dia anterior e a meia-noite do dia corrente	0.00 kWh
	-30000.00 ... 30000.00 kWh	Energia total.	1 = 1 kWh
45.31	<i>Valor da potência de pico mensal (reiniciável)</i>	Valor da potência de pico durante o mês corrente, ou seja, desde a meia-noite do primeiro dia do mês corrente. Para redefinir o valor, ajuste-o em zero.	0.00 kW
	-3000.00 ... 3000.000 kW	Valor da potência de pico.	10 = 1 kW
45.32	<i>Data da potência de pico mensal</i>	Data da potência de pico durante o mês corrente.	1.1.1980
		Data.	N/A
45.33	<i>Tempo da potência de pico mensal</i>	Horário da potência de pico durante o mês corrente.	00:00:00
		Tempo.	N/A
45.34	<i>Energia total mensal (reiniciável)</i>	Consumo total de energia desde o início do mês corrente. Para redefinir o valor, ajuste-o em zero.	0.00 kWh
	-1000000.00 ... 1000000.00 kWh	Energia total.	0.01 = 1 kWh

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
45.35	<i>Energia total no mês passado</i>	Consumo total de energia durante o mês anterior, ou seja, entre a meia-noite do primeiro dia do mês anterior e a meia-noite do primeiro dia do mês corrente.	0.00 kWh
	-1000000.00 ... 1000000.00 kWh		0.01 = 1 kWh
45.36	<i>Valor da potência de pico no tempo de vida útil</i>	Valor da potência de pico durante a vida útil do inversor de frequência.	0.00 kW
	-3000.00 ... 3000.000 kW	Valor da potência de pico.	10 = 1 kW
45.37	<i>Data da potência de pico no tempo de vida útil</i>	Data da potência de pico durante a vida útil do inversor de frequência.	1.1.1980
		Data.	N/A
45.38	<i>Tempo da potência de pico no tempo de vida útil</i>	Horário da potência de pico durante a vida útil do inversor de frequência.	00:00:00
		Tempo.	N/A
<b>46 Monitoramento/Config escalas</b>		Ajustes de supervisão de velocidade; filtragem de sinal atual; ajustes de escala geral.	
46.01	<i>Escala velocidade</i>	Define o valor de velocidade máxima usado para definir a taxa de rampa de aceleração e o valor de velocidade inicial usado para definir a taxa de rampa de desaceleração (consulte o grupo de parâmetros <a href="#">23 Referência rampa de velocidade</a> ). Os tempos de velocidade da rampa de aceleração e desaceleração são relacionados a esse valor ( <b>não</b> ao parâmetro <a href="#">30.12 Veloc máxima</a> ). Também define a escala de 16 bits dos parâmetros relacionados a velocidade. O valor desse parâmetro corresponde a 20000, por exemplo, na comunicação de Fieldbus.	1.500.00 rpm; 1.800.00 rpm ( <a href="#">95.20</a> b0)
	0.10... 30000.00 rpm	Velocidade terminal/inicial para aceleração/desaceleração.	1 = 1 rpm
46.02	<i>Escala frequência</i>	Define o valor de frequência máxima usado para definir a taxa de rampa de aceleração e o valor de frequência inicial usado para definir a taxa de rampa de desaceleração (consulte o grupo de parâmetros <a href="#">28 Controle referência de freq</a> ). Os tempos de frequência da rampa de aceleração e desaceleração são relacionados a esse valor ( <b>não</b> ao parâmetro <a href="#">30.14 Freq máxima</a> ). Também define a escala de 16 bits dos parâmetros relacionados a frequência. O valor desse parâmetro corresponde a 20000, por exemplo, na comunicação de Fieldbus.	50.00 Hz; 60.00 Hz ( <a href="#">95.20</a> b0)
	0.10...1.000.00 Hz	Frequência terminal/inicial para aceleração/desaceleração.	10 = 1 Hz
46.03	<i>Escala torque</i>	Define a escala de 16 bits dos parâmetros de torque. O valor desse parâmetro (em porcentagem do torque nominal do motor) corresponde a 10000, por exemplo, na comunicação de Fieldbus.	100.0%
	0.1...1000.0%	Torque correspondendo a 10.000 em Fieldbus.	10 = 1%



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
46.04	<i>Escala potência</i>	Define a escala de 16 bits dos parâmetros de potência. O valor desse parâmetro corresponde a 10000 na comunicação de Fieldbus. A unidade é selecionada pelo parâmetro <a href="#">96.16 Seleção unidade</a> . Para escala de 32 bits, consulte <a href="#">46.43 Decimais de potência</a> .	1000.00
	0.10 ... 30000.00 kW ou 0.10 ... 40214.48 hp	Potência correspondendo a 10.000 em Fieldbus.	1 = 1
46.05	<i>Escala corrente</i>	Define a escala de 16 bits dos parâmetros de corrente. O valor desse parâmetro corresponde a 10.000 na comunicação de Fieldbus. Para escala de 32 bits, consulte <a href="#">46.44 Decimais de corrente</a> .	10.000 A
	0...30.000 A	Corrente correspondendo a 10.000 em Fieldbus.	1 = 1 A
46.06	<i>Escala zero de referência de velocidade</i>	Define uma velocidade correspondente a uma referência zero recebida do Fieldbus (da interface de Fieldbus integrado ou da interface FBA A). Por exemplo, com um ajuste de 500, a gama de referência de fieldbus de 0...20000 corresponderia a uma velocidade de 500... <a href="#">[46.01]</a> rpm. <b>Observação:</b> esse parâmetro só é válido com o perfil de comunicação ABB Drives.	0.00 rpm
	0.00... 30.000.00 rpm	Velocidade correspondente à referência de fieldbus mínima.	1 = 1 rpm
46.07	<i>Escala zero de referência de velocidade</i>	Define uma frequência correspondente a uma referência zero recebida do fieldbus (da interface de fieldbus integrado ou da interface FBA). Por exemplo, com um ajuste de 30, a gama de referência de fieldbus de 0...20.000 corresponderia a uma velocidade de 30... <a href="#">[46.02]</a> Hz. <b>Observação:</b> esse parâmetro só é válido com o perfil de comunicação ABB Drives.	0.00 Hz
	0.00 ... 1.000.00 Hz	Frequência correspondente à referência de fieldbus mínima.	10 = 1 Hz
46.11	<i>Tempo filtro vel motor</i>	Define um tempo de filtro para os sinais <a href="#">01.01 Veloc motor usada</a> e <a href="#">01.02 Veloc motor estimada</a> .	500 ms
	2...20.000 ms	Tempo de filtro de sinal de velocidade do motor.	1 = 1 ms
46.12	<i>Tempo filt freq saída</i>	Define um tempo de filtro para o sinal <a href="#">01.06 Frequência de saída</a> .	500 ms
	2...20.000 ms	Tempo de filtro de sinal de frequência de saída.	1 = 1 ms
46.13	<i>Tempo filt torq motor</i>	Define um tempo de filtro para o sinal <a href="#">01.10 Torque motor</a> .	100 ms
	2...20.000 ms	Tempo de filtro de sinal de torque do motor.	1 = 1 ms
46.14	<i>Tempo filtro potência</i>	Define um tempo de filtro para o sinal <a href="#">01.14 Potência saída</a> .	100 ms
	2...20.000 ms	Tempo de filtro de sinal de potência de saída.	1 = 1 ms



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
46.21	<i>Na histerese</i>	<p>Define os limites "no pto ajuste" para o controle de velocidade do inversor de frequência.</p> <p>Quando a diferença entre a referência (22.87 Ref veloc atual 7) e a velocidade (24.02 Veloc atual usada) é menor que 46.21 <i>Na histerese</i>, considera-se que o inversor de frequência está "no pto ajuste". Isso é indicado pelo bit 8 de 06.11 <i>Palav estado principal</i>.</p> 	50.00 rpm
	0.00... 30.000.00 rpm	Limite da indicação "no pto ajuste" no controle de velocidade.	Consulte o parâmetro 46.01
46.22	<i>Frequência histerese</i>	<p>Define os limites "no pto ajuste" para o controle de frequência do inversor de frequência. Quando a diferença absoluta entre a referência (28.96 Ent rampa ref freq) e a velocidade atual (01.06 Frequência de saída) é menor que 46.22 <i>Frequência histerese</i>, considera-se que o inversor de frequência está "no pto ajuste". Isso é indicado pelo bit 8 de 06.11 <i>Palav estado principal</i>.</p> 	2.00 Hz
	0.00...1.000.00 Hz	Limite da indicação "no pto ajuste" no controle de frequência.	Consulte o parâmetro 46.02




Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
46.23	<i>Torque histerese</i>	<p>Define os limites "no pto ajuste" para o controle de torque do inversor de frequência. Quando a diferença absoluta entre a referência (26.73 Ref4 torque atual) e o torque atual (01.10 Torque motor) é menor que 46.23 Torque histerese, considera-se que o inversor de frequência está "no ponto de ajuste". Isso é indicado pelo bit 8 de 06.11 Palav estado principal.</p>	5.0%
	0.0...300.0%	Limite da indicação "no pto ajuste" no controle de torque.	Consulte o parâmetro 46.03
46.31	<i>Acima limite veloc</i>	Define o nível de disparo para a indicação "acima limite" no controle de velocidade. Quando a velocidade real exceder o limite, o bit 10 de 06.17 Palv estado conv 2 e o bit 10 de 06.11 Palav estado principal são ajustados.	1500.00 rpm; 1800.00 rpm (95.20 b0)
	0.00... 30.000.00 rpm	Nível de disparo da indicação de "acima limite" para controle de velocidade.	Consulte o parâmetro 46.01
46.32	<i>Acima lim freq</i>	Define o nível de disparo para a indicação "acima limite" no controle de frequência. Quando a frequência real exceder o limite, o bit 10 de 06.17 Palv estado conv 2 e o bit 10 de 06.11 Palav estado principal são ajustados.	50.00 Hz; 60.00 Hz (95.20 b0)
	0.00...1.000.00 Hz	Nível de disparo da indicação de "acima limite" para controle de frequência.	Consulte o parâmetro 46.02
46.33	<i>Acima limite torque</i>	Define o nível de disparo para a indicação "acima limite" no controle de torque. Quando o torque real exceder o limite, o bit 10 de 06.17 Palv estado conv 2 e o bit 10 de 06.11 Palav estado principal são ajustados.	300.0%
	0.0...1600.0%	Nível de disparo da indicação de "acima limite" para controle de torque.	Consulte o parâmetro 46.03
46.41	<i>Escala impulso kWh</i>	Define o nível de disparo de "impulso kWh" ligado por 50 ms. A saída do impulso é o bit 9 de 05.22 Palavra diagnóstico 3.	1.000 kWh
	0.001... 1.000.000 kWh	Nível de disparo de "impulso kWh" ligado.	1 = 1 kWh
46.43	<i>Decimais de potência</i>	Define o número de casas decimais exibidas e a escala de 32 bits dos parâmetros relacionados à potência. O valor desse parâmetro corresponde ao número de decimais considerados na comunicação de fieldbus de números inteiros de 32 bits (para a escala de 16 bits, consulte 46.04 Escala potência).	2
	0...3	Número de decimais.	1 = 1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
46.44	<i>Decimais de corrente</i>	Define o número de casas decimais exibidas e a escala de 32 bits dos parâmetros relacionados à corrente. O valor desse parâmetro corresponde ao número de decimais considerados na comunicação de fieldbus de números inteiros de 32 bits (para a escala de 16 bits, consulte <a href="#">46.05 Escala corrente</a> ).	1
	0...3	Número de decimais.	1 = 1
<b>47 Armazenamento dados</b>			
		Parâmetros de armazenamento de dados que podem ser gravados e lidos usando outros ajustes de fonte e alvo de parâmetros. Observe que há diferentes parâmetros de armazenamento para diferentes tipos de dados. Consulte também a seção <i>Parâmetros de armazenamento de dados</i> (página 195).	
47.01	<i>Arm dados 1 real32</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 1.	0.000
	-2.147.483.000... 2.147.483.000	Dados de 32 bits.	-
47.02	<i>Arm dados 2 real32</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 2.	0.000
	-2.147.483.000... 2.147.483.000	Dados de 32 bits.	-
47.03	<i>Arm dados 3 real32</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 3.	0.000
	-2.147.483.000... 2.147.483.000	Dados de 32 bits.	-
47.04	<i>Arm dados 4 real32</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 4.	0.000
	-2.147.483.000... 2.147.483.000	Dados de 32 bits.	-
47.11	<i>Arm dados 1 int32</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 9.	0
	-2.147.483.648... 2.147.483.647	Dados de 32 bits.	-
47.12	<i>Arm dados 2 int32</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 10.	0
	-2.147.483.648... 2.147.483.647	Dados de 32 bits.	-
47.13	<i>Arm dados 3 int32</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 11.	0
	-2.147.483.648... 2.147.483.647	Dados de 32 bits.	-
47.14	<i>Arm dados 4 int32</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 12.	0
	-2.147.483.648... 2.147.483.647	Dados de 32 bits.	-
47.21	<i>Arm dados 1 int16</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 17.	0
	-32.768...32.767	Dados de 16 bits.	1 = 1
47.22	<i>Arm dados 2 int16</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 18.	0
	-32.768...32.767	Dados de 16 bits.	1 = 1
47.23	<i>Arm dados 3 int16</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 19.	0
	-32.768...32.767	Dados de 16 bits.	1 = 1
47.24	<i>Arm dados 4 int16</i>	Parâmetro de armazenamento de dados 20.	0
	-32.768...32.767	Dados de 16 bits.	1 = 1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
<b>49 Porta comunicação via painel</b>			
<b>49.01</b>	<b>Número ID nodo</b>	Define o ID nodo do inversor de frequência. Todos os dispositivos conectados à rede devem ter um ID nodo exclusivo. <b>Observação:</b> No caso de inversores de frequência em rede, é recomendável reservar o ID1 para inversores de frequência de reposição.	1
	1...32	ID nodo.	1 = 1
<b>49.03</b>	<b>Taxa transmissão</b>	Define a taxa de transferência do link.	<b>115.2 kbps</b>
	38.4 kbps	38.4 kbit/s.	1
	57.6 kbps	57.6 kbit/s.	2
	86.4 kbps	86.4 kbit/s.	3
	115.2 kbps	115.2 kbit/s.	4
	230.4 kbps	230.4 kbit/s.	5
<b>49.04</b>	<b>Tempo perda comun</b>	Define uma temporização para a comunicação do painel de controle (ou ferramenta de PC). Se a interrupção de comunicação durar mais que a temporização, a ação especificada pelo parâmetro <b>49.05 Ação perda comun</b> será realizada.	10.0 s
	0.3...3.000.0 s	Tempo limite de comunicação do painel de controle/ferramenta para PC.	10 = 1 s
<b>49.05</b>	<b>Ação perda comun</b>	Seleciona como o inversor de frequência reage a uma interrupção de comunicação do painel de controle (ou da ferramenta de PC).	<b>Falha</b>
	Nenhuma ação	Nenhuma ação realizada.	0
	Falha	O inversor de frequência desarma em <b>7081 Perda do painel de controle</b> .	1
	Última veloc	O inversor de frequência gera o aviso <b>A7EE Perda de painel</b> e congela a velocidade no nível em que o inversor de frequência estava operando. A velocidade é determinada com base na velocidade atual usando filtragem passa baixa de 850 ms.  <b>AVISO!</b> Certifique-se de que seja seguro continuar a operação no caso de uma interrupção de comunicação.	2
	Ref veloc seg	O inversor de frequência gera um aviso <b>A7EE Perda de painel</b> e define a velocidade como sendo a velocidade definida pelo parâmetro <b>22.41 Ref veloc seg</b> (ou <b>28.41 Ref freq segura</b> quando a referência de frequência é usada).  <b>AVISO!</b> Certifique-se de que seja seguro continuar a operação no caso de uma interrupção de comunicação.	3
<b>49.06</b>	<b>Atualizar ajustes</b>	Aplica os ajustes dos parâmetros <b>49.01...49.05</b> . <b>Observação:</b> A atualização pode causar interrupção da comunicação, por isso, pode ser necessário reconectar o inversor de frequência.	<b>Feito</b>
	Feito	Atualização concluída ou não solicitada.	0
	Configurar	Atualizar parâmetros <b>49.01...49.05</b> . O valor reverte automaticamente para <b>Feito</b> .	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
49.19	<i>Vista inicial 1 do painel básico</i>	Seleciona o parâmetro mostrado na Vista inicial 1 do painel de controle básico (ACS-BP-S) quando o local do controle externo ativo é EXT1. A Vista inicial 1 é alternada automaticamente com a Vista inicial 4 (parâmetro 49.219) de acordo com o local de controle externo ativo EXT1 ou EXT2, respectivamente.	<i>Automático</i>
	Automático	Mostra os parâmetros padrão de fábrica.	0
	Veloc motor usada	<i>01.01 Veloc motor usada</i>	1
	Frequência de saída	<i>01.06 Frequência de saída</i>	3
	Corrente do motor	<i>01.07 Corrente do motor</i>	4
	% da corrente nominal do motor	<i>01.08 % da corrente nominal do motor</i>	5
	Torque motor	<i>01.10 Torque motor</i>	6
	Tensão CC	<i>01.11 Tensão CC</i>	7
	Potência saída	<i>01.14 Potência saída</i>	8
	Ent rampa ref veloc	<i>23.01 Ent rampa ref veloc</i>	10
	Saída rampa ref veloc	<i>23.02 Saída rampa ref veloc</i>	11
	Ref veloc usada	<i>24.01 Ref veloc usada</i>	12
	Ref freq usada	<i>28.02 Saída rampa ref freq</i>	14
	Saída processo PID	<i>40.01 Valor atual proc PID</i>	16
	Sensor temp 1 excitação	Corrente de excitação para o sensor de temperatura 1, consulte o parâmetro 35.11 <i>Fonte supervisão 1</i> . Consulte também a seção <i>Proteção térmica do motor</i> (página 179).	20
	Sensor temp 2 excitação	Corrente de excitação para o sensor de temperatura 2, consulte o parâmetro 35.21 <i>Fonte supervisão 2</i> . Consulte também a seção <i>Proteção térmica do motor</i> (página 179).	21
	Vel Abs motor usada	<i>01.61 Vel Abs motor usada</i>	26
	Vel abs motor %	<i>01.62 % da velocidade absoluta do motor</i>	27
	Freq saída Abs	<i>01.63 Freq saída Abs</i>	28
	Torque motor abs	<i>01.64 Torque motor abs</i>	30
	Pot saída Abs	<i>01.65 Pot saída Abs</i>	31
	Pot eixo motor Abs	<i>01.68 Pot eixo motor Abs</i>	32
	Saída PID1 externa	<i>71.01 Valor atual PID ext</i>	33
	AO1 armaz dados	<i>13.91 AO1 armaz dados</i>	37
	AO2 armaz dados	<i>13.92 AO2 armaz dados</i>	38
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
49.20	<i>Vista inicial 2 do painel básico</i>	Seleciona os parâmetros mostrados na Vista inicial 2 do painel de controle integrado ou básico (ACS-BP-S) quando o local de controle externo ativo é EXT1. A vista inicial 2 é alternada automaticamente com a vista inicial 5 (parâmetro 49.220), dependendo de o local de controle externo ativo ser EXT1 ou EXT2, respectivamente. Para as seleções, consulte o parâmetro 49.19 <i>Vista inicial 1 do painel básico</i> .	<i>Automático</i>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
49.21	<i>Vista inicial 3 do painel básico</i>	Seleciona os parâmetros mostrados na Vista inicial 3 do painel de controle integrado ou básico (ACS-BP-S) quando o local de controle externo ativo é EXT1. A vista inicial 3 é alternada automaticamente com a vista inicial 6 (parâmetro 49.221), dependendo de o local de controle externo ativo ser EXT1 ou EXT2, respectivamente. Para as seleções, consulte o parâmetro 49.19 <i>Vista inicial 1 do painel básico</i> .	<i>Automático</i>
49.219	<i>Vista inicial 4 do painel básico</i>	Seleciona os parâmetros mostrados na Vista inicial 4 do painel de controle integrado ou básico (ACS-BP-S) quando o local de controle externo ativo é EXT2. A vista inicial 1 (parâmetro 49.19) é alternada automaticamente com a vista inicial 4 dependendo de o local de controle externo ativo ser EXT1 ou EXT2, respectivamente. Para as seleções, consulte o parâmetro 49.19 <i>Vista inicial 1 do painel básico</i> .	<i>Automático</i>
49.220	<i>Vista inicial 5 do painel básico</i>	Seleciona os parâmetros mostrados na Vista inicial 5 do painel de controle integrado ou básico (ACS-BP-S) quando o local de controle externo ativo é EXT2. A vista inicial 2 (parâmetro 49.20) é alternada automaticamente com a vista inicial 5 dependendo de o local de controle externo ativo ser EXT1 ou EXT2, respectivamente. Para as seleções, consulte o parâmetro 49.19 <i>Vista inicial 1 do painel básico</i> .	<i>Automático</i>
49.221	<i>Vista inicial 6 do painel básico</i>	Seleciona os parâmetros mostrados na Vista inicial 6 do painel de controle integrado ou básico (ACS-BP-S) quando o local de controle externo ativo é EXT2. A vista inicial 3 (parâmetro 49.21) é alternada automaticamente com a vista inicial 6 dependendo de o local de controle externo ativo ser EXT1 ou EXT2, respectivamente. Para as seleções, consulte o parâmetro 49.19 <i>Vista inicial 1 do painel básico</i> .	<i>Automático</i>
<b>50 Adaptador Fieldbus (FBA)</b>		Configuração de comunicação Fieldbus. Consulte também o capítulo <i>Controle do Fieldbus por meio de um adaptador Fieldbus</i> (página 557).	
50.01	<i>FBA A ativo</i>	Ativa/desativa comunicação entre o inversor de frequência e o adaptador de Fieldbus A e especifica o slot no qual o adaptador está instalado.	<i>Ativar</i>
	Desativar	Comunicação entre o inversor de frequência e o adaptador de Fieldbus A desativada.	0
	Ativar	Comunicação entre o inversor de frequência e o adaptador de Fieldbus A ativada. O adaptador está no slot 1.	1
50.02	<i>FBA A fun perda comum</i>	Seleciona como o inversor de frequência reage no caso de uma interrupção da comunicação Fieldbus. O atraso de tempo é definido pelo parâmetro 50.03 <i>FBA A sai t perd comun</i> .	<i>Nenhuma ação</i>
	Nenhuma ação	Nenhuma ação realizada.	0
	Falha	O inversor de frequência desarma em 7510 <i>Com FBA A</i> . Isso ocorrerá somente se for esperado controle do Fieldbus (FBAA selecionado como fonte de partida/parada/referência no local de controle ativo atualmente).	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16								
	Última veloc	O inversor de frequência gera um aviso ( <i>A7C1 Com FBA A</i> ) e congela a velocidade no nível em que o inversor de frequência estava operando. Isso ocorrerá somente se for esperado controle do Fieldbus. A velocidade é determinada com base na velocidade atual usando filtragem passa baixa de 850 ms.  <b>AVISO!</b> Certifique-se de que seja seguro continuar a operação no caso de uma interrupção de comunicação.	2								
	Ref veloc seg	O inversor de frequência gera um aviso ( <i>A7C1 Com FBA A</i> ) e define a velocidade para o valor definido pelo parâmetro <i>22.41 Ref veloc seg</i> (no controle de velocidade) ou <i>28.41 Ref freq segura</i> (no controle de frequência). Isso ocorrerá somente se for esperado controle do Fieldbus.  <b>AVISO!</b> Certifique-se de que seja seguro continuar a operação no caso de uma interrupção de comunicação.	3								
	Sempre falha	O inversor de frequência desarma em <i>7510 Com FBA A</i> . Isso ocorre mesmo que não se espere controle do Fieldbus.	4								
	Aviso	O inversor de frequência gera um aviso <i>A7C1 Com FBA A</i> . Isso ocorrerá somente se for esperado controle do Fieldbus.  <b>AVISO!</b> Certifique-se de que seja seguro continuar a operação no caso de uma interrupção de comunicação.	5								
<i>50.03</i>	<i>FBA A sai t perd comun</i>	Define o atraso de tempo antes de executar a ação definida através do parâmetro <i>50.02 FBA A fun perda comun</i> . A contagem de tempo começa quando o link de comunicação não atualiza a mensagem. <b>Observação:</b> Há um atraso de inicialização de 60 segundos imediatamente após a inicialização. Durante o atraso, o monitoramento da interrupção da comunicação é desativado (mas a comunicação em si pode estar ativa).	0.3 s								
	0.3...6553.5 s	Atraso.	1 = 1 s								
<i>50.04</i>	<i>FBA A tipo ref1</i>	Seleciona o tipo e a escala da referência 1 recebida do adaptador de Fieldbus A. A escala da referência é definida pelos parâmetros <i>46.01...46.04</i> , dependendo de qual tipo de referência é selecionado por esse parâmetro.	<i>Velocidade ou frequência</i>								
	Velocidade ou frequência	Tipo e escala são escolhidos automaticamente de acordo com o modo de operação ativo atualmente, conforme a seguir: <table border="1" data-bbox="403 1109 896 1236"> <thead> <tr> <th>Modo de operação (consulte o parâm. <i>19.01</i>)</th> <th>Tipo de referência 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Controle de velocidade</td> <td><i>Velocidade</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de torque</td> <td><i>Velocidade</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de frequência</td> <td><i>Frequência</i></td> </tr> </tbody> </table>	Modo de operação (consulte o parâm. <i>19.01</i> )	Tipo de referência 1	Controle de velocidade	<i>Velocidade</i>	Controle de torque	<i>Velocidade</i>	Controle de frequência	<i>Frequência</i>	0
Modo de operação (consulte o parâm. <i>19.01</i> )	Tipo de referência 1										
Controle de velocidade	<i>Velocidade</i>										
Controle de torque	<i>Velocidade</i>										
Controle de frequência	<i>Frequência</i>										
	Transparente	Nenhuma escala é aplicada (a escala de 16 bits é 1 = 1 unidade).	1								
	Geral	Referência genérica com uma escala de 16 bits de 100 = 1 (ou seja, número inteiro com duas casas decimais).	2								
	Torque	A escala é definida pelo parâmetro <i>46.03 Escala torque</i> .	3								
	Velocidade	A escala é definida pelo parâmetro <i>46.01 Escala velocidade</i> .	4								
	Frequência	A escala é definida pelo parâmetro <i>46.02 Escala frequência</i> .	5								

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16								
50.05	<i>FBA A tipo ref2</i>	Seleciona o tipo e a escala da referência 2 recebida do adaptador de Fieldbus A. A escala da referência é definida pelos parâmetros <i>46.01...46.04</i> , dependendo de qual tipo de referência é selecionado por esse parâmetro.	<i>Velocidade ou frequência</i>								
	Velocidade ou frequência	Tipo e escala são escolhidos automaticamente de acordo com o modo de operação ativo atualmente, conforme a seguir: <table border="1" data-bbox="348 323 841 453"> <thead> <tr> <th>Modo de operação (consulte o parâm. 19.01)</th> <th>Tipo de referência 2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Controle de velocidade</td> <td><i>Torque</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de torque</td> <td><i>Torque</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de frequência</td> <td><i>Torque</i></td> </tr> </tbody> </table>	Modo de operação (consulte o parâm. 19.01)	Tipo de referência 2	Controle de velocidade	<i>Torque</i>	Controle de torque	<i>Torque</i>	Controle de frequência	<i>Torque</i>	0
Modo de operação (consulte o parâm. 19.01)	Tipo de referência 2										
Controle de velocidade	<i>Torque</i>										
Controle de torque	<i>Torque</i>										
Controle de frequência	<i>Torque</i>										
	Transparente	Nenhuma escala é aplicada (a escala de 16 bits é 1 = 1 unidade).	1								
	Informações Gerais	Referência genérica com uma escala de 16 bits de 100 = 1 (ou seja, número inteiro com duas casas decimais).	2								
	Torque	A escala é definida pelo parâmetro <i>46.03 Escala torque</i> .	3								
	Velocidade	A escala é definida pelo parâmetro <i>46.01 Escala velocidade</i> .	4								
	Frequência	A escala é definida pelo parâmetro <i>46.02 Escala frequência</i> .	5								
50.06	<i>FBA A sel SW</i>	Seleciona a fonte da palavra de estado enviada à rede Fieldbus através do adaptador Fieldbus A.	<i>Automático</i>								
	Automático	A fonte da palavra de estado é escolhida automaticamente.	0								
	Modo transparente	A fonte selecionada pelo parâmetro <i>50.09 FBA A fe transp SW</i> é transmitida como a palavra de estado à rede Fieldbus através do adaptador Fieldbus A.	1								
50.07	<i>FBA A tipo atual 1</i>	Seleciona o tipo e a escala do valor real 1 transmitido à rede fieldbus pelo adaptador de fieldbus A. A escala do valor é definida pelos parâmetros <i>46.01...46.04</i> , dependendo de qual tipo de valor real é selecionado por esse parâmetro.	<i>Velocidade ou frequência</i>								
	Velocidade ou frequência	Tipo e escala são escolhidos automaticamente de acordo com o modo de operação ativo atualmente, conforme a seguir: <table border="1" data-bbox="348 991 841 1120"> <thead> <tr> <th>Modo de operação (consulte o parâm. 19.01)</th> <th>Tipo de valor atual 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Controle de velocidade</td> <td><i>Velocidade</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de torque</td> <td><i>Velocidade</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de frequência</td> <td><i>Frequência</i></td> </tr> </tbody> </table>	Modo de operação (consulte o parâm. 19.01)	Tipo de valor atual 1	Controle de velocidade	<i>Velocidade</i>	Controle de torque	<i>Velocidade</i>	Controle de frequência	<i>Frequência</i>	0
Modo de operação (consulte o parâm. 19.01)	Tipo de valor atual 1										
Controle de velocidade	<i>Velocidade</i>										
Controle de torque	<i>Velocidade</i>										
Controle de frequência	<i>Frequência</i>										
	Transparente	O valor selecionado pelo parâmetro <i>50.10 FBA A fe transp act1</i> é enviado como valor real 1. Nenhuma escala é aplicada (a escala de 16 bits é 1 = 1 unidade).	1								
	Informações Gerais	O valor selecionado pelo parâmetro <i>50.10 FBA A fe transp act1</i> é enviado como o valor real 1 com uma escala de 16 bits de 100 = 1 unidade (ou seja, inteiro e dois decimais).	2								
	Torque	<i>01.10 Torque motor</i> é enviado como valor real 1. A escala é definida pelo parâmetro <i>46.03 Escala torque</i> .	3								
	Velocidade	<i>01.01 Veloc motor usada</i> é enviado como valor real 1. A escala é definida pelo parâmetro <i>46.01 Escala velocidade</i> .	4								
	Frequência	<i>01.06 Frequência de saída</i> é enviado como valor real 1. A escala é definida pelo parâmetro <i>46.02 Escala frequência</i> .	5								



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16								
50.08	<i>FBA A tipo atual 2</i>	Seleciona o tipo e a escala do valor atual 2 transmitido à rede Fieldbus através do adaptador de Fieldbus A. A escala do valor é definida pelos parâmetros <a href="#">46.01</a> ... <a href="#">46.04</a> , dependendo de qual tipo de valor atual é selecionado por esse parâmetro.	<i>Velocidade ou frequência</i>								
	Velocidade ou frequência	<p>Tipo e escala são escolhidos automaticamente de acordo com o modo de operação ativo atualmente, conforme a seguir:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a>)</th> <th>Tipo de valor atual 2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Controle de velocidade</td> <td><i>Torque</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de torque</td> <td><i>Torque</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de frequência</td> <td><i>Torque</i></td> </tr> </tbody> </table>	Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a> )	Tipo de valor atual 2	Controle de velocidade	<i>Torque</i>	Controle de torque	<i>Torque</i>	Controle de frequência	<i>Torque</i>	0
Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a> )	Tipo de valor atual 2										
Controle de velocidade	<i>Torque</i>										
Controle de torque	<i>Torque</i>										
Controle de frequência	<i>Torque</i>										
	Transparente	O valor selecionado pelo parâmetro <a href="#">50.11 FBA A fte transp act2</a> é enviado como valor real 1. Nenhuma escala é aplicada (a escala de 16 bits é 1 = 1 unidade).	1								
	Informações Gerais	O valor selecionado pelo parâmetro <a href="#">50.11 FBA A fte transp act2</a> é enviado como o valor real 1 com uma escala de 16 bits de 100 = 1 unidade (ou seja, inteiro e dois decimais).	2								
	Torque	<a href="#">01.10 Torque motor</a> é enviado como valor real 1. A escala é definida pelo parâmetro <a href="#">46.03 Escala torque</a> .	3								
	Velocidade	<a href="#">01.01 Veloc motor usada</a> é enviado como valor real 1. A escala é definida pelo parâmetro <a href="#">46.01 Escala velocidade</a> .	4								
	Frequência	<a href="#">01.06 Frequência de saída</a> é enviado como valor real 1. A escala é definida pelo parâmetro <a href="#">46.02 Escala frequência</a> .	5								
50.09	<i>FBA A fte transp SW</i>	Seleciona a fonte da palavra de estado do Fieldbus quando o parâmetro <a href="#">50.06 FBA A sel SW</a> é ajustado para <i>Modo transparente</i> .	<i>Não selecionado</i>								
	Não selecionado	Nenhuma fonte selecionada.	-								
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-								
50.10	<i>FBA A fte transp act1</i>	Quando o parâmetro <a href="#">50.07 FBA A tipo atual 1</a> está ajustado em <i>Transparente</i> , este parâmetro seleciona a fonte do valor atual 1 transmitido à rede Fieldbus através do adaptador de Fieldbus A.	<i>Não selecionado</i>								
	Não selecionado	Nenhuma fonte selecionada.	-								
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-								
50.11	<i>FBA A fte transp act2</i>	Quando o parâmetro <a href="#">50.08 FBA A tipo atual 2</a> está ajustado em <i>Transparente</i> , este parâmetro seleciona a fonte do valor atual 2 transmitido à rede Fieldbus através do adaptador de Fieldbus A.	<i>Não selecionado</i>								
	Não selecionado	Nenhuma fonte selecionada.	-								
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-								
50.12	<i>FBA A modo depurar</i>	Este parâmetro ativa o modo de depuração. Exibe dados brutos (não modificados) trocados com o adaptador de Fieldbus A nos parâmetros <a href="#">50.13</a> ... <a href="#">50.18</a> .	<i>Desativar</i>								
	Desativar	Modo de depuração desativado.	0								
	Rápido	Modo de depuração ativado. A atualização de dados cíclicos é o mais rápida possível, o que aumenta a carga da CPU do inversor de frequência.	1								

## 402 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
50.13	<i>FBA A palavra controle</i>	Exibe a palavra de controle bruta (não modificada) enviada pelo mestre (PLC) ao adaptador de Fieldbus A se a depuração estiver ativada pelo parâmetro <a href="#">50.12 FBA A modo depurar</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	00000000h... FFFFFFFFh	Palavra de controle enviada pelo mestre ao adaptador de Fieldbus A.	-
50.14	<i>FBA A referência 1</i>	Exibe a referência REF1 bruta (não modificada) enviada pelo mestre (PLC) ao adaptador de Fieldbus A se a depuração estiver ativada pelo parâmetro <a href="#">50.12 FBA A modo depurar</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-2.147.483.648... 2.147.483.647	REF1 bruta enviada pelo mestre ao adaptador de Fieldbus A.	-
50.15	<i>FBA A referência 2</i>	Exibe a referência REF2 bruta (não modificada) enviada pelo mestre (PLC) ao adaptador de Fieldbus A se a depuração estiver ativada pelo parâmetro <a href="#">50.12 FBA A modo depurar</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-2.147.483.648... 2.147.483.647	REF2 bruta enviada pelo mestre ao adaptador de Fieldbus A.	-
50.16	<i>FBA A palavra estado</i>	Exibe a palavra de estado bruta (não modificada) enviada pelo adaptador de Fieldbus A ao mestre (PLC) se a depuração estiver ativada pelo parâmetro <a href="#">50.12 FBA A modo depurar</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	00000000h... FFFFFFFFh	Palavra de estado enviada pelo adaptador de Fieldbus A ao mestre.	-
50.17	<i>FBA A valor atual 1</i>	Exibe o valor atual ACT1 bruto (não modificado) enviado pelo adaptador de Fieldbus A ao mestre (PLC) se a depuração estiver ativada pelo parâmetro <a href="#">50.12 FBA A modo depurar</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-2.147.483.648... 2.147.483.647	ACT1 bruto enviado pelo adaptador de Fieldbus A ao mestre.	-
50.18	<i>FBA A valor atual 2</i>	Exibe o valor atual ACT2 bruto (não modificado) enviado pelo adaptador de Fieldbus A ao mestre (PLC) se a depuração estiver ativada pelo parâmetro <a href="#">50.12 FBA A modo depurar</a> . Este parâmetro é somente leitura.	-
	-2.147.483.648... 2.147.483.647	ACT2 bruto enviado pelo adaptador de Fieldbus A ao mestre.	-

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
<b>51 FBA A ajustes</b>		Configuração do adaptador de Fieldbus A.	
<a href="#">51.01</a> <i>FBA A tipo</i>		Mostra o tipo de módulo adaptador de fieldbus conectado. Se o valor for <b>0</b> = Nenhum, módulo não encontrado ou não conectado corretamente ou desabilitado pelo parâmetro <a href="#">50.01 FBA A ativo</a> . <b>1</b> = PROFIBUS-DP <b>32</b> = CANopen <b>37</b> = DeviceNet <b>128</b> = Ethernet <b>132</b> = PROFInet IO <b>135</b> = EtherCAT <b>136</b> = ETH Pwrlink <b>485</b> = RS-485 comm <b>101</b> = ControlNet <b>2222</b> = Ethernet/IP <b>502</b> = Modbus/TCP Este parâmetro é apenas para leitura.	-
<a href="#">51.02</a> <i>FBA A Par2</i>		Os parâmetros <a href="#">51.02...51.26</a> são específicos do módulo adaptador. Para mais informações, consulte a documentação do módulo adaptador de Fieldbus. Observe que nem todos estes parâmetros são necessariamente utilizados.	-
	0...65535	Parâmetro de configuração de adaptador de Fieldbus.	1 = 1
	...	...	...
<a href="#">51.26</a> <i>FBA A Par26</i>		Consulte o parâmetro <a href="#">51.02 FBA A Par2</a> .	-
	0...65535	Parâmetro de configuração de adaptador de Fieldbus.	1 = 1
<a href="#">51.27</a> <i>FBA A atualizar par</i>		Valida quaisquer ajustes alterados de configuração do módulo adaptador de Fieldbus. Depois da renovação, o valor reverte automaticamente para <i>Feito</i> . <b>Observação:</b> Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.	<i>Feito</i>
	Feito	Renovação realizada.	0
	Configurar	Renovação.	1
<a href="#">51.28</a> <i>FBA A ver tabela par</i>		Mostra a revisão da tabela de parâmetro do arquivo de mapeamento do módulo adaptador de Fieldbus (armazenado na memória do inversor de frequência). Em formato axyz, em que ax = número de revisão principal; yz = número de revisão secundário. Este parâmetro é somente leitura.	-
		Revisão da tabela de parâmetros do módulo adaptador.	-
<a href="#">51.29</a> <i>FBA A cód tipo conv</i>		Mostra o código de tipo de inversor de frequência do arquivo de mapeamento do módulo adaptador de Fieldbus (armazenado na memória do inversor de frequência). Este parâmetro é somente leitura.	-
	0...65535	Código de tipo de inversor de frequência armazenado no arquivo de mapeamento.	1 = 1
<a href="#">51.30</a> <i>FBA A ver fich map</i>		Exibe a revisão do arquivo de mapeamento do módulo adaptador de Fieldbus armazenada na memória do inversor de frequência em formato decimal. Este parâmetro é somente leitura.	-
	0...65535	Revisão do arquivo de mapeamento.	1 = 1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
51.31	<i>D2FBA est comum</i>	Mostra o status da comunicação do módulo adaptador de fieldbus.	<i>Não configurado</i>
	Não configurado	O adaptador não está configurado.	0
	Inicializando	Adaptador inicializando.	1
	Temporização	Ocorreu um final de temporização na comunicação entre o adaptador e o inversor de frequência.	2
	Erro de configuração	Erro de configuração de adaptador: não foi possível localizar o arquivo de mapeamento no sistema de arquivos do inversor de frequência, ou o upload do arquivo de mapeamento falhou mais de três vezes.	3
	Off-line	A comunicação Fieldbus está off-line.	4
	On-line	A comunicação Fieldbus está on-line, ou o adaptador de Fieldbus foi configurado para não detectar uma interrupção de comunicação. Para mais informações, consulte a documentação do adaptador de Fieldbus.	5
	Reseta	O adaptador está executando um reset de hardware.	6
51.32	<i>FBA A ver comum SW</i>	Exibe a revisão de programa comum do módulo adaptador em formato axyz, em que a = número de revisão principal, xy = número de revisão secundário, z = letra de correção. Exemplo: 190A = revisão 1.90A.	
		Revisão de programa comum do módulo adaptador.	-
51.33	<i>FBA A ver aplic SW</i>	Exibe a revisão de programa de aplicação do módulo adaptador em formato axyz, em que a = número de revisão principal, xy = número de revisão secundário, z = letra de correção. Exemplo: 190A = revisão 1.90A.	
		Versão de programa de aplicação do módulo adaptador.	-

<b>52 FBA A entrada de dados</b>		Seleção dos dados a serem transferidos do inversor de frequência para o controlador Fieldbus através do adaptador de Fieldbus A. <b>Observação:</b> Para valores de 32 bits são necessários dois parâmetros consecutivos. Quando um valor de 32 bits é selecionado em um parâmetro de dados, o próximo parâmetro é reservado automaticamente.	
52.01	<i>FBA A dados in1</i>	Parâmetros 52.01...52.12 selecionam os dados a serem transferidos do inversor de frequência para o controlador Fieldbus através do adaptador de Fieldbus A.	<i>Nenhum</i>
	Nenhum	Nenhum.	0
	CW 16bit	Palavra de controle (16 bits)	1
	Ref1 16bit	Referência REF1 (16 bits)	2
	Ref2 16bit	Referência REF2 (16 bits)	3
	SW 16bit	Palavra de estado (16 bits)	4
	Act1 16bit	Valor atual ACT1 (16 bits)	5
	Act2 16bit	Valor atual ACT2 (16 bits)	6
	Reservado		7...10
	CW 32bit	Palavra de controle (32 bits)	11
	Ref1 32bit	Referência REF1 (32 bits)	12
	Ref2 32bit	Referência REF2 (32 bits)	13
	SW 32bit	Palavra de estado (32 bits)	14

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Act1 32bit	Valor atual ACT1 (32 bits)	15
	Act2 32bit	Valor atual ACT2 (32 bits)	16
	Reservado		17...23
	SW2 16bit	Palavra de estado 2 (16 bits)	24
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
...	...	...	...
<b>52.12</b>	<b>FBA A dados in12</b>	Consulte o parâmetro <b>52.01 FBA A dados in1</b> .	<b>Nenhum</b>



<b>53 FBA A saída de dados</b>		Seleção dos dados a serem transferidos do controlador Fieldbus para o inversor de frequência através do adaptador de Fieldbus A. <b>Observação:</b> Para valores de 32 bits são necessários dois parâmetros consecutivos. Quando um valor de 32 bits é selecionado em um parâmetro de dados, o próximo parâmetro é reservado automaticamente.	
<b>53.01</b>	<b>FBA A dados out1</b>	Parâmetros <b>53.01...53.12</b> selecionam os dados a serem transferidos do controlador Fieldbus para o inversor de frequência através do adaptador de Fieldbus A.	<b>Nenhum</b>
	Nenhum	Nenhum.	0
	CW 16bit	Palavra de controle (16 bits)	1
	Ref1 16bit	Referência REF1 (16 bits)	2
	Ref2 16bit	Referência REF2 (16 bits)	3
	Reservado		7...10
	CW 32bit	Palavra de controle (32 bits)	11
	Ref1 32bit	Referência REF1 (32 bits)	12
	Ref2 32bit	Referência REF2 (32 bits)	13
	Reservado		14...20
	CW2 16bit	Palavra de controle 2 (16 bits)	21
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
...	...	...	...
<b>53.12</b>	<b>FBA A dados out12</b>	Consulte o parâmetro <b>53.01 FBA A dados out1</b> .	<b>Nenhum</b>

<b>58 Fieldbus integrado</b>		Configuração da interface de Fieldbus integrado (EFB). Consulte também o capítulo <i>Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada (EFB)</i> (página 527).	
<b>58.01</b>	<b>Ativar protocolo</b>	Ativa/desativa a interface de Fieldbus integrado e seleciona o protocolo a usar.	<b>Nenhum</b>
	Nenhum	Nenhum (comunicação desativada).	0
	Modbus RTU	A interface de Fieldbus integrado está ativada e usa o protocolo de Modbus RTU.	1
<b>58.02</b>	<b>ID protocolo</b>	Exibe o ID de protocolo e a revisão. Os primeiros 4 bits especificam a ID do protocolo e os últimos 12 bits especificam a revisão. Este parâmetro é somente leitura.	-
		ID de protocolo e revisão.	1 = 1


406 *Parâmetros*

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
58.03	<i>Endereço nó</i>	Define o endereço de nó do inversor de frequência no link de Fieldbus. Os valores 1...247 são permitidos. Também chamado de ID da estação, Endereço MAC ou Endereço do dispositivo. Não são permitidos dois dispositivos on-line com o mesmo endereço. As alterações nesse parâmetro entrarão em vigor depois que a unidade de controle for reiniciada ou os novos ajustes validados pelo parâmetro <i>58.06 Controle comunic (Atualizar ajustes)</i> .	1
	0...255	Endereço de nó (valores 1...247 são permitidos).	1 = 1
58.04	<i>Taxa transmissão</i>	Seleciona a taxa de transferência do link de Fieldbus. Ao usar a seleção <i>Detectar automaticamente</i> , o ajuste de paridade do barramento deve ser conhecido e estar configurado no parâmetro <i>58.05 Paridade</i> . Quando o parâmetro <i>58.04 Taxa transmissão</i> está ajustado em <i>Detectar automaticamente</i> , é necessário atualizar os ajustes de EFB com o parâmetro <i>58.06</i> . O barramento é monitorado por um período de tempo e a taxa de transmissão detectada é ajustada como o valor desse parâmetro. As alterações nesse parâmetro entrarão em vigor depois que a unidade de controle for reiniciada ou os novos ajustes validados pelo parâmetro <i>58.06 Controle comunic (Atualizar ajustes)</i> .	Modbus: <i>19.2 kbps</i>
	Detectar automaticamente	Taxa de transmissão detectada automaticamente.	0
	4.8 kbps	4.8 kbit/s.	1
	9.6 kbps	9.6 kbit/s.	2
	19.2 kbps	19.2 kbit/s.	3
	38.4 kbps	38.4 kbit/s.	4
	57.6 kbps	57.6 kbit/s.	5
	76.8 kbps	76.8 kbit/s.	6
	115.2 kbps	115.2 kbit/s.	7
58.05	<i>Paridade</i>	Seleciona o tipo de bit de paridade e o número de bits de paragem. As alterações nesse parâmetro entrarão em vigor depois que a unidade de controle for reiniciada ou os novos ajustes validados pelo parâmetro <i>58.06 Controle comunic (Atualizar ajustes)</i> .	<i>8 PAR 1</i>
	8 NENHUM 1	Oito bits de dados, nenhum bit de paridade, um bit de paragem.	0
	8 NENHUM 2	Oito bits de dados, nenhum bit de paridade, dois bits de paragem.	1
	8 PAR 1	Oito bits de dados, bit de paridade par, um bit de paragem.	2
	8 ÍMPAR 1	Oito bits de dados, bit de paridade ímpar, um bit de paragem.	3
58.06	<i>Controle comunic</i>	Toma os ajustes de EFB alterados em uso, ou ativa modo de silêncio.	<i>Ativado</i>
	Ativado	Operação normal.	0
	Atualizar ajustes	Atualiza os ajustes (parâmetros <i>58.01...58.05, 58.14...58.17, 58.25, 58.28...58.34</i> ) e toma os ajustes de configuração de EFB alterados em uso. Reverte automaticamente para <i>Ativado</i> .	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																																			
	Modo silêncio	Ativa o modo de silêncio (nenhuma mensagem é transmitida). Para encerrar o modo de silêncio, ative a seleção <i>Atualizar ajustes</i> deste parâmetro.	2																																																			
58.07	<i>Diagnóstico de comunicação</i>	Exibe o estado da comunicação de EFB. Este parâmetro é somente leitura. Observe que o nome apenas é visível quando o erro está presente (o valor do bit é 1).	-																																																			
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Descrição</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Inic falha</td> <td>1 = Falha de inicialização de EFB</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Err ender config</td> <td>1 = Endereço de nó não permitido pelo protocolo</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Modo de silêncio</td> <td>1 = Inversor de frequência não autorizado a transmitir 0 = Inversor de frequência autorizado a transmitir</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Autobauding</td> <td>1 = A detecção automática da taxa de transmissão está em uso (consulte o parâmetro 58.04)</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Erro de cablagem</td> <td>1 = Erros detectados (fios A/B possivelmente trocados)</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Erro paridade</td> <td>1 = Erro detectado: verifique os parâmetros 58.04 e 58.05</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Erro taxa transmissão</td> <td>1 = Erro detectado: verifique os parâmetros 58.05 e 58.04</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Sem ativ barram</td> <td>1 = 0 byte recebido durante os últimos cinco segundos</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Sem pacotes</td> <td>1 = 0 pacote (endereçado a qualquer dispositivo) detectado durante os últimos cinco segundos</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Ruid ou erro end</td> <td>1 = Erros detectados (interferência, ou outro dispositivo com o mesmo endereço on-line)</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Perda comun</td> <td>1 = Nenhum pacote endereçado ao inversor de frequência recebido dentro do tempo (58.16)</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Perda CW/Ref</td> <td>1 = Nenhuma referência ou palavra de controle recebida dentro do tempo (58.16)</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Protocolo 1</td> <td>Reservado</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Protocolo 2</td> <td>Reservado</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Erro interno</td> <td>1 = Ocorreu um erro interno. Entre em contato com seu representante ABB local.</td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Descrição	0	Inic falha	1 = Falha de inicialização de EFB	1	Err ender config	1 = Endereço de nó não permitido pelo protocolo	2	Modo de silêncio	1 = Inversor de frequência não autorizado a transmitir 0 = Inversor de frequência autorizado a transmitir	3	Autobauding	1 = A detecção automática da taxa de transmissão está em uso (consulte o parâmetro 58.04)	4	Erro de cablagem	1 = Erros detectados (fios A/B possivelmente trocados)	5	Erro paridade	1 = Erro detectado: verifique os parâmetros 58.04 e 58.05	6	Erro taxa transmissão	1 = Erro detectado: verifique os parâmetros 58.05 e 58.04	7	Sem ativ barram	1 = 0 byte recebido durante os últimos cinco segundos	8	Sem pacotes	1 = 0 pacote (endereçado a qualquer dispositivo) detectado durante os últimos cinco segundos	9	Ruid ou erro end	1 = Erros detectados (interferência, ou outro dispositivo com o mesmo endereço on-line)	10	Perda comun	1 = Nenhum pacote endereçado ao inversor de frequência recebido dentro do tempo (58.16)	11	Perda CW/Ref	1 = Nenhuma referência ou palavra de controle recebida dentro do tempo (58.16)	12	Reservado		13	Protocolo 1	Reservado	14	Protocolo 2	Reservado	15	Erro interno	1 = Ocorreu um erro interno. Entre em contato com seu representante ABB local.	
Bit	Nome	Descrição																																																				
0	Inic falha	1 = Falha de inicialização de EFB																																																				
1	Err ender config	1 = Endereço de nó não permitido pelo protocolo																																																				
2	Modo de silêncio	1 = Inversor de frequência não autorizado a transmitir 0 = Inversor de frequência autorizado a transmitir																																																				
3	Autobauding	1 = A detecção automática da taxa de transmissão está em uso (consulte o parâmetro 58.04)																																																				
4	Erro de cablagem	1 = Erros detectados (fios A/B possivelmente trocados)																																																				
5	Erro paridade	1 = Erro detectado: verifique os parâmetros 58.04 e 58.05																																																				
6	Erro taxa transmissão	1 = Erro detectado: verifique os parâmetros 58.05 e 58.04																																																				
7	Sem ativ barram	1 = 0 byte recebido durante os últimos cinco segundos																																																				
8	Sem pacotes	1 = 0 pacote (endereçado a qualquer dispositivo) detectado durante os últimos cinco segundos																																																				
9	Ruid ou erro end	1 = Erros detectados (interferência, ou outro dispositivo com o mesmo endereço on-line)																																																				
10	Perda comun	1 = Nenhum pacote endereçado ao inversor de frequência recebido dentro do tempo (58.16)																																																				
11	Perda CW/Ref	1 = Nenhuma referência ou palavra de controle recebida dentro do tempo (58.16)																																																				
12	Reservado																																																					
13	Protocolo 1	Reservado																																																				
14	Protocolo 2	Reservado																																																				
15	Erro interno	1 = Ocorreu um erro interno. Entre em contato com seu representante ABB local.																																																				
	0000h...FFFFh	Estado de comunicação de EFB.	1 = 1																																																			
58.08	<i>Pac recebidos</i>	Exibe uma contagem de pacotes válidos endereçados ao inversor de frequência. Durante a operação normal, este número aumenta constantemente. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos.	-																																																			
	0...4294967295	Número de pacotes recebidos endereçados ao inversor de frequência.	1 = 1																																																			
58.09	<i>Pac transmitidos</i>	Exibe uma contagem de pacotes válidos transmitidos pelo inversor de frequência. Durante a operação normal, este número aumenta constantemente. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos.	-																																																			
	0...4294967295	Número de pacotes transmitidos.	1 = 1																																																			

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
58.10	<i>Todos pac</i>	Exibe uma contagem de pacotes válidos endereçados a qualquer dispositivo no barramento. Durante a operação normal, esse número aumenta constantemente. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos.	-
	0...4294967295	Número de todos os pacotes recebidos.	1 = 1
58.11	<i>Erros UART</i>	Exibe uma contagem de erros de caracteres recebidos pelo inversor de frequência. Um aumento na contagem indica um problema de configuração no barramento. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos.	-
	0...4294967295	Número de erros UART.	1 = 1
58.12	<i>Erros CRC</i>	Exibe uma contagem de pacotes com um erro CRC recebidos pelo inversor de frequência. Um aumento na contagem indica interferência no barramento. Para resetar no painel de controle, mantenha Reseta pressionado por 3 segundos.	-
	0...4294967295	Número de erros CRC.	1 = 1
58.14	<i>Ação perda comun</i>	Seleciona como o inversor de frequência reage no caso de uma interrupção da comunicação de EFB. As alterações nesse parâmetro entrarão em vigor depois que a unidade de controle for reiniciada ou os novos ajustes validados pelo parâmetro <i>58.06 Controle comunic (Atualizar ajustes)</i> . Consulte também os parâmetros <i>58.15 Modo perda comun</i> e <i>58.16 Tempo perda comun</i> .	<i>Nenhuma ação</i>
	Nenhuma ação	Nenhuma ação realizada (monitoramento desativado).	0
	Falha	O inversor de frequência monitora a perda de comunicação quando espera-se partida/parada do EFB no local de controle ativo atualmente. O inversor de frequência desarma em <i>6681 Perda comun EFB</i> se o local de controle ativo atualmente é esperado do EFB ou se vem referência do EFB e a comunicação é perdida.	1
	Última veloc	O inversor de frequência gera o aviso <i>A7CE Perda comun EFB</i> e congela a velocidade no nível em que o inversor de frequência estava operando. A velocidade é determinada com base na velocidade atual usando filtragem passa baixa de 850 ms. Isso ocorre quando se espera controle ou referência do EFB.  <b>AVISO!</b> Certifique-se de que seja seguro continuar a operação no caso de uma interrupção de comunicação.	2
	Ref veloc seg	O inversor de frequência gera um aviso <i>A7CE Perda comun EFB</i> e define a velocidade como sendo a velocidade definida pelo parâmetro <i>22.41 Ref veloc seg</i> (ou <i>28.41 Ref freq segura</i> quando a referência de frequência é usada). Isso ocorre quando se espera controle ou referência de EFB.  <b>AVISO!</b> Certifique-se de que seja seguro continuar a operação no caso de uma interrupção de comunicação.	3
	Sempre falha	O inversor de frequência verifica continuamente se há perda de comunicação. O inversor de frequência desarma em <i>6681 Perda comun EFB</i> . Isso acontece mesmo que o inversor de frequência esteja em um local de controle em que partida/parada ou referência de EFB não sejam usados.	4



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Aviso	O inversor de frequência gera um aviso <a href="#">A7CE Perda comun EFB</a> . Isso ocorre mesmo que não se espere controle do EFB.  <b>AVISO!</b> Certifique-se de que seja seguro continuar a operação no caso de uma interrupção de comunicação.	5
<a href="#">58.15</a>	<a href="#">Modo perda comun</a>	Define quais tipos de mensagem resetam o contador de temporização para detectar a perda de comunicação de EFB. As alterações nesse parâmetro entrarão em vigor depois que a unidade de controle for reiniciada ou os novos ajustes validados pelo parâmetro <a href="#">58.06 Controle comunic (Atualizar ajustes)</a> . Consulte também os parâmetros <a href="#">58.14 Ação perda comun</a> e <a href="#">58.16 Tempo perda comun</a> .	<a href="#">Cw / Ref1 / Ref2</a>
	Qualquer msg	Qualquer mensagem endereçada ao inversor de frequência reseta a temporização.	1
	Cw / Ref1 / Ref2	Uma gravação da palavra de controle ou de uma referência reseta a temporização.	2
<a href="#">58.16</a>	<a href="#">Tempo perda comun</a>	Define uma temporização para a comunicação de EFB. Se a interrupção de comunicação durar mais que a temporização, a ação especificada pelo parâmetro <a href="#">58.14 Ação perda comun</a> será realizada. As alterações nesse parâmetro entrarão em vigor depois que a unidade de controle for reiniciada ou os novos ajustes validados pelo parâmetro <a href="#">58.06 Controle comunic (Atualizar ajustes)</a> . Consulte também o parâmetro <a href="#">58.15 Modo perda comun</a> . <b>Observação:</b> Há um atraso na inicialização de 30 segundos imediatamente após ligar.	30.0 s
	0.0...6.000.0 s	Temporização de comunicação de EFB.	1 = 1
<a href="#">58.17</a>	<a href="#">Atraso transm</a>	Define um atraso de resposta mínimo além de qualquer atraso fixo imposto pelo protocolo. As alterações nesse parâmetro entrarão em vigor depois que a unidade de controle for reiniciada ou os novos ajustes validados pelo parâmetro <a href="#">58.06 Controle comunic (Atualizar ajustes)</a> .	0 ms
	0...65.535 ms	Atraso de resposta mínimo.	1 = 1
<a href="#">58.18</a>	<a href="#">Palavra controle EFB</a>	Exibe a palavra de controle bruta (não modificada) enviada pelo controlador Modbus ao inversor de frequência. Para fins de depuração. Este parâmetro é somente leitura.	-
	0000000h... FFFFFFFFh	Palavra de controle enviada pelo controlador Modbus para o inversor de frequência.	1 = 1
<a href="#">58.19</a>	<a href="#">Palavra estado EFB</a>	Exibe a palavra de estado bruta (não modificada) para fins de depuração. Este parâmetro é somente leitura.	-
	0000000h... FFFFFFFFh	Palavra de estado enviada pelo inversor de frequência ao controlador Modbus.	1 = 1
<a href="#">58.25</a>	<a href="#">Perfil controle</a>	Define o perfil de comunicação usado pelo protocolo Modbus. As alterações nesse parâmetro entrarão em vigor depois que a unidade de controle for reiniciada ou os novos ajustes validados pelo parâmetro <a href="#">58.06 Controle comunic (Atualizar ajustes)</a> . Consulte a seção <a href="#">Sobre os perfis de controle</a> na página <a href="#">536</a> .	<a href="#">ABB Drives</a>
	ABB Drives	Perfil de controle ABB Drives (com uma palavra de controle de 16 bits).	0
	Perfil DCU	Perfil de controle DCU (com uma palavra de controle de 16 ou 32 bits)	5

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16								
58.26	<i>EFB ref1 tipo</i>	Seleciona o tipo e a escala da referência 1 recebida através da interface de Fieldbus integrado. A referência escalada é exibida por <a href="#">03.09 EFB referência 1</a> .	<i>Velocidade ou frequência</i>								
	Velocidade ou frequência	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a>)</th> <th>Tipo de referência 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Controle de velocidade</td> <td><i>Velocidade</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de torque</td> <td><i>Velocidade</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de frequência</td> <td><i>Frequência</i></td> </tr> </tbody> </table>	Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a> )	Tipo de referência 1	Controle de velocidade	<i>Velocidade</i>	Controle de torque	<i>Velocidade</i>	Controle de frequência	<i>Frequência</i>	0
Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a> )	Tipo de referência 1										
Controle de velocidade	<i>Velocidade</i>										
Controle de torque	<i>Velocidade</i>										
Controle de frequência	<i>Frequência</i>										
	Transparente	Não é aplicada escala.	1								
	Geral	Referência genérica sem uma unidade específica. Escala: 1 = 100.	2								
	Torque	Referência de torque. A escala é definida pelo parâmetro <a href="#">46.03 Escala torque</a> .	3								
	Velocidade	Referência de velocidade. A escala é definida pelo parâmetro <a href="#">46.01 Escala velocidade</a> .	4								
	Frequência	Referência de frequência. A escala é definida pelo parâmetro <a href="#">46.02 Escala frequência</a> .	5								
58.27	<i>EFB ref2 tipo</i>	Seleciona o tipo e a escala da referência 2 recebida através da interface de Fieldbus integrado. A referência escalada é exibida por <a href="#">03.10 EFB referência 2</a> .	<i>Torque</i>								
58.28	<i>EFB act1 tipo</i>	Seleciona o tipo do valor atual 1.	<i>Velocidade ou frequência</i>								
	Velocidade ou frequência	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a>)</th> <th>Tipo atual 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Controle de velocidade</td> <td><i>Velocidade</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de torque</td> <td><i>Velocidade</i></td> </tr> <tr> <td>Controle de frequência</td> <td><i>Frequência</i></td> </tr> </tbody> </table>	Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a> )	Tipo atual 1	Controle de velocidade	<i>Velocidade</i>	Controle de torque	<i>Velocidade</i>	Controle de frequência	<i>Frequência</i>	0
Modo de operação (consulte o parâm. <a href="#">19.01</a> )	Tipo atual 1										
Controle de velocidade	<i>Velocidade</i>										
Controle de torque	<i>Velocidade</i>										
Controle de frequência	<i>Frequência</i>										
	Transparente	Não é aplicada escala.	1								
	Geral	Referência genérica sem uma unidade específica. Escala: 1 = 100.	2								
	Torque	A escala é definida pelo parâmetro <a href="#">46.03 Escala torque</a> .	3								
	Velocidade	A escala é definida pelo parâmetro <a href="#">46.01 Escala velocidade</a> .	4								
	Frequência	A escala é definida pelo parâmetro <a href="#">46.02 Escala frequência</a> .	5								
58.29	<i>EFB act2 tipo</i>	Seleciona o tipo do valor atual 2. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">58.28 EFB act1 tipo</a> .	<i>Transparente</i>								
58.31	<i>EFB act1 fonte transp</i>	Seleciona a fonte do valor real 1 quando o parâmetro <a href="#">58.28 EFB act1 tipo</a> é ajustado para <i>Transparente</i> .	<i>Não selecionado</i>								
	Não selecionado	Nenhum.	0								
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página <a href="#">200</a> ).	-								

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
58.32	<i>EFB act2 fonte transp</i>	Seleciona a fonte do valor real 2 quando o parâmetro <i>58.29 EFB act2 tipo</i> é ajustado para <i>Transparente</i> .	<i>Não selecionado</i>
	Não selecionado	Nenhum.	0
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
58.33	<i>Modo endereço</i>	Define o mapeamento entre os parâmetros e os registros de contenção na gama de registros Modbus 400101...465535. As alterações nesse parâmetro entrarão em vigor depois que a unidade de controle for reiniciada ou os novos ajustes validados pelo parâmetro <i>58.06 Controle comunic (Atualizar ajustes)</i> .	<i>Modo 0</i>
	Modo 0	<u>Valores de 16 bits (grupos 1...99, índices 1...99):</u> Endereço de registro = 400000 + 100 × grupo de parâmetros + índice de parâmetro. Por exemplo, o parâmetro 22.80 seria mapeado ao registro 400000 + 2200 + 80 = 402280. <u>Valores de 32 bits (grupos 1...99, índices 1...99):</u> Endereço de registro = 420000 + 200 × grupo de parâmetros + 2 × índice de parâmetro. Por exemplo, o parâmetro 22.80 seria mapeado ao registro 420000 + 4400 + 160 = 424560.	0
	Modo 1	<u>Valores de 16 bits (grupos 1...255, índices 1...255):</u> Endereço de registro = 400000 + 256 × grupo de parâmetros + índice de parâmetro. Por exemplo, o parâmetro 22.80 seria mapeado ao registro 400000 + 5632 + 80 = 405712.	1
	Modo 2	<u>Valores de 32 bits (grupos 1...127, índices 1...255):</u> Endereço de registro = 400000 + 512 × grupo de parâmetros + 2 × índice de parâmetro. Por exemplo, o parâmetro 22.80 seria mapeado ao registro 400000 + 11264 + 160 = 411424.	2
58.34	<i>Ordem palav</i>	Seleciona a ordem em que registros de 16 bits de parâmetros de 32 bits são transferidos. Para cada registro, o primeiro byte contém o byte de ordem alta e o segundo, o byte de ordem baixa. As alterações nesse parâmetro entrarão em vigor depois que a unidade de controle for reiniciada ou os novos ajustes validados pelo parâmetro <i>58.06 Controle comunic (Atualizar ajustes)</i> .	<i>BX-AL</i>
	AL-BX	O primeiro registro contém a palavra de ordem alta e o segundo, a palavra de ordem baixa.	0
	BX-AL	O primeiro registro contém a palavra de ordem baixa e o segundo, a palavra de ordem alta.	1
58.101	<i>Dados I/O 1</i>	Define o endereço no inversor de frequência que o mestre de Modbus acessa quando lê ou grava no endereço de registro correspondendo ao registro 1 de Modbus (400001). O mestre define o tipo dos dados (entrada ou saída). O valor é transmitido em um quadro Modbus que consiste em duas palavras de 16 bits. Se o valor é de 16 bits, é transmitido na LSW (palavra menos significativa). Se o valor é de 32 bits, o parâmetro subsequente também é reservado para ele, devendo ser ajustado em <i>Nenhum</i> .	<i>CW 16bit</i>
	Nenhum	Sem mapeamento, o registro é sempre zero.	0
	CW 16bit	<i>Perfil ABB Drives</i> : Palavra de controle ABB drives de 16 bits; <i>Perfil DCU</i> : 16 bits inferiores da palavra de controle de DCU	1
	Ref1 16bit	Referência REF1 (16 bits)	2
	Ref2 16bit	Referência REF2 (16 bits)	3

412 *Parâmetros*

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	SW 16bit	Perfil <i>ABB Drives</i> : Palavra de estado ABB drives de 16 bits; <i>Perfil DCU</i> : 16 bits inferiores da palavra de estado de DCU	4
	Act1 16bit	Valor atual ACT1 (16 bits)	5
	Act2 16bit	Valor atual ACT2 (16 bits)	6
	Reservado		7...10
	CW 32bit	Palavra de controle (32 bits)	11
	Ref1 32bit	Referência REF1 (32 bits)	12
	Ref2 32bit	Referência REF2 (32 bits)	13
	SW 32bit	Palavra de estado (32 bits)	14
	Act1 32bit	Valor atual ACT1 (32 bits)	15
	Act2 32bit	Valor atual ACT2 (32 bits)	16
	Reservado		17...20
	CW2 16bit	Perfil <i>ABB Drives</i> : não usado; <i>Perfil DCU</i> : 16 bits superiores da palavra de controle de DCU	21
	SW2 16bit	Perfil <i>ABB Drives</i> : não usado / sempre zero; <i>Perfil DCU</i> : 16 bits superiores da palavra de estado de DCU	24
	Reservado		25...30
	RO/DIO palav controle	Parâmetro <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> .	31
	AO1 amaz dados	Parâmetro <i>13.91 AO1 amaz dados</i> .	32
	AO2 amaz dados	Parâmetro <i>13.92 AO2 amaz dados</i> .	33
	Reservado		34...39
	Feedback amaz dados	Parâmetro <i>40.91 Feedback amaz dados</i> .	40
	Setpoint amaz dados	Parâmetro <i>40.92 Setpoint amaz dados</i> .	41
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
<i>58.102</i>	<i>Dados I/O 2</i>	Define o endereço no inversor de frequência que o mestre de Modbus acessa quando lê ou grava no endereço de registro 400002. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <i>58.101 Dados I/O 1</i> .	<i>Ref1 16bit</i>
<i>58.103</i>	<i>Dados I/O 3</i>	Define o endereço no inversor de frequência que o mestre de Modbus acessa quando lê ou grava no endereço de registro 400003. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <i>58.101 Dados I/O 1</i> .	<i>Ref2 16bit</i>
<i>58.104</i>	<i>Dados I/O 4</i>	Define o endereço no inversor de frequência que o mestre de Modbus acessa quando lê ou grava no endereço de registro 400004. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <i>58.101 Dados I/O 1</i> .	<i>SW 16bit</i>
<i>58.105</i>	<i>Dados I/O 5</i>	Define o endereço no inversor de frequência que o mestre de Modbus acessa quando lê ou grava no endereço de registro 400005. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <i>58.101 Dados I/O 1</i> .	<i>Act1 16bit</i>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
58.106	Dados I/O 6	Define o endereço no inversor de frequência que o mestre de Modbus acessa quando lê ou grava no endereço de registro 400006. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">58.101 Dados I/O 1</a> .	Act2 16bit
58.107	Dados I/O 7	Seletor de parâmetro para endereço de registro Modbus 400007. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">58.101 Dados I/O 1</a> .	Nenhum
...	...	...	...
58.114	Dados I/O 14	Seletor de parâmetro para endereço de registro Modbus 400014. Para saber quais seleções estão disponíveis, consulte o parâmetro <a href="#">58.101 Dados I/O 1</a> .	Nenhum

71 PID1 Externo		Configuração do PID externo. Consulte os diagramas da cadeia de controle nas páginas <a href="#">587</a> e <a href="#">588</a> .	
71.01	Valor atual PID ext	Consulte o parâmetro <a href="#">40.01 Valor atual proc PID</a> .	-
71.02	Valor atual feedback	Consulte o parâmetro <a href="#">40.02 Feedback valor atual</a> .	-
71.03	Valor atual setpoint	Consulte o parâmetro <a href="#">40.03 Setpoint valor atual</a> .	-
71.04	Valor atual desvio	Consulte o parâmetro <a href="#">40.04 Desvio valor atual</a> .	-
71.06	Palavra estado PID	Exibe informações sobre o estado no controle PID externo. Este parâmetro é somente leitura.	-

Bit	Nome	Valor
0	PID ativo	1 = Controle PID de processo ativo.
1	Reservado	
2	Saída imóvel	1 = Saída do controlador PID de processo imóvel. Bit será ajustado se o parâmetro <a href="#">71.38 Ativar cong saída</a> for TRUE ou se a função de banda morta estiver ativa (bit 9 está ajustado).
3...6	Reservado	
7	Lim saída superior	1 = A saída de PID está sendo limitada pelo parâmetro <a href="#">71.37</a>
8	Lim saída inferior	1 = A saída de PID está sendo limitada pelo parâmetro <a href="#">71.36</a>
9	Zona morta ativa	1 = A zona morta está ativa (consulte o parâmetro <a href="#">71.39</a> )
10...11	Reservado	
12	Ativo setpoint interno	1 = Ponto de ajuste interno ativo (consulte o parâmetro <a href="#">71.16...71.23</a> )
13...15	Reservado	

0000h...FFFFh	Palavra de estado de controle PID de processo.	1 = 1
71.07	Modo operação PID	Consulte o parâmetro <a href="#">40.07 Modo oper proc PID</a> . Desligado
71.08	Fonte feedback 1	Consulte o parâmetro <a href="#">40.08 Conj 1 fte feedback 1</a> . A12 porcentagem
71.11	Tpo filtro feedback	Consulte o parâmetro <a href="#">40.11 Conj 1 temp filt fdbk</a> . 0,000 s

## 414 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
71.14	<i>Escala setpoint</i>	Define, junto com o parâmetro <a href="#">71.15 Escala saída</a> , um fator de escala geral para a cadeia de controle de PID externo. A escala pode ser utilizada quando, por exemplo, o ponto de ajuste do processo é inserido em Hz e a saída do controlador PID é usada como um valor de rpm no controle de velocidade. Nesse caso, este parâmetro pode ser ajustado em 50 e o parâmetro <a href="#">71.15</a> , na velocidade nominal do motor a 50 Hz. Em efeito, a saída do controlador PID [ <a href="#">71.15</a> ] quando o desvio (ponto de ajuste - feedback) = [ <a href="#">71.14</a> ] e [ <a href="#">71.32</a> ] = 1. <b>Observação:</b> A escala é baseada na razão entre <a href="#">71.14</a> e <a href="#">71.15</a> . Por exemplo, os valores 50 e 1.500 produzem a mesma escala que 1 e 3.	1500.00
	-200000.00... 200.000.00	Base do ponto de ajuste de processo.	1 = 1
71.15	<i>Escala saída</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">71.14 Escala setpoint</a> .	1500.00
	-200000.00... 200.000.00	Base da saída do controlador PID de processo.	1 = 1
71.16	<i>Fonte setpoint 1</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.16 Conj 1 fte setpoint 1</a> .	<i>A/2 percentagem</i>
71.19	<i>Setpoint interno sel1</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.19 Cj 1 sel1 setpoint int</a> .	<i>Não selecionado</i>
71.20	<i>Setpoint interno sel2</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.20 Cj 1 sel2 setpoint int</a> .	<i>Não selecionado</i>
71.21	<i>Setpoint interno 1</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.21 Conj 1 setpoint int 1</a> .	0.00 unidades de cliente PID
71.22	<i>Setpoint interno 2</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.22 Conj 1 setpoint int 2</a> .	0.00 unidades de cliente PID
71.23	<i>Setpoint interno 3</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.23 Conj 1 setpoint int 3</a> .	0.00 unidades de cliente PID
71.26	<i>Setpoint min</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.26 Conj 1 setpoint min</a> .	0.00 unidades de cliente PID
71.27	<i>Setpoint max</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.27 Conj 1 setpoint max</a> .	200000.00 unidades de cliente PID
71.31	<i>Inversão desvio</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.31 Conj 1 desv invers</a> .	<i>Não invertido (Ref - Fbk)</i>
71.32	<i>Ganho</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.32 Conj 1 ganho</a> .	1.00
71.33	<i>Tempo integração</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.33 Conj 1 tempo integ</a> .	60.0 s
71.34	<i>Tempo derivação</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.34 Conj 1 tempo deriv</a> .	0.000 s
71.35	<i>Tempo filtro derivac</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.35 Conj 1 deriv tempo filt</a> .	0.0 s
71.36	<i>Saída min</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.36 Conj 1 saída min</a> .	-200000.00...
71.37	<i>Saída max</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.37 Conj 1 saída max</a> .	200000.00
71.38	<i>Ativar cong saída</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">40.38 Cj 1 imob saída ativa</a> .	<i>Não selecionado</i>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
71.39	<i>Gama zona morta</i>	O programa de controle compara o valor absoluto do parâmetro <i>71.04 Valor atual desvio</i> à gama de zona morta definida por este parâmetro. Se o valor absoluto está dentro da gama de zona morta no período de tempo definido pelo parâmetro <i>71.40 Atraso zona morta</i> , o modo de zona morta de PID é ativado e <i>71.06 Palavra estado PID</i> bit 9 <i>Zona morta ativa</i> é ativado. Em seguida, a saída de PID é congelada e <i>71.06 Palavra estado PID</i> bit 2 <i>Saída imóvel</i> é ajustado. Se o valor absoluto é igual ou maior que a gama de zona morta, o modo de zona morta de PID é desativado.	0.0
	0.0...200000.0 unidades de cliente PID	Gama	1 = 1 unidade de cliente PID
71.40	<i>Atraso zona morta</i>	Define o atraso de zona morta para a função de zona morta. Consulte o parâmetro <i>71.39 Gama zona morta</i> .	0.0 s
	0.0...3.600.0 s	Atraso	1 = 1 s
71.58	<i>Aumentar prevenção</i>	Consulte o parâmetro <i>40.58 Conj 1 prev aumento</i> .	<i>Não</i>
	Não	Prevenção de aumento não utilizada.	0
	Limitando	O termo de integração de PID não aumenta se o valor máximo da saída de PID for alcançado. Este parâmetro é válido para o conjunto de PID 1.	1
	Lim. mín. de PID ext	A duração de integração de PID de processo não aumenta quando a saída do PID externo atinge seu limite mínimo. Nesta configuração, o PID externo é usado como fonte do PID de processo.	2
	Lim. máx. de PID ext	A duração de integração de PID de processo não aumenta quando a saída do PID externo atingir seu limite máximo. Nesta configuração, o PID externo é usado como fonte do PID de processo.	3
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
71.59	<i>Diminuir prevenção</i>	Consulte o parâmetro <i>40.59 Conj 1 prev dimin</i> .	<i>Não</i>
	Não	Prevenção de diminuição não utilizada.	0
	Limitando	A duração de integração de PID não diminui se o valor máximo da saída de PID é alcançado. Este parâmetro é válido para o ajuste de PID 1.	1
	Lim. mín. de PID ext	A duração de integração de PID de processo não diminui quando a saída do PID externo atinge seu limite mínimo. Nesta configuração, o PID externo é usado como fonte do PID de processo.	2
	Lim. máx. de PID ext	A duração de integração de PID de processo não diminui quando a saída do PID externo atinge seu limite máximo. Nesta configuração, o PID externo é usado como fonte do PID de processo.	3
	<i>Outro</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
71.62	<i>Setpoint interno atual</i>	Consulte o parâmetro <i>40.62 Pto aj PID inter atual</i> .	-
71.79	<i>Unidades de PID externo</i>	Unidade usada no PID externo.	%
		Para seleções, consulte o parâmetro <i>40.79 Unidades do conjunto 1</i> .	

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																								
<b>76 Configuração PFC</b>																											
76.01	<i>Estado PFC</i>	Exibe o estado funcionamento/parado de motores PFC. PFC1, PFC2, PFC3, PFC4, PFC5 e PFC6 sempre correspondem ao 1º...6º motor do sistema PFC. Se PFC auxiliar de <a href="#">76.74 Comutação automática auxiliar PFC</a> estiver ajustado em <i>Apenas motores aux</i> , PFC1 representará o motor conectado ao inversor de frequência e PFC2, o primeiro motor auxiliar (o 2º motor do sistema). Se <a href="#">76.74</a> estiver ajustado em <i>Todos os motores</i> , PFC1 será o primeiro motor e PFC2, o segundo. O inversor de frequência pode ser conectado a qualquer um desses motores, dependendo do recurso de comutação automática.	-																								
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>PFC 1 em operação</td> <td>0 = Parar, 1 = Iniciar</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>PFC 2 em operação</td> <td>0 = Parar, 1 = Iniciar</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>PFC 3 em operação</td> <td>0 = Parar, 1 = Iniciar</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>PFC 4 em operação</td> <td>0 = Parar, 1 = Iniciar</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>PFC 5 em operação</td> <td>0 = Parar, 1 = Iniciar</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>PFC 6 em operação</td> <td>0 = Parar, 1 = Iniciar</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Valor	0	PFC 1 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar	1	PFC 2 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar	2	PFC 3 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar	3	PFC 4 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar	4	PFC 5 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar	5	PFC 6 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar	6...15	Reservado	
Bit	Nome	Valor																									
0	PFC 1 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar																									
1	PFC 2 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar																									
2	PFC 3 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar																									
3	PFC 4 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar																									
4	PFC 5 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar																									
5	PFC 6 em operação	0 = Parar, 1 = Iniciar																									
6...15	Reservado																										
	0000h...FFFFh	Estado das saídas de relé de PFC.	1 = 1																								
76.02	<i>Estado sistema PFC</i>	Exibe o estado do sistema de PFC em formato de texto. Apresenta uma visão geral do sistema de PFC, por exemplo, se o parâmetro for adicionado à Vista inicial no painel de controle.	<i>PFC desativado</i>																								
	PFC desativado	PFC (controle de bomba e ventoinha) está desativado.	0																								
	PFC habilitado (não iniciado)	PFC foi ativado, mas não iniciado.	1																								
	SPFC ativo	SPFC (controle de bomba e ventilador suave) foi ativado, mas não iniciado.	2																								
	Em operação com VSD	O inversor de frequência está controlando um motor de bomba/ventilador, nenhum motor auxiliar está em uso.	100																								
	Operando com VSD + 1 Aux	Um motor auxiliar foi colocado em uso.	101																								
	Operando com VSD + 2 Aux	Dois motores auxiliares foram colocados em uso.	102																								
	Operando com VSD + 3 Aux	Três motores auxiliares foram colocados em uso.	103																								
	Operando com VSD + 4 Aux	Quatro motores auxiliares foram colocados em uso.	104																								
	Operando com VSD + 5 Aux	Cinco motores auxiliares foram colocados em uso.	105																								
	Iniciando Aux1	Motor auxiliar 1 está sendo iniciado.	200																								
	Iniciando Aux2	Motor auxiliar 2 está sendo iniciado.	201																								
	Iniciando Aux3	Motor auxiliar 3 está sendo iniciado.	202																								
	Iniciando Aux4	Motor auxiliar 4 está sendo iniciado.	203																								




Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																											
	Iniciando Aux5	Motor auxiliar 5 está sendo iniciado.	204																											
	Parando Aux1	Motor auxiliar 1 está sendo parado.	300																											
	Parando Aux2	Motor auxiliar 2 está sendo parado.	301																											
	Parando Aux3	Motor auxiliar 3 está sendo parado.	302																											
	Parando Aux4	Motor auxiliar 4 está sendo parado.	303																											
	Parando Aux5	Motor auxiliar 5 está sendo parado.	304																											
	Autochange ativo	A comutação automática, ou seja, a rotação automática da ordem de partida, está ativa.	400																											
	Sem motores aux disponíveis para partir	Não há motores auxiliares disponíveis para a partida, por exemplo, todos já estão em operação ou um motor não está disponível devido à manutenção.	500																											
	Bypass regulador ativo	As bombas direto na linha são iniciadas e paradas automaticamente.	600																											
	Hibernação do PID	A hibernação do PID está em uso, sendo possível parar a bomba durante baixa demanda.	800																											
	Aprimoramento da hibernação do PID	A hibernação do PID com período de hibernação estendido está em uso, sendo possível parar a bomba durante baixa demanda.	801																											
	Configuração inválida	A configuração PFC é inválida.	4																											
	PFC inativo (controle local)	PFC está inativo porque o inversor de frequência está em controle local.	5																											
	PFC inativo (modo de operação inválido)	PFC está inativo devido a um modo de operação inválido.	6																											
	Motor da transmissão intertravado	O motor conectado ao inversor de frequência está intertravado (não disponível). O aviso <i>D503 Motor do PFC controlado por VSD intertravado</i> (página 510) é gerado.	7																											
	Todos os motores intertravados	Todos os motores estão intertravados (não disponíveis). O aviso <i>D502 Todos os motores intertravados</i> (página 510) é gerado.	8																											
	PFC inativo (ext1 ativo)	PFC está inativo porque o local de controle externo EXT1 está em uso. PFC é compatível apenas com EXT2.	9																											
76.11	<i>Estado bomba/vent 1</i>	Mostra o estado da bomba ou da ventoinha 1.	-																											
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Valor</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Pronto</td> <td>0 = FALSE, 1 = TRUE</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Em operação</td> <td>0 = FALSE, 1 = TRUE</td> </tr> <tr> <td>3...4</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Em controle PFC</td> <td>0 = FALSE, 1 = TRUE</td> </tr> <tr> <td>6...10</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Interbloqueado</td> <td>0 = FALSE, 1 = TRUE</td> </tr> <tr> <td>12...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Valor	0	Pronto	0 = FALSE, 1 = TRUE	1	Reservado		2	Em operação	0 = FALSE, 1 = TRUE	3...4	Reservado		5	Em controle PFC	0 = FALSE, 1 = TRUE	6...10	Reservado		11	Interbloqueado	0 = FALSE, 1 = TRUE	12...15	Reservado		
Bit	Nome	Valor																												
0	Pronto	0 = FALSE, 1 = TRUE																												
1	Reservado																													
2	Em operação	0 = FALSE, 1 = TRUE																												
3...4	Reservado																													
5	Em controle PFC	0 = FALSE, 1 = TRUE																												
6...10	Reservado																													
11	Interbloqueado	0 = FALSE, 1 = TRUE																												
12...15	Reservado																													
	0000h...FFFFh	Estado da bomba ou ventilador 1.	1 = 1																											
76.12	<i>Estado bomba/vent 2</i>	Consulte o parâmetro 76.11 <i>Estado bomba/vent 1</i> .	-																											

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
76.13	<i>Estado bomba/vent 3</i>	Consulte o parâmetro <i>76.11 Estado bomba/vent 1.</i>	-
76.14	<i>Estado bomba/vent 4</i>	Consulte o parâmetro <i>76.11 Estado bomba/vent 1.</i>	-
76.15	<i>Estado bomba/vent 5</i>	Consulte o parâmetro <i>76.11 Estado bomba/vent 1.</i>	-
76.16	<i>Estado bomba/vent 6</i>	Consulte o parâmetro <i>76.11 Estado bomba/vent 1.</i>	-
76.21	<i>Configuração PFC</i>	Seleciona o modo de controle de várias bombas/ventiladores (PFC).	<i>Desligado</i>
	Desligado	PFC desativado.	0
	Reservado		1
	PFC	PFC ativado. Uma bomba por vez é controlada pelo inversor de frequência. As bombas remanescentes são bombas direto na linha, que são iniciadas e paradas pela lógica do inversor de frequência. A referência de frequência (grupo <i>28 Controle referência de freq</i> ) / velocidade (grupo <i>22 Seleção ref velocidade</i> ) deve ser definida como PID para que a funcionalidade PFC funcione corretamente.	2
	SPFC	SPFC habilitado. Consulte a seção <i>Controle de ventilador e bomba suave (SPFC)</i> na página <i>145.</i>	3
76.25	<i>Número de motores</i>	Número total de motores usados na aplicação, incluindo o motor conectado diretamente ao inversor de frequência.	1
	1...6	Número de motores.	1 = 1
76.26	<i>Número min de motores permitidos</i>	Número mínimo de motores em funcionamento simultaneamente.	1
	0...6	Número mínimo de motores.	1 = 1
76.27	<i>Número máx de motores permitidos</i>	Número máximo de motores em funcionamento simultaneamente.	1
	1...6	Número máximo de motores.	1 = 1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
76.30	<i>Iniciar veloc. 1</i>	<p>Define o ponto de partida para o primeiro motor auxiliar. Conforme a velocidade ou a frequência do motor (definida pelo valor de saída PID) excede o limite definido por esse parâmetro, um novo motor auxiliar é iniciado.</p> <p>Para evitar partidas indesejadas do motor auxiliar secundário, a velocidade do motor de velocidade variável deve ser maior que a velocidade de partida pela duração definida no parâmetro <a href="#">76.55 Atraso partida</a>. Se a velocidade diminuir abaixo da velocidade de partida, não será dada partida no motor auxiliar.</p> <p>Para manter as condições de processo durante a partida do motor auxiliar secundário, é possível definir um tempo de velocidade em espera com o parâmetro <a href="#">76.57 Veloc em espera</a>. Alguns tipos de bomba não produzem fluxo significativo com frequências baixas. O tempo de velocidade em espera pode ser usado para compensar o tempo necessário para acelerar o segundo motor auxiliar para uma velocidade em que produza fluxo. A partida do segundo motor auxiliar não será cancelada se a velocidade do primeiro motor auxiliar diminuir.</p>	<p>Vetor: 1.300 rpm; Escalar 48 Hz; 58 Hz <a href="#">(95.20 b0)</a></p>
0...32.767 rpm/Hz	Velocidade/frequência.	1 = 1 unidade	
76.31	<i>Iniciar veloc. 2</i>	Define a velocidade de partida (Hz/rpm) do segundo motor auxiliar. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Iniciar veloc. 1</a> .	<p>Vetor: 1.300 rpm; Escalar 48 Hz; 58 Hz <a href="#">(95.20 b0)</a></p>
76.32	<i>Iniciar veloc. 3</i>	Define a velocidade de partida (Hz/rpm) do terceiro motor auxiliar. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Iniciar veloc. 1</a> .	<p>Vetor: 1.300 rpm; Escalar 48 Hz; 58 Hz <a href="#">(95.20 b0)</a></p>
76.33	<i>Iniciar veloc 4</i>	Define a velocidade de partida (Hz/rpm) do quarto motor auxiliar. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Iniciar veloc. 1</a> .	<p>Vetor: 1.300 rpm; Escalar 48 Hz; 58 Hz <a href="#">(95.20 b0)</a></p>

## 420 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
76.34	<i>Iniciar veloc. 5</i>	Define a velocidade de partida (Hz/rpm) do quinto motor auxiliar. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Iniciar veloc. 1</a> .	Vetor: 1.300 rpm; Escalar 48 Hz; 58 Hz ( <a href="#">95.20</a> b0)
76.41	<i>Parar veloc. 1</i>	Define a velocidade de paragem (Hz/rpm) do primeiro motor auxiliar. Quando a velocidade (definida pelo valor de saída PID) do motor conectado diretamente ao inversor de frequência cai abaixo desse valor e um motor auxiliar está em funcionamento, o atraso na parada definido pelo parâmetro <a href="#">76.56 Atraso paragem</a> é iniciado. Se a velocidade ainda estiver no mesmo nível ou menor após a passagem do atraso na parada, o primeiro motor auxiliar será parado. A velocidade de funcionamento do inversor de frequência é aumentada por [ <i>Iniciar veloc. 1</i> - <i>Parar veloc. 1</i> ] depois que o motor auxiliar para.	Vetor: 800 rpm; Escalar 25 Hz; 30 Hz ( <a href="#">95.20</a> b0)
	0...32.767 rpm/Hz	Velocidade/frequência	1 = 1 unidade
76.42	<i>Parar veloc. 2</i>	Define a velocidade de paragem (Hz/rpm) do segundo motor auxiliar. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Parar veloc. 1</a> .	Vetor: 800 rpm; Escalar 25 Hz; 30 Hz ( <a href="#">95.20</a> b0)
76.43	<i>Parar veloc. 3</i>	Define a velocidade de paragem (Hz/rpm) do terceiro motor auxiliar. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Parar veloc. 1</a> .	Vetor: 800 rpm; Escalar 25 Hz; 30 Hz ( <a href="#">95.20</a> b0)
76.44	<i>Parar veloc. 4</i>	Define a velocidade de paragem (Hz/rpm) do quarto motor auxiliar. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Parar veloc. 1</a> .	Vetor: 800 rpm; Escalar 25 Hz; 30 Hz ( <a href="#">95.20</a> b0)
76.45	<i>Parar veloc. 5</i>	Define a velocidade de paragem (Hz/rpm) do quinto motor auxiliar. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Parar veloc. 1</a> .	Vetor: 800 rpm; Escalar 25 Hz; 30 Hz ( <a href="#">95.20</a> b0)
76.55	<i>Atraso partida</i>	Define um atraso de partida para motores auxiliares. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Iniciar veloc. 1</a> .	10.00 s
	0.00...12.600.00 s	Atraso.	1 = 1 s
76.56	<i>Atraso paragem</i>	Define um atraso de paragem para motores auxiliares. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Parar veloc. 1</a> .	10.00 s
	0.00...12.600.00 s	Atraso.	1 = 1 s
76.57	<i>Veloc em espera</i>	Tempo de espera para ligar o motor auxiliar. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Iniciar veloc. 1</a> .	0.00 s
	0.00...1.000.00 s	Tempo.	1 = 1 s
76.58	<i>Retenção veloc</i>	Tempo de espera para desligar o motor auxiliar. Consulte o parâmetro <a href="#">76.31 Parar veloc. 1</a> .	0.00 s
	0.00...1.000.00 s	Tempo.	1 = 1 s

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
76.59	<i>Atraso contactor PFC</i>	Atraso de partida do motor que é controlado diretamente pelo inversor de frequência. Isso não afeta a partida dos motores auxiliares.  <b>AVISO!</b> Deve sempre haver um atraso ajustado quando os motores possuem motores de arranque estrela-delta. O atraso deve ser maior que o ajuste de tempo do motor de arranque. Após o motor ser ligado pela saída de relé do inversor de frequência, deve haver tempo suficiente para que o motor de arranque estrela-delta alterne primeiro para estrela e depois de volta para delta antes de o motor ser conectado ao inversor de frequência.	0.50 s
	0.20...600.00 s	Atraso.	1 = 1 s
76.60	<i>Tempo rampa aceleração PFC</i>	Define o tempo de aceleração para a compensação de velocidade do motor do inversor de frequência, quando um motor auxiliar é parado. Esse tempo de rampa também é usado para que o motor do inversor de frequência acelere após a ocorrência de uma comutação automática. Define o tempo de aceleração quando a última referência recebida pelo inversor de frequência é maior que a referência anterior. Esse parâmetro é usado também para acelerar a bomba quando a bomba auxiliar é iniciada. O parâmetro ajusta o tempo de subida de rampa como segundos desde zero até a frequência máxima (e não da referência anterior para a nova referência).	1.00 s
	0.00...1.800.00 s	Tempo.	1 = 1 s
76.61	<i>Tempo rampa desaceleração PFC</i>	Define o tempo de desaceleração para a compensação de velocidade do motor do inversor de frequência, quando um motor auxiliar é iniciado. Esse tempo de rampa também é usado para que o motor do inversor de frequência desacelere após a ocorrência de uma comutação automática. Define o tempo de desaceleração quando a última referência recebida pelo inversor de frequência é menor que a referência anterior. Esse parâmetro é usado também para desacelerar a bomba quando a bomba auxiliar é parada. O parâmetro define o tempo de descida de rampa em segundos de frequência máxima até zero (não da referência anterior até a nova referência).	1.00 s
	0.00...1.800.00 s	Tempo.	1 = 1 s
76.70	<i>Comutação auto</i>	Define a maneira como a comutação automática é disparada. Em todos os casos exceto <i>Desgaste igual</i> , a ordem de partida é movida um passo para a frente sempre que a comutação automática ocorre. Se a ordem de partida for inicialmente 1-2-3-4, após a primeira comutação automática, a ordem será 2-3-4-1 etc. Para <i>Desgaste igual</i> , a ordem de partida é determinada de modo que os tempos de funcionamento de todos os motores permaneçam dentro do limite definido. <b>Observação:</b> A comutação automática apenas ocorre quando a velocidade do inversor de frequência está abaixo da velocidade definida pelo parâmetro <i>76.73 Nível comutação automática</i> . Consulte também a seção <i>Comutação auto</i> na página 147.	<i>Não selecionado</i>
	Não selecionado	Comutação automática desativada.	0
	Selecionado	A elevação de rebordo inicia a comutação automática, se as condições de comutação automática foram cumpridas.	1
	DI1	Comutação automática disparada pela subida de rebordo da entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	2

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	DI2	Comutação automática disparada pela subida de rebordo da entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3
	DI3	Comutação automática disparada pela subida de rebordo da entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4
	DI4	Comutação automática disparada pela subida de rebordo da entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5
	DI5	Comutação automática disparada pela subida de rebordo da entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6
	DI6	Comutação automática disparada pela subida de rebordo da entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7
	Função temp 1	Comutação automática acionada pela função temporizada 1 (bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335)).	8
	Função temp 2	Comutação automática acionada pela função temporizada 2 (bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335)).	9
	Função temp 3	Comutação automática acionada pela função temporizada 3 (bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335)).	10
	Intervalo fixo	A comutação automática é feita quando o intervalo determinado no parâmetro <i>76.71 Intervalo comutação auto</i> transcorreu.	11
	Parar tudo	A comutação automática é feita quando todos os motores são parados. É necessário usar o recurso de dormir de PID (parâmetros <i>40.43 Conj 1 nível dormir ... 40.48 Conj 1 atraso acordar</i> ) para que o inversor de frequência pare quando a procura pelo processo é baixa.	12
	Desgaste igual	O tempo de operação dos motores é balanceado pelo inversor de frequência. Quando a diferença em tempo de funcionamento entre os motores com o maior e o menor tempo de funcionamento excede o tempo definido pelo parâmetro <i>76.72 Desequilíbrio desgaste máximo</i> , ocorre a comutação automática. As horas de funcionamento dos motores encontram-se no grupo <i>77 Manutenção e monitoramento do PFC</i> .	13
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-
<i>76.71</i>	<i>Intervalo comutação auto</i>	Especifica o intervalo que é usado no ajuste <i>Intervalo fixo</i> do parâmetro <i>76.70 Comutação auto</i> .	1.00 h
	0.00... 42.949.672.95 h	Tempo.	1 = 1 h
<i>76.72</i>	<i>Desequilíbrio desgaste máximo</i>	Especifica o desequilíbrio de desgaste máximo, ou a diferença em tempo de funcionamento entre qualquer motor, usado pelo ajuste <i>Desgaste igual</i> do parâmetro <i>76.70 Comutação auto</i> .	10.00 h
	0.00... 1.000.000.00 h	Tempo.	1 = 1 h
<i>76.73</i>	<i>Nível comutação automática</i>	Limite de velocidade superior para que ocorra a comutação automática. A comutação automática ocorre quando: <ul style="list-style-type: none"> <li>a condição definida em <i>76.70 Comutação auto</i> é preenchida e</li> <li>a velocidade do motor do inversor de frequência <i>01.03 % da velocidade do motor</i> estiver abaixo do limite de velocidade definido nesse parâmetro.</li> </ul> <b>Observação:</b> Quando o valor é selecionado como 0%, a verificação de limite de velocidade é desativada.	100.0%


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	0.0...300.0%	Velocidade/frequência em porcentagem da velocidade ou da frequência nominais do motor do inversor de frequência.	1 = 1%
76.74	<i>Comutação automática auxiliar PFC</i>	Seleciona se apenas motores auxiliares ou todos os motores são incluídos na função de comutação automática.	<i>Apenas motores aux</i>
	Todos os motores	Todos os motores, incluindo aquele conectado ao inversor de frequência, participam da comutação automática. A lógica da comutação automática conecta o inversor de frequência a cada um dos motores de acordo com o ajuste do parâmetro <a href="#">76.70 Comutação auto</a> . <b>Observação:</b> O primeiro motor (PFC1) também exige as conexões apropriadas de contactor de hardware, e PFC1 deve ser definido em um dos parâmetros da fonte de saída de relé.	0
	Apenas motores aux	Apenas motores auxiliares (direto na linha) são afetados pela função de comutação automática. <b>Observação:</b> PFC1 refere-se ao motor que está fixo ao inversor de frequência e não deve ser selecionado em qualquer um dos parâmetros de fonte de saída de relé. Apenas a ordem de partida dos motores auxiliares é alternada.	1
76.81	<i>Intertravamento do PFC 1</i>	Define se é possível dar partida no motor PFC 1. Um motor PFC interbloqueado não pode dar partida. 0 = Interbloqueado (não disponível), 1 = Disponível.	<i>Disponível. O motor PFC está disponível</i>
	Interbloqueado. Motor PFC não está em uso.	O motor PFC está interbloqueado e não está disponível.	0
	Disponível. O motor PFC está disponível	O motor PFC está disponível.	1
	DI1	Entrada digital DI1 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0).	2
	DI2	Entrada digital DI2 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1).	3
	DI3	Entrada digital DI3 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2).	4
	DI4	Entrada digital DI4 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3).	5
	DI5	Entrada digital DI5 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4).	6
	DI6	Entrada digital DI6 ( <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5).	7
	Função temp 1	Bit 0 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	8
	Função temp 2	Bit 1 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	9
	Função temp 3	Bit 2 de <a href="#">34.01 Estado funções temp</a> (consulte a página 335).	10
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <a href="#">Termos e abreviaturas</a> na página 200).	-
76.82	<i>Intertravamento do PFC 2</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">76.81 Intertravamento do PFC 1</a> .	<i>Disponível. O motor PFC está disponível</i>
76.83	<i>Intertravamento do PFC 3</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">76.81 Intertravamento do PFC 1</a> .	<i>Disponível. O motor PFC está disponível</i>
76.84	<i>Intertravamento do PFC 4</i>	Consulte o parâmetro <a href="#">76.81 Intertravamento do PFC 1</a> .	<i>Disponível. O motor PFC está disponível</i>

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
76.85	<i>Intertravamento do PFC 5</i>	Consulte o parâmetro <i>76.81 Intertravamento do PFC 1</i> .	<i>Disponível. O motor PFC está disponível</i>
76.86	<i>Intertravamento do PFC 6</i>	Consulte o parâmetro <i>76.81 Intertravamento do PFC 1</i> .	<i>Disponível. O motor PFC está disponível</i>
76.95	<i>Controle de bypass do regulador</i>	Define se as bombas direto na linha serão iniciadas e paradas automaticamente. Esse ajuste pode ser usado em aplicativos com um pequeno número de sensores e de requisitos de precisão.	<i>Desativar</i>
	Desativar	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	0
	Ativar	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	1
	<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-

<b>77 Manutenção e monitoramento do PFC</b>		Parâmetros de manutenção e monitoramento de PFC (controle de bomba e ventilador).	
77.10	<i>Alteração do tempo de funcionamento do PFC</i>	Ativa a reseta, ou ajuste arbitrário, de <i>77.11 Tempo funcionamento bomba/vent 1 ... 77.14 Tempo funcionamento bomba/vent 4</i> .	<i>Feito</i>
	Feito	O parâmetro reverte automaticamente de volta para esse valor.	0
	Ajustar qualquer tempo de funcionamento de PFC	Ativa o ajuste de <i>77.11 Tempo funcionamento bomba/vent 1 ... 77.14 Tempo funcionamento bomba/vent 4</i> para um valor arbitrário.	1
	Reseta o tempo de funcionamento de PFC1	Reseta o parâmetro <i>77.11 Tempo funcionamento bomba/vent 1</i> .	2
	Reseta o tempo de funcionamento de PFC2	Reseta o parâmetro <i>77.12 Tempo funcionamento bomba/vent 2</i> .	3
	Reseta o tempo de funcionamento de PFC3	Reseta o parâmetro <i>77.13 Tempo funcionamento bomba/vent 3</i> .	4
	Reseta o tempo de funcionamento de PFC4	Reseta o parâmetro <i>77.14 Tempo funcionamento bomba/vent 4</i> .	5
	Reseta o tempo de funcionamento de PFC5	Reseta o parâmetro <i>77.15 Tempo funcionamento bomba/vent 5</i> .	6
	Reseta o tempo de funcionamento de PFC6	Reseta o parâmetro <i>77.16 Tempo funcionamento bomba/vent 6</i> .	7
77.11	<i>Tempo funcionamento bomba/vent 1</i>	Contador de tempo de funcionamento da bomba/ventilador 1. Pode ser ajustado ou resetado pelo parâmetro <i>77.10 Tempo funcionamento bomba/vent 1</i> .	0.00 h
	0.00... 42949.672.95 h	Tempo	1 = 1 h



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
77.12	Tempo funcionamento bomba/vent 2	Consulte o parâmetro 77.11 Tempo funcionamento bomba/vent 1.	0.00 h
77.13	Tempo funcionamento bomba/vent 3	Consulte o parâmetro 77.11 Tempo funcionamento bomba/vent 1.	0.00 h
77.14	Tempo funcionamento bomba/vent 4	Consulte o parâmetro 77.11 Tempo funcionamento bomba/vent 1.	0.00 h
77.15	Tempo funcionamento bomba/vent 5	Consulte o parâmetro 77.11 Tempo funcionamento bomba/vent 1.	0.00 h
77.16	Tempo funcionamento bomba/vent 6	Consulte o parâmetro 77.11 Tempo funcionamento bomba/vent 1.	0.00 h

95 Configuração HW		Vários ajustes relacionados a hardware.	
95.01	Tensão alimentação	<p>Seleciona a gama de tensão de alimentação. Este parâmetro é usado pelo inversor de frequência para determinar a tensão nominal da rede de alimentação. O parâmetro também afeta a corrente nominal e as funções de controle de tensão CC (limites de desarme e ativação de chopper de frenagem) do inversor de frequência.</p> <p> <b>AVISO!</b> Um ajuste incorreto pode fazer com que o motor arranque sem controle, ou causar sobrecarga do chopper ou da resistência de frenagem.</p> <p><b>Observação:</b> As seleções mostradas dependem do hardware do inversor de frequência. Se apenas uma gama de tensão é válida para o inversor de frequência em questão, ela é selecionada por padrão.</p>	<i>Automático / not selected</i>
	Automático / not selected	Nenhuma gama de tensão selecionada. O inversor de frequência não começa a modular até que uma gama seja selecionada, a menos que o parâmetro 95.02 <i>Lim tens adaptativa</i> esteja ajustado em <i>Ativar</i> , caso no qual o inversor de frequência estimará por si mesmo a tensão de alimentação.	0
	208...240 V	208...240 V	1
	380...415 V	380...415 V	2
	440...480 V	440...480 V	3
	525...600 V	525...600 V	5
95.02	Lim tens adaptativa	<p>Ativa os limites de tensão adaptativa.</p> <p>Limites de tensão adaptativa podem ser usados se, por exemplo, uma unidade de alimentação IGBT é usada para elevar o nível da tensão CC. Se a comunicação entre o inversor e a unidade de alimentação IGBT está ativa, os limites de tensão são relacionados à referência de tensão CC da unidade de alimentação IGBT. Do contrário, os limites são calculados com base na tensão CC medida no final da sequência de pré-carga.</p> <p>Essa função também é útil quando a tensão de alimentação CA do inversor de frequência está alta, pois os níveis de aviso são elevados de forma correspondente.</p>	<i>Ativar</i>
	Desativar	Limites de tensão adaptativa desativados.	0
	Ativar	Limites de tensão adaptativa ativados.	1


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
95.03	<i>Tensão alim CA estim</i>	Tensão de alimentação CA estimada por cálculo. A estimativa é feita sempre que o inversor de frequência é ligado e baseia-se na velocidade de elevação do nível de tensão do barramento CC enquanto o inversor de frequência carrega esse barramento.	-
	0...65.535 V	Tensão.	10 = 1 V
95.04	<i>Aliment placa cntrl</i>	Especifica como a unidade de controle do inversor de frequência é alimentada.	<i>Internal 24V</i>
	Internal 24V	A unidade de controle do inversor de frequência é alimentada pela unidade de alimentação do inversor de frequência à qual ela está conectada.	0
	Externo 24V	A unidade de controle do inversor de frequência é alimentada por uma fonte de alimentação externa.	1
95.15	<i>Configurações especiais de HW</i>	<p>Contém ajustes relacionados ao hardware que podem ser ativados e desativados alternando os bits específicos.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>a instalação do hardware especificado por esse parâmetro pode exigir a redução da saída do conversor ou impor outras limitações. Consulte o <i>Manual de hardware</i> do inversor de frequência.</li> <li>Com o módulo de proteção de termistor com certificação CPTC-02 ATEX, siga as instruções no <i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i> (3AXD50000030058 [inglês]).</li> </ul>	0000h

Bit	Nome	Informação
0	Motor EX	<p>1 = O motor acionado é um motor EX fornecido pela ABB para atmosferas potencialmente explosivas. Isso define a frequência mínima de comutação para motores EX da ABB.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>para motores EX que não sejam da ABB, use os parâmetros <a href="#">97.01</a> e <a href="#">97.02</a> para definir a frequência mínima de comutação.</li> <li>Se tiver um sistema multimotor, entre em contato com seu representante ABB local.</li> </ul>
1	Filtro senoidal do ABB	1 = Um filtro senoidal do ABB é conectado à saída do conversor.
2...15	Reservado	

00000000h... FFFFFFFFh	Palavra de configuração de opções de hardware.	1 = 1
---------------------------	--	-------

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
95.20	<i>Opções HW palavra 1</i>	Especifica opções relacionadas ao hardware que exigem padrões de parâmetro diferenciados. Este parâmetro não é afetado por uma restauração de parâmetro.	0000 0000 0000 0000b
<b>Bit</b>	<b>Nome</b>	<b>Valor</b>	
0	Frequência de alimentação de 60 Hz	Consulte a seção <i>Diferenças nos valores padrão entre os ajustes de frequência de alimentação de 50 Hz e 60 Hz</i> , na página 453. 0 = 50 Hz. 1 = 60 Hz.	
1...12	Reservado		
13	Ativação de filtro du/dt	Quando ativo, um filtro du/dt externo é conectado à saída do conversor/inversor. O ajuste limitará a frequência de comutação de saída e forçará a ventoinha do módulo do conversor/inversor à velocidade máxima. 0 = filtro du/dt inativo. 1 = filtro du/dt ativo.	
14...15	Reservado		
	0000h...FFFFh	Palavra de configuração de opções de hardware.	1 = 1
95.21	<i>Opções HW palavra 2</i>	Especifica mais opções relacionadas ao hardware que exigem padrões de parâmetro diferenciados. Consulte o parâmetro <a href="#">95.20 Opções HW palavra 1</a> .  <b>AVISO!</b> Depois de mudar qualquer bit nessa palavra, verifique novamente os valores dos parâmetros afetados.	-
<b>Bit</b>	<b>Nome</b>	<b>Informação</b>	
0...4	Reservado		
5	Bypass presente	1 = Bypass é usado.	
6	Supervisão da temp. do gabinete	0 = Inativo, 1 = Ativo. Apenas para tamanhos de carcaça R6 ou maior.	
7	Ventilador do gabinete	0 = Inativo, 1 = Ativo. Apenas para tamanhos de carcaça R6 ou maior.	
8...15	Reservado		
	0000b...0101b	Palavra de configuração de opções de hardware 2.	1 = 1
95.26	<i>Motor disconnect detection</i>	Detecta se o motor está desconectado e mostra um aviso de motor desconectado. Quando esse parâmetro está ativado, o inversor de frequência faz o seguinte: 1. O inversor de frequência detecta se o motor está desconectado do inversor de frequência (todas as três fases). 2. Quando a desconexão de um motor é detectada, o inversor de frequência permanece em operação e espera até que o motor seja conectado novamente. O inversor de frequência mostra o aviso <i>A784 Motor disconnect</i> no painel de controle. 3. Quando a conexão do motor é detectada novamente, o motor retorna à última referência ativa antes da detecção da desconexão. 4. A mensagem de aviso desaparece do painel. <b>Observação:</b> Esse parâmetro está disponível apenas no modo de controle escalar. Esse parâmetro não afeta o comportamento do modo de controle vetorial.	<i>Desativar</i>

## 428 Parâmetros

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Desativar	Detecção do motor desconectado desativada.	0
	Ativar	Detecção do motor desconectado ativada.	1
95.200	<i>Modo ventoinha de resfriamento</i>	Modo de operação ventoinha de resfriamento.	<i>Automático</i>
	Automático	Ventoinha funciona normalmente: Ventoinha ligada/desligada, a referência de velocidade da ventoinha pode mudar automaticamente de acordo com o estado do inversor.	0
	Sempre ligado	A ventoinha sempre funciona com referência de velocidade de 100%.	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																																																																																								
<b>96</b>	<b>Sistema</b>	Seleção de idioma; níveis de acesso; seleção de macro; guarda e restauração de parâmetros; reinicialização da unidade de controle; conjuntos de parâmetros do usuário; seleção de unidade; soma de controle de parâmetro; bloqueio do usuário.																																																																																									
96.01	Idioma	<p>Seleciona o idioma da interface de parâmetros e outras informações exibidas quando vistas no painel de controle.</p> <p>O inversor suporta vários idiomas. Os idiomas são divididos em três pacotes de firmware: Global, Europeu e Asiático.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>O pacote padrão é o pacote Global que suporta idiomas marcados com <b>X</b> e <b>G</b>. O delta europeu suporta idiomas marcados com <b>X</b> e <b>E</b>. O delta asiático suporta idiomas marcados com <b>X</b> e <b>A</b>.</li> </ul>	Não selecionado																																																																																								
		<table border="1" data-bbox="395 568 899 1177"> <thead> <tr> <th>Idioma</th> <th>Pacote Global</th> <th>Europeu</th> <th>Asiático</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>Inglês</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Alemão</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Espanhol</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Português</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Francês</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Chinês (simplificado)</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td></tr> <tr><td>Italiano</td><td>G</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Finlandês</td><td>G</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Polonês</td><td>G</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Russo</td><td>G</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Turco</td><td>G</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Holandês</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Dinamarquês</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Sueco</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Tcheco</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Grego (Ellinika)</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Húngaro (Magyar)</td><td></td><td>E</td><td></td></tr> <tr><td>Hebraico</td><td></td><td>(E)</td><td></td></tr> <tr><td>Coreano</td><td></td><td></td><td>A</td></tr> <tr><td>Japonês</td><td></td><td></td><td>A</td></tr> <tr><td>Tailandês</td><td></td><td></td><td>A</td></tr> </tbody> </table> <p>X = Idiomas comuns, disponíveis em todos os pacotes  G = Disponível somente no pacote Global  E = Disponível somente no pacote Europeu  (E) = Estará disponível posteriormente  A = Disponível somente no pacote Asiático</p>	Idioma	Pacote Global	Europeu	Asiático	Inglês	X	X	X	Alemão	X	X	X	Espanhol	X	X	X	Português	X	X	X	Francês	X	X	X	Chinês (simplificado)	X	X	X	Italiano	G			Finlandês	G			Polonês	G			Russo	G			Turco	G			Holandês		E		Dinamarquês		E		Sueco		E		Tcheco		E		Grego (Ellinika)		E		Húngaro (Magyar)		E		Hebraico		(E)		Coreano			A	Japonês			A	Tailandês			A	
Idioma	Pacote Global	Europeu	Asiático																																																																																								
Inglês	X	X	X																																																																																								
Alemão	X	X	X																																																																																								
Espanhol	X	X	X																																																																																								
Português	X	X	X																																																																																								
Francês	X	X	X																																																																																								
Chinês (simplificado)	X	X	X																																																																																								
Italiano	G																																																																																										
Finlandês	G																																																																																										
Polonês	G																																																																																										
Russo	G																																																																																										
Turco	G																																																																																										
Holandês		E																																																																																									
Dinamarquês		E																																																																																									
Sueco		E																																																																																									
Tcheco		E																																																																																									
Grego (Ellinika)		E																																																																																									
Húngaro (Magyar)		E																																																																																									
Hebraico		(E)																																																																																									
Coreano			A																																																																																								
Japonês			A																																																																																								
Tailandês			A																																																																																								

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
		<p>Os inversores de frequência incluem o pacote de idiomas correspondente à localização geográfica do pedido. <b>Nenhum código adicional nem outras ações são necessárias.</b></p> <p><b>Exemplos:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Se o pedido for feito na Suécia, os inversores de frequência serão entregues com o pacote Global (pacote padrão).</li> <li>• Se o pedido for feito na Polônia, os inversores de frequência serão atualizados com o pacote europeu antes da entrega.</li> <li>• Se o pedido for feito no Japão, os inversores de frequência serão atualizados com o pacote asiático antes da entrega.</li> </ul> <p>Todas as variantes de pacotes de idiomas estão disponíveis nos locais de suporte dos inversores.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Nem todos os idiomas listados abaixo são necessariamente suportados.</li> <li>• Este parâmetro não afeta os idiomas visíveis na ferramenta para PC Drive Composer. (Essas são especificadas em <b>Ver &gt; Ajustes &gt; Idioma padrão do inversor de frequência.</b>)</li> </ul>	
	Não selecionado	Nenhum.	0
	Inglês	Inglês.	1033
	Deutsch	Alemão.	1031
	Italiano	Italiano.	1040
	Español	Espanhol.	3082
	Português	Português.	2070
	Nederlands	Holandês.	1043
	Français	Francês.	1036
	Dansk	Dinamarquês.	1030
	Suomi	Finlandês.	1035
	Svenska	Sueco.	1053
	Russki	Russo.	1049
	Polski	Polonês.	1045
	Ceský	Tcheco.	1029
	Magyar	Húngaro.	1038
	Chinês (simplificado RPC)	Chinês Simplificado.	2052
	Türkçe	Turco.	1055

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																														
96.02	<i>Password</i>	<p>As senhas podem ser inseridas nesse parâmetro para ativar outros níveis de acesso (consulte o parâmetro <a href="#">96.03 Estado nível acesso</a>) ou para configurar o bloqueio de usuário.</p> <p>A inserção de "358" alterna o bloqueio de parâmetro, o que evita a alteração de todos os outros parâmetros pelo painel de controle ou a ferramenta Drive composer para PC.</p> <p>Quando a password é inserida (por padrão é "10000000"), os parâmetros <a href="#">96.100...96.102</a> são ativados e podem ser usados para definir uma nova password de usuário e para selecionar as ações que devem ser impedidas.</p> <p>Se uma password inválida for inserida, o bloqueio de usuário será fechado, se estiver aberto, ou seja, ocultará os parâmetros <a href="#">96.100...96.102</a>. Depois de inserir o código, verifique se os parâmetros ficaram realmente ocultos. Se não estiverem, digite outra password (aleatória).</p> <p><b>Observação:</b> Você deve alterar a password de usuário padrão para manter um alto nível de segurança cibernética. <u>Guarde o código em local seguro – A PROTEÇÃO NÃO PODE SER DESATIVADA NEM MESMO PELA ABB se o código for perdido.</u></p> <p>Consulte também a seção <a href="#">Bloqueio de usuário</a> (página <a href="#">196</a>).</p>																															
	0...99999999	Password.	-																														
96.03	<i>Estado nível acesso</i>	Mostra os níveis de acesso ativados por senhas e inseridos no parâmetro <a href="#">96.02 Password</a> .	0001b																														
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Usuário final</td> <td>0 = Inativo, 1 = Ativo</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Serviço</td> <td>0 = Inativo, 1 = Ativo</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Program avançado</td> <td>0 = Inativo, 1 = Ativo</td> </tr> <tr> <td>3...10</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>OEM nível acesso 1</td> <td>0 = Inativo, 1 = Ativo</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>OEM nível acesso 2</td> <td>0 = Inativo, 1 = Ativo</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>OEM nível acesso 3</td> <td>0 = Inativo, 1 = Ativo</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Bloq parâm</td> <td>0 = Inativo, 1 = Ativo</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome		0	Usuário final	0 = Inativo, 1 = Ativo	1	Serviço	0 = Inativo, 1 = Ativo	2	Program avançado	0 = Inativo, 1 = Ativo	3...10	Reservado		11	OEM nível acesso 1	0 = Inativo, 1 = Ativo	12	OEM nível acesso 2	0 = Inativo, 1 = Ativo	13	OEM nível acesso 3	0 = Inativo, 1 = Ativo	14	Bloq parâm	0 = Inativo, 1 = Ativo	15	Reservado	
Bit	Nome																																
0	Usuário final	0 = Inativo, 1 = Ativo																															
1	Serviço	0 = Inativo, 1 = Ativo																															
2	Program avançado	0 = Inativo, 1 = Ativo																															
3...10	Reservado																																
11	OEM nível acesso 1	0 = Inativo, 1 = Ativo																															
12	OEM nível acesso 2	0 = Inativo, 1 = Ativo																															
13	OEM nível acesso 3	0 = Inativo, 1 = Ativo																															
14	Bloq parâm	0 = Inativo, 1 = Ativo																															
15	Reservado																																
	00000000h... FFFFFFFh	Níveis de acesso ativos.	-																														
96.04	<i>Selec macro</i>	<p>Seleciona a macro de aplicação. Consulte o capítulo <a href="#">Macros de controle</a> (página <a href="#">79</a>) para obter mais informações.</p> <p>Quando a seleção é feita, o parâmetro reverte automaticamente para <a href="#">Feito</a>.</p>	<i>Feito</i>																														
	Feito	Seleção de macro concluída; operação normal.	0																														
	ABB standard	Macro de fábrica (consulte a página <a href="#">80</a> ). Para controle escalar do motor.	1																														
	Manual/auto	Macro Manual/Auto (consulte a página <a href="#">90</a> ).	2																														
	Manual/PID	Macro Manual/PID (consulte a página <a href="#">92</a> ).	3																														
	3 fios	Macro de 3 fios (consulte a página <a href="#">80</a> ).	11																														
	Alternar	Macro Alternar (consulte a página <a href="#">86</a> ).	12																														
	Potenciômetro do motor	Macro do potenciômetro do motor (consulte a página <a href="#">88</a> ).	13																														

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	PID	Macro PID (consulte a página 94).	14
	Painel PID	Macro do Painel PID (consulte a página 96).	15
	PFC	Macro PFC (consulte a página 98).	16
	ABB standard (vetorial)	Macro padrão ABB (vetorial) (consulte a página 82). Para controle de motor do vetor.	17
	Controle de torque	Macro de controle de torque (consulte a página 100).	28
96.05	<i>Macro ativa</i>	Mostra qual macro de aplicação está selecionada atualmente. Consulte o capítulo <i>Macros de controle</i> (página 79) para obter mais informações. Para alterar a macro, use o parâmetro <i>96.04 Selec macro</i> .	<i>ABB standard</i>
	ABB standard	Macro de fábrica (consulte a página 80). Para controle escalar do motor.	1
	Manual/auto	Macro Manual/Auto (consulte a página 90).	2
	Manual/PID	Macro Manual/PID (consulte a página 92).	3
	3 fios	Macro de 3 fios (consulte a página 80).	11
	Alternar	Macro Alternar (consulte a página 86).	12
	Potenciômetro do motor	Macro do potenciômetro do motor (consulte a página 88).	13
	PID	Macro PID (consulte a página 94).	14
	Painel PID	Macro do Painel PID (consulte a página 96).	15
	PFC	Macro PFC (consulte a página 98).	16
	ABB standard (vetorial)	Macro padrão ABB (vetorial) (consulte a página 82). Para controle de motor do vetor.	17
	Controle de torque	Macro de controle de torque (página 100).	28
96.06	<i>Restaurar parâmetro</i>	Restaura os ajustes originais do programa de controle, isto é, os valores padrão de parâmetros. <b>Observação:</b> Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.	<i>Feito</i>
	Feito	A restauração está completa.	0
	Restaurar padrão fábrica	Restaura todos os parâmetros editáveis para os valores padrão, exceto <ul style="list-style-type: none"> <li>• dados motor e resultados ID-run</li> <li>• Ajustes de módulo extensão I/O</li> <li>• textos do usuário final, como avisos e falhas personalizadas, e o nome do inversor de frequência</li> <li>• ajustes de comunicação painel de controle/PC</li> <li>• ajustes do adaptador Fieldbus</li> <li>• seleção de macro de controle e padrões de parâmetros</li> <li>• <i>parâmetro 95.01 Tensão alimentação</i></li> <li>• padrões diferenciados implementados por parâmetros <i>95.20 Opções HW palavra 1</i> e <i>95.21 Opções HW palavra 2</i></li> <li>• parâmetros de configuração de bloqueio de usuário <i>96.100...96.102</i>.</li> </ul>	8



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Limpar todos	Restaura todos os parâmetros editáveis para os valores padrão, exceto <ul style="list-style-type: none"> <li>• textos do usuário final, como avisos e falhas personalizados, e o nome do inversor de frequência</li> <li>• ajustes de comunicação painel de controle/PC</li> <li>• seleção de macro de controle e padrões de parâmetros</li> <li>• <a href="#">parâmetro 95.01 Tensão alimentação</a></li> <li>• padrões diferenciados implementados por parâmetros <a href="#">95.20 Opções HW palavra 1</a> e <a href="#">95.21 Opções HW palavra 2</a></li> <li>• parâmetros de configuração de bloqueio de usuário <a href="#">96.100...96.102</a>.</li> <li>• parâmetros <a href="#">49 Porta comunicação via painel</a> de grupo.</li> </ul>	62
	Reset tds ajustes fieldbus	Restaura todos os ajustes relacionados a Fieldbus e comunicação para os valores padrão. <b>Observação:</b> As comunicações de Fieldbus, de painel de controle e da ferramenta de PC são interrompidas durante a restauração.	32
	Reset vista inicial	Restaura o layout de vista inicial para mostrar os valores dos parâmetros padrão definidos pela macro de controle em uso.	512
	Restaura textos do usuário	Restaura todos os textos do usuário final para valores padrão, incluindo os textos de nome inversor de frequência, informações de contato, falha personalizada e aviso, unidade PID e unidade de moeda. <b>Observação:</b> A unidade PID será redefinida apenas se for um texto editável pelo usuário, ou seja, o parâmetro <a href="#">40.79 Unidades do conjunto 1</a> estiver definido como <a href="#">Texto do usuário</a> .	1024
	Reset dados motor	Restaura todos os valores nominais do motor e resultados ID-run para os valores padrão.	2
	Tudo p/ padrão fábrica	Restaura ajustes e todos os parâmetros editáveis para os valores iniciais de fábrica, exceto <ul style="list-style-type: none"> <li>• padrões diferenciados implementados pelos parâmetros <a href="#">95.20 Opções HW palavra 1</a> e <a href="#">95.21 Opções HW palavra 2</a>.</li> </ul>	34560
<a href="#">96.07</a>	<a href="#">Salvar parâmetro</a>	Guarda os valores de parâmetro válidos na memória permanente da unidade de controle do inversor de frequência para garantir que a operação possa continuar após desligar e ligar. Guarda os parâmetros com este parâmetro <ul style="list-style-type: none"> <li>• para armazenar valores enviados do Fieldbus</li> <li>• ao usar alimentação externa de +24 VCC para a unidade de controle: para salvar alterações em parâmetros antes de desligar a unidade de controle. A alimentação possui um tempo de espera muito curto quando ligado.</li> </ul> <b>Observação:</b> Um novo valor de parâmetro é guardado automaticamente quando alterado a partir da ferramenta de PC ou do painel de controle, mas não quando alterado através de uma conexão de adaptador Fieldbus.	<a href="#">Feito</a>
	Feito	Gravação completada.	0
	Guardar	Gravação em andamento.	1
<a href="#">96.08</a>	<a href="#">Ganho placa controle</a>	A alteração do valor desse parâmetro para 1 reinicializa a unidade de controle (sem exigir um ciclo de desligar/ligar do módulo completo do inversor de frequência). O valor retorna a 0 automaticamente.	<a href="#">Nenhuma ação</a>
	Nenhuma ação	1 = Nenhuma ação.	0
	Reiniciar	1 = Reinicializa a unidade de controle.	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
96.10	<i>Estado def utiliz</i>	Mostra o estado dos conjuntos de parâmetros de usuário. Este parâmetro é somente leitura. Consulte também a seção <i>Conjuntos de parâmetros do usuário</i> (página 194).	<i>n/a</i>
	<i>n/a</i>	Nenhum conjunto de parâmetros do usuário foi guardado.	0
	A carregar	Um ajuste do usuário está sendo carregado.	1
	A guardar	Um ajuste do usuário está sendo gravado.	2
	Em falha	Ajuste de parâmetro inválido ou vazio.	3
	ES ativa utiliz1	O ajuste de usuário 1 foi selecionado pelos parâmetros 96.12 <i>Conj I/O utiliz sel in1</i> e 96.13 <i>Conj I/O utiliz sel in2</i> .	4
	ES ativa utiliz2	O ajuste de usuário 2 foi selecionado pelos parâmetros 96.12 <i>Conj I/O utiliz sel in1</i> e 96.13 <i>Conj I/O utiliz sel in2</i> .	5
	ES ativa utiliz3	O ajuste de usuário 3 foi selecionado pelos parâmetros 96.12 <i>Conj I/O utiliz sel in1</i> e 96.13 <i>Conj I/O utiliz sel in2</i> .	6
	ES ativa utiliz4	O ajuste de usuário 4 foi selecionado pelos parâmetros 96.12 <i>Conj I/O utiliz sel in1</i> e 96.13 <i>Conj I/O utiliz sel in2</i> .	7
	Reservado		8...19
	Backup utiliz1	O conjunto de usuário 1 foi guardado ou carregado.	20
	Backup utiliz2	O conjunto de usuário 2 foi guardado ou carregado.	21
	Backup utiliz3	O conjunto de usuário 3 foi guardado ou carregado.	22
	Backup utiliz4	O conjunto de usuário 4 foi guardado ou carregado.	23
96.11	<i>Salva/carreg conf usuar</i>	Permite guardar e restaurar até quatro conjuntos personalizados de ajustes de parâmetros. O ajuste que estava em uso antes da desativação do inversor de frequência está em uso depois da próxima ativação. <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Alguns ajustes de configuração de hardware, como o módulo de extensão de I/O e os parâmetros de configuração de fieldbus (grupos 14...16, 47, 50...58 e 92...93) não estão incluídos nos ajustes de parâmetro do usuário.</li> <li>Alterações de parâmetro realizadas após o carregamento de um conjunto não são automaticamente armazenadas – elas devem ser guardadas usando este parâmetro.</li> <li>Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.</li> </ul>	<i>Nenhuma ação</i>
	Nenhuma ação	Operação de carga ou armazenamento completa; operação normal.	0
	Modo I/O	Carregue o ajuste de parâmetro de usuário usando os parâmetros 96.12 <i>Conj I/O utiliz sel in1</i> e 96.13 <i>Conj I/O utiliz sel in2</i> .	1
	Carregar conj 1	Carrega o ajuste de parâmetro de usuário 1.	2
	Carregar conj 2	Carrega o ajuste de parâmetro de usuário 2.	3
	Carregar conj 3	Carrega o ajuste de parâmetro de usuário 3.	4
	Carregar conj 4	Carrega o ajuste de parâmetro de usuário 4.	5
	Reservado		6...17
	Guardar conj 1	Armazena o ajuste de parâmetro de usuário 1.	18
	Guardar conj 2	Armazena o ajuste de parâmetro de usuário 2.	19
	Guardar conj 3	Armazena o ajuste de parâmetro de usuário 3.	20
	Guardar conj 4	Armazena o ajuste de parâmetro de usuário 4.	21

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16															
96.12	Conj I/O utiliz sel in1	Quando o parâmetro 96.11 <i>Salva/carreg conf usuar</i> estiver ajustado para <i>Modo I/O</i> , selecione o ajuste de parâmetro de usuário junto com parâmetro 96.13 <i>Conj I/O utiliz sel in2</i> da seguinte maneira:	Não selecionado															
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Status da fonte definido pelo parâm. 96.12</th> <th>Status da fonte definido pelo parâm. 96.13</th> <th>Ajuste de parâmetro de usuário selecionado</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Ajuste 1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Ajuste 2</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Ajuste 3</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Ajuste 4</td> </tr> </tbody> </table>		Status da fonte definido pelo parâm. 96.12	Status da fonte definido pelo parâm. 96.13	Ajuste de parâmetro de usuário selecionado	0	0	Ajuste 1	1	0	Ajuste 2	0	1	Ajuste 3	1	1	Ajuste 4
		Status da fonte definido pelo parâm. 96.12		Status da fonte definido pelo parâm. 96.13	Ajuste de parâmetro de usuário selecionado													
		0		0	Ajuste 1													
		1		0	Ajuste 2													
0	1	Ajuste 3																
1	1	Ajuste 4																
Não selecionado	0.	0																
Selecionado	1.	1																
DI1	Entrada digital DI1 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 0).	2																
DI2	Entrada digital DI2 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 1).	3																
DI3	Entrada digital DI3 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 2).	4																
DI4	Entrada digital DI4 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 3).	5																
DI5	Entrada digital DI5 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 4).	6																
DI6	Entrada digital DI6 ( <i>10.02 Estado atraso DI</i> , bit 5).	7																
Reservado		8...17																
Função temp 1	Bit 0 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	18																
Função temp 2	Bit 1 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	19																
Função temp 3	Bit 2 de <i>34.01 Estado funções temp</i> (consulte a página 335).	20																
Reservado		21...23																
Supervisão 1	Bit 0 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	24																
Supervisão 2	Bit 1 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	25																
Supervisão 3	Bit 2 de <i>32.01 Estado supervisão</i> (consulte a página 327).	26																
<i>Outro [bit]</i>	Seleção de fonte (consulte <i>Termos e abreviaturas</i> na página 200).	-																
96.13	Conj I/O utiliz sel in2	Consulte o parâmetro 96.12 <i>Conj I/O utiliz sel in1</i> .	Não selecionado															

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																					
96.16	<i>Seleção unidade</i>	Seleciona a unidade de parâmetros que indicam potência, temperatura e torque.	0000h																					
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Informação</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Unidade potência</td> <td>0 = kW 1 = hp</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Unid temperat</td> <td>0 = °C 1 = °F</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Unidade torque</td> <td>0 = Nm (N·m) 1 = lbft (lb·ft)</td> </tr> <tr> <td>5...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Informação	0	Unidade potência	0 = kW 1 = hp	1	Reservado		2	Unid temperat	0 = °C 1 = °F	3	Reservado		4	Unidade torque	0 = Nm (N·m) 1 = lbft (lb·ft)	5...15	Reservado		
Bit	Nome	Informação																						
0	Unidade potência	0 = kW 1 = hp																						
1	Reservado																							
2	Unid temperat	0 = °C 1 = °F																						
3	Reservado																							
4	Unidade torque	0 = Nm (N·m) 1 = lbft (lb·ft)																						
5...15	Reservado																							
	0000h...FFFFh	Palavra de seleção de unidade.	1 = 1																					
96.20	<i>Tempo sinc fonte primária</i>	Define a fonte externa de primeira prioridade para sincronização da hora e data do inversor de frequência.	<i>Ligação consola</i>																					
	Interno	Nenhuma fonte externa selecionada.	0																					
	Fieldbus A	FENA/FPNO podem obter a hora do servidor SNTP e ajustá-la como a hora do inversor de frequência.	3																					
	FB Engastado	Fieldbus integrado não tem nenhuma função.	6																					
	Ligação consola	É possível ajustar a hora usando o painel de controle ou a ferramenta Drive Composer para PC conectada ao painel de controle.	8																					
	Ligação ferr Ethernet	É possível ajustar a hora manualmente usando DCP over Ethernet. A hora pode ser ajustada da mesma maneira que com USB e painel de controle.	9																					
96.51	<i>Limp reg falh e event</i>	Limpa todos os eventos dos registros de falha e eventos do inversor de frequência.	<i>Feito</i>																					
	Feito	0 = Nenhuma ação.	0																					
	Reseta	1 = Redefine (limpa) os criadores de logs.	1																					
96.54	<i>Ação soma controle</i>	Seleciona como o inversor de frequência reage. <ul style="list-style-type: none"> <li>quando <i>96.55 Palavra controle soma de controle</i>, bit 8 = 1 (Soma de controle aprovada A): se a soma de controle de parâmetro <i>96.68 Actual checksumA</i> não corresponder a <i>96.71 Soma de controle aprovada A</i> e/ou</li> <li>quando <i>96.55 Palavra controle soma de controle</i>, bit 9 = 1 (Soma de controle aprovada B): se a soma de controle de parâmetro <i>96.69 Actual checksumB</i> não corresponder a <i>96.72 Soma de controle aprovada B</i>.</li> </ul>	<i>Nenhuma ação</i>																					
	Nenhuma ação	Nenhuma ação realizada. (A soma de verificação recurso não está em uso.)	0																					
	Evento puro	O inversor de frequência gera uma entrada de registro de eventos ( <i>B686 Disparidade soma de controle</i> ).	1																					
	Aviso	O inversor de frequência gera um aviso ( <i>A686 Disparidade soma de controle</i> ).	2																					
	Aviso e prev início	O inversor de frequência gera um aviso ( <i>A686 Disparidade soma de controle</i> ). O início do inversor de frequência é prevenido.	3																					


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																											
	Falha	O inversor de frequência desarma em <a href="#">6200 Disparidade soma de controle</a> .	4																											
96.55	<a href="#">Palavra controle soma de controle</a>	<p>Bits 8...9 selecionam quais comparações são feitas:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Bit 8 = 1 (Soma de controle aprovada A): <a href="#">96.68 Actual checksumA</a> é comparado a <a href="#">96.71 Soma de controle aprovada A</a> e/ou</li> <li>• Bit 9 = 1 (Soma de controle aprovada A): se <a href="#">96.69 Actual checksumB</a> for comparado a <a href="#">96.72 Soma de controle aprovada B</a>.</li> </ul> <p>Bits 12...13 selecionam os parâmetros de soma de controle (referência) aprovados para os quais as somas de verificação reais dos parâmetros são copiadas:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Bit 12 = 1 (Definir soma de controle aprovada A): Valor de <a href="#">96.68 Actual checksumA</a> é copiado no <a href="#">96.71 Soma de controle aprovada A</a>, e/ou</li> <li>• Bit 13 = 1 (Definir soma de controle aprovada B): Valor de <a href="#">96.69 Actual checksumB</a> é copiado no <a href="#">96.72 Soma de controle aprovada B</a>.</li> </ul>	00000000h																											
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Informação</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0...7</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Soma de controle aprovada A</td> <td>1 = Habilitado: Soma de controle A (<a href="#">96.71</a>) é observada. 0 = Desabilitado.</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Soma de controle aprovada B</td> <td>1 = Habilitado: Soma de controle B (<a href="#">96.72</a>) é observada. 0 = Desabilitado.</td> </tr> <tr> <td>10...11</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Definir soma de controle aprovada A</td> <td>1 = Definido: Copie o valor de <a href="#">96.68</a> para <a href="#">96.71</a>. 0 = Concluído (cópia foi feita).</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Definir soma de controle aprovada B</td> <td>1 = Definido: Copie o valor de <a href="#">96.69</a> para <a href="#">96.72</a>. 0 = Concluído (cópia foi feita).</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 = lbft (libra pé)</td> </tr> <tr> <td>14...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Bit	Nome	Informação	0...7	Reservado		8	Soma de controle aprovada A	1 = Habilitado: Soma de controle A ( <a href="#">96.71</a> ) é observada. 0 = Desabilitado.	9	Soma de controle aprovada B	1 = Habilitado: Soma de controle B ( <a href="#">96.72</a> ) é observada. 0 = Desabilitado.	10...11	Reservado		12	Definir soma de controle aprovada A	1 = Definido: Copie o valor de <a href="#">96.68</a> para <a href="#">96.71</a> . 0 = Concluído (cópia foi feita).	13	Definir soma de controle aprovada B	1 = Definido: Copie o valor de <a href="#">96.69</a> para <a href="#">96.72</a> . 0 = Concluído (cópia foi feita).			1 = lbft (libra pé)	14...15	Reservado	
Bit	Nome	Informação																												
0...7	Reservado																													
8	Soma de controle aprovada A	1 = Habilitado: Soma de controle A ( <a href="#">96.71</a> ) é observada. 0 = Desabilitado.																												
9	Soma de controle aprovada B	1 = Habilitado: Soma de controle B ( <a href="#">96.72</a> ) é observada. 0 = Desabilitado.																												
10...11	Reservado																													
12	Definir soma de controle aprovada A	1 = Definido: Copie o valor de <a href="#">96.68</a> para <a href="#">96.71</a> . 0 = Concluído (cópia foi feita).																												
13	Definir soma de controle aprovada B	1 = Definido: Copie o valor de <a href="#">96.69</a> para <a href="#">96.72</a> . 0 = Concluído (cópia foi feita).																												
		1 = lbft (libra pé)																												
14...15	Reservado																													
	00000000... FFFFFFFFh	Palavra de controle da soma de controle.	1 = 1																											
96.68	<a href="#">Actual checksumA</a>	<p>Exibe a soma de controle A de configuração do parâmetro real. A soma de controle A é gerada e atualizada sempre que uma ação é selecionada em <a href="#">96.54 Ação soma controle</a> e <a href="#">96.55 Palavra controle soma de controle</a>, bit 8 = 1 (Soma de controle aprovada A).</p> <p>O cálculo da soma de verificação A não inclui</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• configurações de fieldbus.</li> </ul> <p>Os parâmetros incluídos no cálculo são parâmetros editáveis pelo usuário nos grupos de parâmetros 10, 11, 12, 13, 15, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 28, 30, 31, 32, 34, 35, 36, 37, 40, 41, 43, 45, 46, 70, 71, 72, 73, 74, 76, 80, 94, 95, 96, 97, 98, 99.</p> <p>Consulte também a seção <a href="#">Cálculo de soma de controle de parâmetro</a> (página 195).</p>	0h																											
	00000000... FFFFFFFFh	Soma de controle real.	-																											

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
96.69	<i>Actual checksumB</i>	Exibe a soma de controle B da configuração do parâmetro real. A soma de controle B é gerada e atualizada sempre que uma ação é selecionada em <a href="#">96.54 Ação soma controle</a> e <a href="#">96.55 Palavra controle soma de controle</a> , bit 9 = 1 (Soma de controle aprovada B). O cálculo da soma de controle B não inclui <ul style="list-style-type: none"> <li>• configurações de fieldbus</li> <li>• configurações de dados do motor</li> <li>• configurações de dados de energia.</li> </ul> Os parâmetros incluídos no cálculo podem ser parâmetros editados pelo usuário nos grupos de parâmetros 10, 11, 12, 13, 15, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 28, 30, 31, 32, 34, 35, 36, 37, 40, 41, 43, 46, 70, 71, 72, 73, 74, 76, 80, 94, 95, 96, 97. Consulte também a seção <a href="#">Cálculo de soma de controle de parâmetro</a> (página 195).	0h
	0000000h... FFFFFFFFh	Soma de controle real.	-
96.70	<i>Desativar programa adaptativo</i>	Ativa/desativa o programa adaptável (se estiver presente). Consulte também a seção <a href="#">Programação adaptativa</a> (página 119).	<i>Sim</i>
	Não	Programa adaptável ativado.	0
	Sim	Programa adaptável desativado.	1
96.71	<i>Soma de controle aprovada A</i>	Soma de controle aprovada A (referência).	0h
	0000000h... FFFFFFFFh	Soma de controle aprovada A.	-
96.72	<i>Soma de controle aprovada B</i>	Soma de controle aprovada B (referência).	0h
	0000000h... FFFFFFFFh	Soma de controle aprovada B.	-
96.78	<i>Modo de compatibilidade 550</i>	Ativa/desativa o acesso de um usuário Modbus ao conjunto de parâmetros selecionados usando a numeração de registro 550. Consulte os parâmetros suportados na seção <a href="#">Diferenças nos valores padrão entre os ajustes de frequência de alimentação de 50 Hz e 60 Hz</a> , na página 453.	<i>Desativar</i>
	Desativar	O uso do modo de compatibilidade 550 está desativado.	0
	Ativar	O uso do modo de compatibilidade 550 está ativado.	1
96.100	<i>Alterar a password de usuário</i>	( <i>Visível quando o bloqueio de usuário está aberto</i> ) Para alterar a senha atual do usuário, insira uma nova password nesse parâmetro, bem como em <a href="#">96.101 Confirmar a password de usuário</a> . Um aviso estará ativo até que a nova password seja confirmada. Para cancelar a alteração de password, feche o bloqueio de usuário sem confirmar. Para fechar o bloqueio, insira uma password inválida no parâmetro <a href="#">96.02 Password</a> , ative o parâmetro <a href="#">96.08 Ganho placa controle</a> ou desligue e ligue novamente a energia. Consulte também a seção <a href="#">Bloqueio de usuário</a> (página 196).	10000000
	10000000... 99999999	Nova password de usuário.	-
96.101	<i>Confirmar a password de usuário</i>	( <i>Visível quando o bloqueio de usuário está aberto</i> ) Confirma a nova password de usuário inserida em <a href="#">96.100 Alterar a password de usuário</a> .	

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																											
	10000000... 99999999	Confirmação de nova password de usuário.	-																											
96.102	<i>Funcionalidade de bloqueio de usuário</i>	<p>(Visível quando o bloqueio de usuário está aberto)</p> <p>Seleciona as ações ou funcionalidades a serem evitadas pelo bloqueio de usuário. Note que as alterações feitas entrarão em vigor apenas quando o bloqueio de usuário for fechado. Consulte o parâmetro <a href="#">96.02 Password</a>.</p> <p><b>Observação:</b> A ABB recomenda que você selecione todas as ações e funcionalidades, a menos que exigido de outra forma pela aplicação.</p>	0000h																											
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>Nome</th> <th>Informação</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Desativar níveis de acesso de ABB</td> <td>1 = Níveis de acesso de ABB (serviço, programador avançado, etc.; consulte <a href="#">96.03</a>) desativados</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Congelar estado de bloq parâm</td> <td>1 = Alterar o estado de bloqueio de parâmetro impedido, ou seja, a password 358 não tem nenhum efeito</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Desativar download de arquivo</td> <td>           1 = Impedido o carregamento de arquivos para o conversor. Isso se aplica a           <ul style="list-style-type: none"> <li>• upgrades de firmware</li> <li>• restaurar parâmetro</li> <li>• carregando um programa adaptativo</li> <li>• alteração da Vista inicial do painel de controle</li> <li>• edição de textos do conversor</li> <li>• edição da lista de parâmetros favoritos no painel de controle</li> <li>• ajustes de configuração feitos pelo painel de controle, como formatos de hora/data e ativação/desativação da exibição do relógio.</li> </ul> </td> </tr> <tr> <td>3...10</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Desativar acesso do OEM - nível 1</td> <td>1 = OEM nível acesso 1 desativado</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Desativar acesso do OEM - nível 2</td> <td>1 = OEM nível acesso 2 desativado</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Desativar acesso do OEM - nível 3</td> <td>1 = OEM nível acesso 3 desativado</td> </tr> <tr> <td>14...15</td> <td>Reservado</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit	Nome	Informação	0	Desativar níveis de acesso de ABB	1 = Níveis de acesso de ABB (serviço, programador avançado, etc.; consulte <a href="#">96.03</a> ) desativados	1	Congelar estado de bloq parâm	1 = Alterar o estado de bloqueio de parâmetro impedido, ou seja, a password 358 não tem nenhum efeito	2	Desativar download de arquivo	1 = Impedido o carregamento de arquivos para o conversor. Isso se aplica a <ul style="list-style-type: none"> <li>• upgrades de firmware</li> <li>• restaurar parâmetro</li> <li>• carregando um programa adaptativo</li> <li>• alteração da Vista inicial do painel de controle</li> <li>• edição de textos do conversor</li> <li>• edição da lista de parâmetros favoritos no painel de controle</li> <li>• ajustes de configuração feitos pelo painel de controle, como formatos de hora/data e ativação/desativação da exibição do relógio.</li> </ul>	3...10	Reservado		11	Desativar acesso do OEM - nível 1	1 = OEM nível acesso 1 desativado	12	Desativar acesso do OEM - nível 2	1 = OEM nível acesso 2 desativado	13	Desativar acesso do OEM - nível 3	1 = OEM nível acesso 3 desativado	14...15	Reservado		
Bit	Nome	Informação																												
0	Desativar níveis de acesso de ABB	1 = Níveis de acesso de ABB (serviço, programador avançado, etc.; consulte <a href="#">96.03</a> ) desativados																												
1	Congelar estado de bloq parâm	1 = Alterar o estado de bloqueio de parâmetro impedido, ou seja, a password 358 não tem nenhum efeito																												
2	Desativar download de arquivo	1 = Impedido o carregamento de arquivos para o conversor. Isso se aplica a <ul style="list-style-type: none"> <li>• upgrades de firmware</li> <li>• restaurar parâmetro</li> <li>• carregando um programa adaptativo</li> <li>• alteração da Vista inicial do painel de controle</li> <li>• edição de textos do conversor</li> <li>• edição da lista de parâmetros favoritos no painel de controle</li> <li>• ajustes de configuração feitos pelo painel de controle, como formatos de hora/data e ativação/desativação da exibição do relógio.</li> </ul>																												
3...10	Reservado																													
11	Desativar acesso do OEM - nível 1	1 = OEM nível acesso 1 desativado																												
12	Desativar acesso do OEM - nível 2	1 = OEM nível acesso 2 desativado																												
13	Desativar acesso do OEM - nível 3	1 = OEM nível acesso 3 desativado																												
14...15	Reservado																													
	0000h...FFFFh	Seleção de ações a serem impedidas pelo bloqueio de usuário.	-																											

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
<b>97</b>	<b>Controle motor</b>	Frequência de comutação; ganho de deslizamento; reserva de tensão; frenagem de fluxo; antidesbaste (injeção de sinal); compensação IR.	
<b>97.01</b>	<b>Ref freq comutação</b>	<p>Define a frequência de comutação do inversor de frequência que é usada enquanto o inversor de frequência ficar abaixo do limite térmico. Consulte a seção <i>Frequência de comutação</i> na página 166.</p> <p>Maior frequência de comutação resulta em menor ruído acústico do motor. Menor frequência de comutação gera menos perdas de comutação e reduz as emissões de EMC.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Se tiver um sistema multimotor, entre em contato com seu representante ABB local.</li> <li>• Com o módulo de proteção de termistor com certificação CPTC-02 ATEX, siga as instruções no <i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i> (3AXD5000030058 [inglês]).</li> <li>• Com um motor ABB EX, siga as instruções da documentação do motor.</li> </ul>	<b>4 kHz</b>
	2 kHz	2 kHz.	2
	4 kHz	4 kHz.	4
	8 kHz	8 kHz.	8
	12 kHz	12 kHz.	12
<b>97.02</b>	<b>Freq min comutação</b>	<p>Menor valor de frequência de comutação permitido. Depende do tamanho da carcaça.</p> <p>Quando o inversor de frequência está chegando ao limite térmico, ele começa automaticamente a reduzir a frequência de comutação até atingir o valor mínimo permitido. Quando o mínimo for atingido, o inversor de frequência começará a limitar automaticamente a corrente de saída para manter a temperatura abaixo do limite térmico.</p> <p>A temperatura do inversor de frequência é mostrada pelo parâmetro <i>05.11 Temperatura reversor</i>.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Com o módulo de proteção de termistor com certificação CPTC-02 ATEX, siga as instruções no <i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i> (3AXD5000030058 [inglês]).</li> <li>• Com um motor ABB EX, siga as instruções da documentação do motor.</li> </ul>	<b>1.5 kHz</b>
	1.5 kHz	1.5 kHz. Não para todos os tamanhos de carcaça.	1
	2 kHz	2 kHz.	2
	4 kHz	4 kHz.	4
	8 kHz	8 kHz.	8
	12 kHz	12 kHz.	12



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
97.03	<i>Ganho deslizamento</i>	Define o ganho de escorregamento usado para melhorar o escorregamento estimado do motor. 100% significa ganho de escorregamento pleno; 0% significa nenhum ganho de escorregamento. O valor padrão é 100%. Outros valores podem ser usados se um erro de velocidade estático for detectado não obstante o ajuste estar em ganho de deslizamento pleno. <b>Exemplo</b> (com carga nominal e deslizamento nominal de 40 rpm): Uma referência de velocidade constante de 1000 rpm é dada ao inversor de frequência. Não obstante o ganho do deslizamento pleno (=100%), uma medida do tacômetro manual do eixo do motor fornece um valor de velocidade de 998 rpm. O erro de velocidade estático é de 1000 rpm - 998 rpm = 2 rpm. Para compensar o erro, o ganho de deslizamento deve ser aumentado para 105% (2 rpm / 40 rpm = 5%).	100%
	0...200%	Ganho de deslizamento.	1 = 1%
97.04	<i>Reserva tensão</i>	Define a reserva de tensão mínima permitida. Quando a reserva de tensão tiver diminuído para o valor de ajuste, o inversor de frequência entra na área de enfraquecimento de campo. <b>Observação:</b> Este é um parâmetro de nível de especialista e não deve ser ajustado sem a devida qualificação. Se a tensão CC do circuito intermediário $U_{dc} = 550$ V e a reserva de tensão for 5%, o valor RMS da tensão de saída máxima para operação em regime permanente será $0.95 \times 550 \text{ V} / \sqrt{2} = 369$ V O desempenho dinâmico do controle do motor na área de enfraquecimento de campo pode ser melhorado aumentando o valor da reserva de tensão, porém o inversor de frequência entra nesta região mais cedo.	-2%
	-4...50%	Reserva de tensão.	1 = 1%
97.05	<i>Frenagem de fluxo</i>	Define o nível da potência de frenagem de fluxo. (Outros modos de paragem e frenagem podem ser configurados no grupo de parâmetros <i>21 Modo partir/parar</i> ). <b>Observação:</b> Este é um parâmetro de nível de especialista e não deve ser ajustado sem a devida qualificação.	<i>Desativado</i>
	Desativado	A frenagem de fluxo está desativada.	0
	Moderado	O nível de fluxo é limitado durante a frenagem. O tempo de desaceleração é mais longo do que o da frenagem completa.	1
	Completo	Potência máxima de frenagem. Quase toda a corrente disponível é usada para converter a energia mecânica da frenagem em energia térmica no motor.  <b>AVISO!</b> O uso de frenagem de fluxo completa aquece o motor, especialmente em operação cíclica. Certifique-se de que o motor pode suportar isso se você tiver uma aplicação cíclica.	2
97.08	<i>Otimizador de torque mínimo</i>	Esse parâmetro pode ser usado para melhorar a dinâmica de controle de um motor de relutância síncrono ou de um motor síncrono de ímã permanente saliente. Como regra, defina um nível até o qual o torque de saída deve subir com atraso mínimo. Isso aumentará a corrente do motor e melhorará a resposta de torque a baixa velocidade.	0.0%
	0.0 ... 1.600.0%	Limite de torque do otimizador.	10 = 1%

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
97.10	<i>Injeção sinal</i>	<p>Ativa a função antidesbaste: um sinal alternado de alta frequência é injetado no motor, na região de baixa velocidade, para melhorar a estabilidade do controle de torque. Isso remove o "desbaste" que às vezes ocorre quando o rotor passa pelos polos magnéticos do motor. O antidesbaste pode ser ativado com diversos níveis de amplitude.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Este é um parâmetro de nível de especialista e não deve ser ajustado sem a devida qualificação.</li> <li>• Use o nível mais baixo possível que proporcione um desempenho satisfatório.</li> <li>• A injeção de sinal não pode ser aplicada a motores assíncronos.</li> <li>• Somente para carcaças R6...R9.</li> </ul>	<i>Desativado</i>
	Desativado	Antidesbaste ativado.	0
	Ativado (5%)	Antidesbaste ativado com um nível de amplitude de 5%.	1
	Ativado (10%)	Antidesbaste ativado com um nível de amplitude de 10%.	2
	Ativado (15%)	Antidesbaste ativado com um nível de amplitude de 15%.	3
	Ativado (20%)	Antidesbaste ativado com um nível de amplitude de 20%.	4
97.11	<i>Sint TR</i>	<p>Regulagem da constante de tempo do rotor.</p> <p>Este parâmetro pode ser usado para melhorar a precisão do torque no controle de malha fechada de um motor de indução. Normalmente, o ID run do motor fornece precisão de torque suficiente, mas a regulagem fina manual pode ser aplicada em aplicações excepcionalmente exigentes para obter o melhor desempenho.</p> <p><b>Observação:</b> esse é um parâmetro de nível de especialista e não deve ser ajustado sem a devida qualificação.</p>	100%
	25...400%	Regulagem da constante de tempo do rotor.	1 = 1%

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16																		
97.13	Compensação IR	<p>Define o auxílio relativo de tensão de saída à velocidade zero (compensação IR). A função é útil em aplicações que requerem um grande torque inicial quando não puder ser aplicado controle vetorial.</p> <p>Consulte também a seção <a href="#">Compensação de IR para controle escalar de motor</a> na página 159.</p> <p>Valores típicos de compensação de IR são mostrados abaixo.</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th colspan="6" style="text-align: center;"><b>Inversores de frequência trifásicos <math>U_N = 400\text{ V}</math> (380...415 V)</b></th> </tr> <tr> <th style="text-align: left;"><math>P_N</math> (kW)</th> <th style="text-align: center;">3</th> <th style="text-align: center;">7.5</th> <th style="text-align: center;">15</th> <th style="text-align: center;">37</th> <th style="text-align: center;">132</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: left;">Compensação de IR (%)</td> <td style="text-align: center;">2.5</td> <td style="text-align: center;">1.7</td> <td style="text-align: center;">1.3</td> <td style="text-align: center;">1.1</td> <td style="text-align: center;">0.6</td> </tr> </tbody> </table>	<b>Inversores de frequência trifásicos <math>U_N = 400\text{ V}</math> (380...415 V)</b>						$P_N$ (kW)	3	7.5	15	37	132	Compensação de IR (%)	2.5	1.7	1.3	1.1	0.6	Específico de tipo (%)
<b>Inversores de frequência trifásicos <math>U_N = 400\text{ V}</math> (380...415 V)</b>																					
$P_N$ (kW)	3	7.5	15	37	132																
Compensação de IR (%)	2.5	1.7	1.3	1.1	0.6																
	0.00...50.00%	Impulso de tensão na velocidade zero em porcentagem da tensão nominal do motor.	1 = 1%																		
97.15	Adapt temp mod mot	Ativa a adaptação de temperatura de modelo do motor. A temperatura estimada do motor pode ser usada para adaptar parâmetros dependentes da temperatura (por exemplo, resistências) do modelo do motor.	Desabilitado																		
	Desabilitado	Adaptação de temperatura desativada.	0																		
	Temperatura estimada	Adaptação de temperatura com estimativa de temperatura de motor (parâmetro <a href="#">35.01 Temp estim motor</a> ).	1																		
97.16	Fator temp estator	Sintoniza a dependência da temperatura do motor dos parâmetros do estator (resistência do estator).	50%																		
	0...200%	Fator de sintonização.	1 = 1%																		
97.17	Fator temperat rotor	Sintoniza a dependência da temperatura do motor dos parâmetros do rotor (por exemplo, resistência do rotor).	100%																		
	0...200%	Fator de sintonização.	1 = 1%																		
97.20	Razão U/f	<p>Seleciona o formato para a relação <math>U/f</math> (voltagem para frequência) abaixo do ponto de fraqueza do campo. Apenas para controle escalar.</p> <p><b>Observação:</b> Não é possível usar a função <math>U/f</math> com otimização de energia; se <a href="#">45.11 Otimizador energia</a> estiver definido como <i>Ativar</i>, o parâmetro <a href="#">97.20 Razão U/f</a> será ignorado.</p>	Linear																		
	Linear	Razão linear para aplicações de torque constantes.	0																		

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Quadrático	Razão quadrática para aplicações de bomba centrífuga e ventilador. Com a razão U/f quadrática, os níveis de ruído são menores para a maioria das frequências operacionais. Não é recomendado para motores de ímã permanente.	1
97.48	<i>Estabilizador UDC</i>	Ativa ou desativa o estabilizador de tensão do barramento CC.	<i>Desativado</i>
	Desativado	Estabilizador de tensão do barramento CC desativado.	0
	Min. ativado	Estabilizador de tensão do barramento CC ativado, estabilização mínima.	50
	Ativado moderado	Estabilizador de tensão do barramento CC ativado, estabilização moderada.	100
	Ativado médio	Estabilizador de tensão do barramento CC ativado, estabilização média.	300
	Ativado forte	Estabilizador de tensão do barramento CC ativado, estabilização forte.	500
	Ativado máximo	Estabilizador de tensão do barramento CC ativado, estabilização máxima.	800
97.49	<i>Slip gain for scalar</i>	Define o ganho para a compensação de deslizamento em percentual quando o inversor de frequência está operando no modo de controle escalar. Um motor do tipo gaiola de esquilo desliza com carga. Aumentar a frequência conforme o torque do motor aumenta e compensa o deslizamento. <b>Observação:</b> Esse parâmetro é efetivo somente no modo de controle de motor escalar (parâmetro <a href="#">99.04 Modo controle motor</a> definido como <a href="#">Escalar</a> ).	0%
	0...200%	0% = Nenhuma compensação de deslizamento. 0...200% = Compensação de deslizamento crescente. 100% significa compensação total de deslizamento segundo os parâmetros <a href="#">99.08 Freq nominal motor</a> e <a href="#">99.09 Veloc nominal motor</a> .	1 = 1%
97.94	<i>IR comp max frequency</i>	Define a frequência na qual a compensação de IR definida pelo parâmetro <a href="#">97.13 Compensação IR</a> atinge 0 V. A unidade é o percentual da frequência nominal do motor.	50.0%
	1.0...200.0%	Frequência.	1 = 1%
97.135	<i>Udc ripple</i>	Calcula a tensão do ripple.	0.0 V
	0.0...200.0 V	Tensão.	1 = 1 V
<b>98 Parâm do motor pelo usuário</b>		Valores do motor fornecidos pelo usuário que são usados no modelo de motor. Esses parâmetros são úteis para motores fora do padrão, ou apenas para obter um controle mais preciso do motor no local. Um modelo melhor de motor sempre melhora o desempenho do eixo.	
98.01	<i>Modelo motor utiliz</i>	Ativa os parâmetros de modelo de motor <a href="#">98.02...98.12</a> e <a href="#">98.14</a> . <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>O valor do parâmetro é automaticamente ajustado para zero quando o ciclo de ID é selecionado por meio do parâmetro <a href="#">99.13 Pedido ID Run</a>. Os valores dos parâmetros <a href="#">98.02...98.12</a> são atualizados de acordo com as características do motor identificadas durante o ID run.</li> <li>As medidas feitas diretamente nos terminais do motor durante o ID run devem produzir valores um pouco diferentes do que aqueles na planilha do fabricante do motor.</li> <li>Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.</li> </ul>	<i>Não selecionado</i>
	Não selecionado	Parâmetros <a href="#">98.02...98.12</a> inativos.	0

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Parâmetros motor	Os valores dos parâmetros 98.02...98.12 são usados no modelo do motor.	1
98.02	Utilizador $R_S$	Define a resistência do estator $R_S$ do modelo de motor. Com um motor com conexão estrela, $R_S$ é a resistência de um enrolamento. Com um motor de conexão delta, $R_S$ é um terço da resistência de um enrolamento. O valor de resistência é dado a 20 °C (68 °F).	0.00000 p.u.
	0.00000... 0.50000 p.u.	Resistência do estator em por unidade.	-
98.03	Utilizador $R_R$	Define a resistência do rotor $R_R$ do modelo de motor. O valor de resistência é dado a 20 °C (68 °F). <b>Observação:</b> Este parâmetro é válido somente para motores assíncronos.	0.00000 p.u.
	0.00000... 0.50000 p.u.	Resistência do rotor em por unidade.	-
98.04	Utiliz $L_M$	Define a indutância principal $L_M$ do modelo de motor. <b>Observação:</b> Este parâmetro é válido somente para motores assíncronos.	0.00000 p.u.
	0.00000... 10.00000 p.u.	Indutância principal em por unidade.	-
98.05	Utiliz $\sigma L_S$	Define a indutância de fuga $\sigma L_S$ . <b>Observação:</b> Este parâmetro é válido somente para motores assíncronos.	0.00000 p.u.
	0.00000... 1.00000 p.u.	Indutância de fuga em por unidade.	-
98.06	Utiliz $L_d$	Define a indutância do eixo direto (síncrono). <b>Observação:</b> Este parâmetro é válido somente para motores de ímã permanente.	0.00000 p.u.
	0.00000... 10.00000 p.u.	Indutância de eixo direta em por unidade.	-
98.07	Utiliz $L_q$	Define a indutância do eixo de quadratura (síncrono). <b>Observação:</b> Este parâmetro é válido somente para motores de ímã permanente.	0.00000 p.u.
	0.00000... 10.00000 p.u.	Indutância de eixo de quadratura em por unidade.	-
98.08	Utiliz fluxo PM	Define o fluxo do ímã permanente. <b>Observação:</b> Este parâmetro é válido somente para motores de ímã permanente.	0.00000 p.u.
	0.00000... 2.00000 p.u.	Fluxo de ímã permanente em por unidade.	-
98.09	Utiliz $S_I R_S$	Define a resistência do estator $R_S$ do modelo de motor. Valor de resistência dado a 20 °C (68 °F).	0.00000 ohm
	0.00000... 100.00000 ohm	Resistência do estator.	-
98.10	Utiliz $S_I R_r$	Define a resistência do rotor $R_R$ do modelo de motor. O valor de resistência é dado a 20 °C (68 °F). <b>Observação:</b> Este parâmetro é válido somente para motores assíncronos.	0.00000 ohm
	0.00000... 100.00000 ohm	Resistência do rotor.	-


Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
98.11	<i>Utiliz SI L<sub>M</sub></i>	Define a indutância principal $L_M$ do modelo de motor. <b>Observação:</b> Este parâmetro é válido somente para motores assíncronos.	0.00 mH
	0.00... 100000.00 mH	Indutância principal.	1 = 10.000 mH
98.12	<i>Utiliz SI SigmaL</i>	Define a indutância de fuga $\sigma L_S$ . <b>Observação:</b> Este parâmetro é válido somente para motores assíncronos.	0.00 mH
	0.00... 100000.00 mH	Indutância de fuga.	1 = 10.000 mH
98.13	<i>Utiliz SI L<sub>d</sub></i>	Define a indutância do eixo direto (síncrono). <b>Observação:</b> Este parâmetro é válido somente para motores de ímã permanente.	0.00 mH
	0.00... 100000.00 mH	Indutância de eixo direto.	1 = 10.000 mH
98.14	<i>Utiliz SI L<sub>q</sub></i>	Define a indutância do eixo de quadratura (síncrono). <b>Observação:</b> Este parâmetro é válido somente para motores de ímã permanente.	0.00 mH
	0.00... 100000.00 mH	Indutância de eixo de quadratura.	1 = 10.000 mH
<b>99 Dados motor</b>		Ajustes de configuração do motor.	
99.03	<i>Tipo de motor</i>	Seleciona o tipo do motor. <b>Observação:</b> Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.	<i>Motor assíncrono</i>
	Motor assíncrono	Motor de indução CA padrão de gaiola (motor de indução assíncrono).	0
	Motor ímã permanente	Motor ímã permanente. Motor síncrono CA trifásico com rotor de ímã permanente e tensão Contra-EMF sinusoidal. <b>Observação:</b> Com motores de ímã permanente, é preciso atenção especial ao ajustar os valores nominais do motor no grupo de parâmetros <b>99 Dados motor</b> . É necessário usar controle vetorial. Se a tensão nominal Contra-EMF do motor não está disponível, é necessário realizar uma ID run completa para melhorar o desempenho.	1
	SynRM	Motor de relutância síncrona. Motor síncrono trifásico CA com rotor de polo saliente sem ímãs permanentes. É necessário usar controle vetorial para essa seleção.	2



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
99.04	<i>Modo controle motor</i>	Seleciona o modo de controle do motor.	<i>Escalar</i>
	Vetor	<p>Controle vetorial. O controle vetorial é mais preciso que o controle escalar, mas não pode ser usado em todas as situações (consulte a seleção <i>Escalar</i> abaixo).</p> <p>Exige a realização do processo de identificação do motor (ID run). Consulte o parâmetro <i>99.13 Pedido ID Run</i>.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• No controle vetorial, o inversor de frequência realiza uma ID run imobilizado na primeira partida, caso a ID run não tenha sido realizada anteriormente. É necessário um novo comando de partida após uma ID run imóvel.</li> <li>• Para ter um melhor desempenho do controle do motor, é possível realizar uma ID run normal sem carga.</li> </ul> <p>Consulte também a seção <i>Modos de operação do inversor de frequência</i> (página 114).</p>	0
	Escalar	<p>Controle escalar. Adequado para a maioria das aplicações, se não for preciso desempenho ótimo.</p> <p>ID run do motor não é necessário.</p> <p><b>Observação:</b> O controle escalar deve ser usado nas seguintes situações:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• com sistemas multimotor 1) se a carga não for igualmente compartilhada entre os motores, 2) se os motores forem de tamanhos diferentes ou 3) se os motores tiverem que ser alterados depois da identificação (Execução da ID)</li> <li>• se a corrente nominal do motor for menor que 1/6 da corrente nominal de saída do inversor de frequência (Observação: No entanto, ao usar o modo de partida rápida no controle escalar, a corrente nominal deve estar acima de 1/6 da corrente nominal de saída do inversor de frequência, consulte o parâmetro <i>21.19 Modo partida escalar</i>, seleção Partida rápida.)</li> <li>• se o inversor de frequência for usado sem um motor conectado (por exemplo, para propósitos de teste).</li> </ul> <p><b>Observação:</b> A operação correta do motor requer que a corrente de magnetização do motor não ultrapasse 90% da corrente nominal do inversor.</p> <p>Consulte também as seções <i>Parada por compensação de velocidade</i> (página 170), <i>Modos de operação do inversor de frequência</i> (página 114).</p>	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
99.06	<i>Corrente nom motor</i>	Define a corrente nominal do motor. Deve ser igual ao valor presente na placa de especificação nominal do motor. Se vários motores forem conectados ao inversor de frequência, insira a corrente total dos motores. <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>A operação correta do motor requer que a corrente de magnetização do motor não ultrapasse 90% da corrente nominal do inversor de frequência.</li> <li>Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.</li> </ul>	0.0 A
	0.0...6400.0 A	Corrente nominal do motor. A faixa admissível: <ul style="list-style-type: none"> <li>modo de controle vetorial: <math>1/6 \dots 2 \times I_N</math> do inversor de frequência</li> <li>modo de controle escalar: <math>0 \dots 2 \times I_N</math> com modo de controle escalar.</li> </ul> <b>Observação:</b> Ao usar partida rápida no modo de controle escalar (consulte o parâmetro <a href="#">21.19 Modo partida escalar</a> ), a corrente nominal deve estar na faixa admissível para o modo de controle vetorial.	1 = 1 A Consulte <a href="#">46.05</a>
99.07	<i>Tensão nominal motor</i>	Define a tensão nominal do motor fornecida ao motor. Deve ser igual ao valor presente na plaqueta de especificação do motor. <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Com motores de ímã permanente, a tensão nominal é a tensão Contra-EMF na velocidade nominal do motor. Se a tensão for fornecida como tensão por rpm, por exemplo, 60 V por 1000 rpm, a tensão para uma velocidade nominal de 3000 rpm será <math>3 \times 60 \text{ V} = 180 \text{ V}</math>.</li> <li>O esforço no isolamento do motor é sempre dependente da tensão de alimentação do inversor de frequência. Isso também se aplica ao caso em que a tensão nominal do motor é inferior à do inversor de frequência e da alimentação.</li> <li>Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.</li> </ul>	0.0 V
	0.0...960.0 V	Tensão nominal do motor.	10 = 1 V
99.08	<i>Freq nominal motor</i>	Define a frequência nominal do motor. Deve ser igual ao valor presente na plaqueta de especificação do motor. <b>Observação:</b> Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.	50.00 Hz
	0.00...500.00 Hz	Frequência nominal do motor.	10 = 1 Hz
99.09	<i>Veloc nominal motor</i>	Define a velocidade nominal do motor. O ajuste deve ser igual ao valor presente na plaqueta de especificação do motor. <b>Observação:</b> Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.	0 rpm
	0...30.000 rpm	Velocidade nominal do motor.	1 = 1 rpm
99.10	<i>Pot nominal motor</i>	Define a potência nominal do motor. O ajuste deve ser igual ao valor presente na plaqueta de especificação do motor. Se vários motores forem conectados ao inversor de frequência, insira a potência total dos motores. A unidade é selecionada pelo parâmetro <a href="#">96.16 Seleção unidade</a> . <b>Observação:</b> Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.	0.00 kW ou hp;
	0.00... 10000.00 kW ou 0.00... 13.404.83 hp	Potência nominal do motor.	1 = 1 unidade Veja <a href="#">46.04</a>



Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
99.11	<i>cos <math>\varphi</math> nominal motor</i>	Define o cosphi de um motor para um modelo de motor mais preciso. O valor não é obrigatório, mas é útil com um motor assíncrono, especialmente ao executar uma volta de identificação de imobilização. Com motor de ímã permanente ou motor de relutância síncrono, esse valor não é necessário. <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• não insira um valor estimado. Se não souber o valor exato, deixe o parâmetro em zero.</li> <li>• Esse parâmetro não pode ser alterado enquanto o conversor estiver em funcionamento.</li> </ul>	0.00
	0.00...1.00	Cosphi do motor.	100 = 1
99.12	<i>Torque nominal motor</i>	Define o torque nominal do eixo do motor para um modelo de motor mais preciso. Não obrigatório. A unidade é selecionada pelo parâmetro <a href="#">96.16 Seleção unidade</a> . <b>Observação:</b> Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.	0.000 Nm ou lb/pés
	0.000... 4.000.000.000 N·m ou 0.000... 2950248.597 lb·ft	Torque nominal do motor.	1 = 100 unidades

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
99.13	<i>Pedido ID Run</i>	<p>Seleciona o tipo de identificação do motor (ID run) executada na próxima partida do inversor de frequência. Durante o ID run, o inversor de frequência identificará as características do motor para controle ideal do motor.</p> <p>Se o ID run ainda não foi executado (ou se os valores de parâmetros padrões foram restaurados usando o parâmetro <b>96.06 Restaurar parâmetro</b>), o parâmetro será automaticamente ajustado para <b>Imobilizado</b>, significando que uma ID run precisa ser realizada.</p> <p>Depois do ID run, o inversor de frequência para e este parâmetro é ajustado automaticamente em <b>Nenhum</b>.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Para garantir que o ID run possa funcionar corretamente, os limites de inversor de frequência no grupo <b>30</b> (velocidade máxima e velocidade mínima, e torque máximo e torque mínimo) devem ser grandes o suficiente (a gama definida pelos limites deve ser ampla o suficiente). Se, por exemplo, os limites de velocidade forem inferiores à velocidade nominal do motor, não será possível concluir o ID run.</li> <li>• Certifique-se de que o motor está parado antes de iniciar o ID run.</li> <li>• Para o ID run <b>Avançado</b>, o maquinário deve sempre ser desacoplado do motor.</li> <li>• Com um motor de ímã permanente ou de relutância síncrona, um ID run <b>Normal</b>, <b>Reduzido</b> ou <b>Imobilizado</b> exige que o eixo do motor NÃO esteja bloqueado e que o torque de carga seja inferior a 10%.</li> <li>• Com o modo de controle escalar (<b>99.04 Modo controle motor = Escalar</b>), a Execução da ID não é solicitada automaticamente. No entanto, é possível realizar uma Execução da ID para estimar o torque com mais precisão.</li> <li>• Depois de ativado o ID run, ele pode ser cancelado parando o inversor de frequência.</li> <li>• O ID run deve ser executado toda vez que qualquer um dos parâmetros do motor (<b>99.04, 99.06...99.12</b>) tiver sido alterado.</li> <li>• Assegure que os circuitos de safe torque off e paragem de emergência (se houver) estejam fechados durante o ID run.</li> <li>• O freio mecânico (se houver) não é aberto pela lógica do ID run.</li> <li>• Este parâmetro não pode ser alterado enquanto o inversor de frequência estiver funcionando.</li> </ul>	<i>Nenhum</i>
	Nenhum	Nenhum ciclo de ID do motor é solicitado. Esse modo poderá ser selecionado somente se a execução da ID ( <b>Normal/Reduzido/Imobilizado/Avançado</b> ) já tiver sido realizado uma vez.	0
	Normal	<p>ID run normal. Garante boa precisão de controle para todos os casos. O ciclo de ID demora cerca de 90 segundos. Este modo deve ser selecionado sempre que possível.</p> <p><b>Observações:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Se o torque de carga será maior que 20% do torque nominal do motor, ou se o maquinário não pode suportar o torque nominal temporário durante o ID run, é necessário desacoplar o maquinário acionado do motor durante o ID run normal.</li> <li>• Verifique o sentido de rotação do motor antes de começar o ciclo de ID. Durante o ciclo, o motor irá girar na direção de avanço.</li> </ul> <p> <b>AVISO!</b> O motor funcionará até cerca de 50 a 100% da velocidade nominal durante a Execução da ID. CERTIFIQUE-SE DE QUE SEJA SEGURO ACIONAR O MOTOR ANTES DE FAZER O CICLO DE ID!</p>	1

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Reduzido	<p>ID run reduzido. Este modo deve ser selecionado ao invés de ID run <i>Normal</i> ou <i>Avançado</i> quando</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• as perdas mecânicas são superiores a 20% (isto é, o motor não pode ser desacoplado do equipamento acionado), ou</li> <li>• a redução de fluxo não for permitida enquanto o motor está funcionando (isto é, no caso de um motor com um freio integrado alimentado a partir dos terminais do motor).</li> </ul> <p>Com este modo de ID run, o controle do motor resultante na área de enfraquecimento de campo ou em torques altos não é necessariamente tão preciso quanto o controle de motor após um ID run normal. O ID run reduzido é completado de forma mais rápida que o ID run normal (&lt; 90 segundos).</p> <p><b>Observação:</b> Verifique o sentido de rotação do motor antes de começar o ciclo de ID. Durante o ciclo, o motor irá girar na direção de avanço.</p> <p> <b>AVISO!</b> O motor funcionará até cerca de 50 a 100% da velocidade nominal durante a Execução da ID. CERTIFIQUE-SE DE QUE SEJA SEGURO ACIONAR O MOTOR ANTES DE FAZER O CICLO DE ID!</p>	2
	Imobilizado	<p>ID run imobilizado. O motor é injetado com corrente CC. Com um motor de indução CA (assíncrono), o eixo do motor não gira. Com um motor de ímã permanente, o eixo pode girar até metade de uma revolução.</p> <p><b>Observação:</b> Este modo deve ser selecionado somente se o ID run <i>Normal</i>, <i>Reduzido</i> ou <i>Avançado</i> não for possível devido a restrições causadas pela mecânica conectada (por exemplo, com aplicações de levantamento ou guindaste).</p>	3
	Reservado		4
	Calib med cor	<p>Calibração da corrente de offset e da medição de ganho é ajustada para calibrar os circuitos de controle. A calibração será executada na próxima partida. Apenas para carcaças R6...R11.</p>	5
	Avançado	<p>Execução da ID avançada. Apenas para carcaças R6...R11. Garante a melhor precisão de controle possível. O ID run demora muito tempo. Esse modo deve ser selecionado quando houver necessidade de desempenho máximo em toda a área de operação.</p> <p><b>Observação:</b> O maquinário acionado deve ser desacoplado do motor devido aos altos transientes de torque e velocidade aplicados.</p> <p> <b>AVISO!</b> O motor pode operar à velocidade máxima (positiva) e mínima (negativa) permitida durante o ID run. São realizadas várias acelerações e desacelerações. Os valores máximos de torque, corrente e velocidade permitidos pelos parâmetros de limite podem ser utilizados. CERTIFIQUE-SE DE QUE SEJA SEGURO ACIONAR O MOTOR ANTES DE FAZER O CICLO DE ID!</p>	6

Nº	Nome/valor	Descrição	Def/FbEq16
	Adaptativo	Execução da ID adaptativa. Melhora a precisão do modelo do motor durante a operação normal do inversor. O inversor realiza primeiro um ciclo de ID de Paralisação. Os parâmetros do motor são atualizados com melhor precisão durante uma sequência de adaptação seguindo o perfil de direção do usuário. Quando a adaptação estiver concluída, os parâmetros <i>99.14 ID Run executado</i> mudam de Paralisação para Adaptativo. Os parâmetros do motor são atualizados automaticamente e o usuário não precisa atualizar nenhum outro parâmetro. <b>Observações:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Para controle vetorial somente.</li> <li>• Apenas para tamanhos de carcaça R1...R5.</li> </ul>	8
<i>99.14</i>	<i>ID Run executado</i>	Mostra o tipo de ID run que foi realizado por último. Para mais informações sobre os modos diferentes, consulte as seleções do parâmetro <i>99.13 Pedido ID Run</i> .	<i>Nenhum</i>
	Nenhum	Nenhum ID run foi concluído.	0
	Normal	<i>Normal</i> ID run.	1
	Reduzido	<i>Reduzido</i> ID run.	2
	Imobilizado	<i>Imobilizado</i> ID run.	3
	Reservado		4
	Calib med cor	<i>Calib med cor</i> .	5
	Avançado	<i>Avançado</i> ID run.	6
<i>99.15</i>	<i>Pares de polos motor</i>	Número calculado de pares de polo no motor.	0
	0...1000	Número de pares de pólo.	1 = 1
<i>99.16</i>	<i>Ordem fase</i>	Altera o sentido de rotação do motor. Este parâmetro pode ser usado se o motor gira no sentido errado (por exemplo, devido a uma ordem de fase errada no cabo do motor) e a correção do cabeamento é considerada inviável. <b>Observação:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A alteração deste parâmetro não afeta as polaridades de referência de velocidade, de modo que referência de velocidade positiva faz o motor girar para a frente. A seleção de ordem de fases apenas garante que "para a frente" é, de fato, o sentido correto.</li> </ul>	<i>U V W</i>
	U V W	Normal.	0
	U W V	Sentido de rotação inversa.	1

## Diferenças nos valores padrão entre os ajustes de frequência de alimentação de 50 Hz e 60 Hz.

O parâmetro [95.20 Opções HW palavra 1 bit 0](#) [Frequência de alimentação de 60 Hz](#) muda os valores padrão do parâmetro do inversor de frequência de acordo com a frequência de alimentação, 50 Hz ou 60 Hz. O bit é ajustado de acordo com o mercado antes da entrega do inversor de frequência.

Se for necessário alterar de 50 Hz para 60 Hz, ou vice-versa, altere o valor do bit e, em seguida, faça uma reseta completa do inversor de frequência. Após isso, é necessário selecionar novamente a macro a ser usada.

A tabela a seguir mostra os parâmetros cujos valores padrão dependem do ajuste da frequência de alimentação. O ajuste da frequência de alimentação, com a designação de tipo do inversor de frequência, também afeta os valores do parâmetro [99 Dados motor](#) de grupo, apesar de tais parâmetros não estarem relacionados na tabela.

Não	Nome	95.20 Opções HW palavra 1 bit <a href="#">Frequência de alimentação de 60 Hz = 50 Hz</a>	95.20 Opções HW palavra 1 bit <a href="#">Frequência de alimentação de 60 Hz = 60 Hz</a>
11.45	<a href="#">Ent freq 1 escalada</a>	1500.000	1800.000
15.35	<a href="#">Freq sai 1 src max</a>	1500.000	1800.000
12.20	<a href="#">Al1 escal a Al1 max</a>	50.000	60.000
13.18	<a href="#">Fonte AO1 max</a>	50.0	60.0
22.26	<a href="#">Veloc constante 1</a>	300.00 rpm	360.00 rpm
22.27	<a href="#">Veloc constante 2</a>	600.00 rpm	720.00 rpm
22.28	<a href="#">Veloc constante 3</a>	900.00 rpm	1.080.00 rpm
22.29	<a href="#">Veloc constante 4</a>	1.200.00 rpm	1.440.00 rpm
22.30	<a href="#">Veloc constante 5</a>	1.500.00 rpm	1.800.00 rpm
22.30	<a href="#">Veloc constante 6</a>	2.400.00 rpm	2.880.00 rpm
22.31	<a href="#">Veloc constante 7</a>	3.000.00 rpm	3.600.00 rpm
28.26	<a href="#">Freq constante 1</a>	5.00 Hz	6.00 Hz
28.27	<a href="#">Freq constante 2</a>	10.00 Hz	12.00 Hz
28.28	<a href="#">Freq constante 3</a>	15.00 Hz	18.00 Hz
28.29	<a href="#">Freq constante 4</a>	20.00 Hz	24.00 Hz
28.30	<a href="#">Freq constante 5</a>	25.00 Hz	30.00 Hz
28.31	<a href="#">Freq constante 6</a>	40.00 Hz	48.00 Hz
28.32	<a href="#">Freq constante 7</a>	50.00 Hz	60.00 Hz

454 *Parâmetros*

<b>Não</b>	<b>Nome</b>	<b>95.20 Opções HW palavra 1 bit Frequência de alimentação de 60 Hz = 50 Hz</b>	<b>95.20 Opções HW palavra 1 bit Frequência de alimentação de 60 Hz = 60 Hz</b>
30.11	<i>Veloc mínima</i>	0.00 rpm	0.00 rpm
30.12	<i>Veloc máxima</i>	1.500.00 rpm	1.800.00 rpm
30.13	<i>Freq mínima</i>	0.00 Hz	0.00 Hz
30.14	<i>Freq máxima</i>	50.00 Hz	60.00 Hz
31.26	<i>Veloc bloqueio alta</i>	150.00 rpm	180.00 rpm
31.27	<i>Limit freq Stall</i>	15.00 Hz	18.00 Hz
31.30	<i>Margem disparo veloc</i>	500.00 rpm	500.00 rpm
46.01	<i>Escala velocidade</i>	1.500.00 rpm	1.800.00 rpm
46.02	<i>Escala frequência</i>	50.00 Hz	60.00 Hz
46.31	<i>Acima limite veloc</i>	1.500.00 rpm	1.800.00 rpm
46.32	<i>Acima lim freq</i>	50.00 Hz	60.00 Hz

## Parâmetros suportados pela compatibilidade com versões anteriores Modbus com 550

O modo de compatibilidade ACx550 é uma maneira de se comunicar com um inversor de frequência ACx580 de forma que pareça um inversor de frequência ACx550 no Modbus RTU ou no Modbus TCP. Esse modo pode ser ativado alterando o parâmetro [96.78 Modo de compatibilidade 550](#) para Ativar.

No modo de compatibilidade 550, todos os parâmetros suportados podem ser lidos como se o inversor de frequência fosse um ACx550. Alguns parâmetros são somente leitura e não suportam gravações. Consulte a tabela abaixo para ver quais parâmetros suportam gravações.

Parâmetro do ACx550	Nome	Leitura/Gravação	Parâmetro do ACx550	Nome	Leitura/Gravação
01.01	VELOC & SENT	Somente leitura	01.34	PALAV COM SR	Somente leitura
01.02	VELOCIDADE	Somente leitura	01.35	VALOR COM 1	Somente leitura
01.03	FREQ SAIDA	Somente leitura	01.36	VALOR COM 2	Somente leitura
01.04	CORRENTE	Somente leitura	01.41	CONTADOR MWH	Somente leitura
01.05	TORQUE	Somente leitura	01.43	ACC NO TEMPO EL	Somente leitura
01.06	POTENCIA	Somente leitura	01.45	MOTOR TEMP	Somente leitura
01.07	TENSAO DO BARRAMENTO CC	Somente leitura	01.50	TEMP CB	Somente leitura
01.09	TENSAO SAIDA	Somente leitura	01.74	KWH GUARDADO	Somente leitura
01.10	TEMP ACCION	Somente leitura	01.75	MWH GUARDADO	Somente leitura
01.11	REF 1 EXTERNA	Somente leitura	01.77	QUANT GUARDADA 2	Somente leitura
01.13	LOCAL CTRL	Somente leitura	01.78	CO2 GUARDADO	Somente leitura
01.14	TEMPO DE EXECUÇÃO	Somente leitura	03.01	PALAV COM FB 1	Somente leitura
01.15	CONTADOR KWH	Somente leitura	03.02	PALAV COM FB 2	Somente leitura
01.18	ESTADO ED 1-3	Somente leitura	03.03	PALAV EST FB 1	Somente leitura
01.19	ESTADO ED 4-6	Somente leitura	03.04	PALAV EST FB 2	Somente leitura
01.20	EA 1	Somente leitura	03.05	PALAVRA FALHA 1	Somente leitura
01.21	EA 2	Somente leitura	03.06	PALAVRA FALHA 2	Somente leitura
01.22	ESTADO SA 1-3	Somente leitura	03.07	PALAVRA FALHA 3	Somente leitura
01.23	ESTADO SA 4-6	Somente leitura	03.08	ALARM WORD 1	Somente leitura
01.24	SA 1	Somente leitura	03.09	ALARM WORD 2	Somente leitura
01.25	SA 2	Somente leitura	04.01	ULTIMA FALHA	Somente leitura
01.26	SAIDA PID 1	Somente leitura	04.12	FALHA ANT 1	Somente leitura
01.27	SAIDA PID 2	Somente leitura	04.13	FALHA ANT 2	Somente leitura
01.28	SETPOINT PID 1	Somente leitura	10.01	COMANDO EXT1	Leitura/Gravação
01.29	SETPOINT PID 2	Somente leitura	10.02	COMANDO EXT2	Leitura/Gravação
01.30	FEEDBACK PID 1	Somente leitura	10.03	SENTIDO	Leitura/Gravação
01.31	FEEDBACK PID 2	Somente leitura	10.04	SEL JOGGING	Leitura/Gravação
01.32	DESVIO PID 1	Somente leitura	11.02	EXT1/EXT2 SEL	Leitura/Gravação
01.33	DESVIO PID 2	Somente leitura	11.03	SELEC REF 1	Leitura/Gravação

Parâmetro do ACx550	Nome	Leitura/Gravação
11.04	MIN REF1	Leitura/Gravação
11.05	MAX REF1	Leitura/Gravação
11.06	SELEC REF2	Leitura/Gravação
11.07	MIN REF2	Leitura/Gravação
11.08	MAX REF2	Leitura/Gravação
12.01	SEL VEL CONST	Leitura/Gravação
12.02	VEL CONST 1	Leitura/Gravação
12.03	VEL CONST 2	Leitura/Gravação
12.04	VEL CONST 3	Leitura/Gravação
12.05	VEL CONST 4	Leitura/Gravação
12.06	VEL CONST 5	Leitura/Gravação
12.07	VEL CONST 6	Leitura/Gravação
15.02	VEL CONST 7	Leitura/Gravação
15.03	CONTEUDO MAX SA1	Leitura/Gravação
15.04	SA1 MINIMO	Leitura/Gravação
15.05	MÁXIMO SA1	Leitura/Gravação
15.08	CONTEUDO MIN SA2	Leitura/Gravação
15.09	CONTEUDO MAX SA2	Leitura/Gravação
15.10	SA2 MINIMO	Leitura/Gravação
15.11	MÁXIMO SA2	Leitura/Gravação
16.01	RUN ENABLE	Leitura/Gravação
16.02	PARAMETER LOCK	Leitura/Gravação
16.03	PASS CODE	Leitura/Gravação
16.08	ARRANQ ACTIV 1	Leitura/Gravação
16.09	ARRANQ ACTIV 2	Leitura/Gravação
20.01	MINIMUM SPEED	Leitura/Gravação
20.02	MAXIMUM SPEED	Leitura/Gravação
20.03	CORRENTE MAX	Leitura/Gravação
20.06	CTRL SUBTENSÃO	Leitura/Gravação
20.07	FREQ MINIMA	Leitura/Gravação
20.08	FREQ MAXIMA	Leitura/Gravação
20.13	SEL BINARIO MIN	Leitura/Gravação
20.14	SEL BINARIO MAX	Leitura/Gravação
20.15	BINARIO MIN 1	Leitura/Gravação
20.16	BINARIO MIN 2	Leitura/Gravação
20.17	BINARIO MAX 1	Leitura/Gravação
20.18	BINARIO MAX 2	Leitura/Gravação
21.02	FUNÇÃO PARAGEM	Leitura/Gravação
21.03	DC MAGN TIME	Leitura/Gravação

Parâmetro do ACx550	Nome	Leitura/Gravação
21.05	DC HOLD SPEED	Leitura/Gravação
21.06	REF CORRENTE CC	Leitura/Gravação
21.09	SEL PARAG EMERG	Leitura/Gravação
21.12	ZERO SPEED DELAY	Leitura/Gravação
21.13	ATRASSO ARRANQUE	Leitura/Gravação
22.02	TEMPO ACEL 1	Leitura/Gravação
22.03	TEMPO DESACEL 1	Leitura/Gravação
22.04	FORMA RAMP A 1	Leitura/Gravação
22.05	TEMPO ACEL 2	Leitura/Gravação
22.06	TEMPO DESACEL 2	Leitura/Gravação
22.07	FORMA RAMP A 2	Leitura/Gravação
22.08	TMP DESACEL EM	Leitura/Gravação
23.01	GANHO PROP	Leitura/Gravação
23.02	INTEGRATION TIME	Leitura/Gravação
23.03	DERIVATION TIME	Leitura/Gravação
23.04	ACC COMPENSATION	Leitura/Gravação
30.02	ERRO COM PAINEL	Leitura/Gravação
30.03	REF 2 EXTERNA	Leitura/Gravação
30.04	REF 2 EXTERNA	Leitura/Gravação
30.05	PROT TERM MOTOR	Leitura/Gravação
30.06	MOT THERM TIME	Leitura/Gravação
30.07	MOT LOAD CURVE	Leitura/Gravação
30.08	ZERO SPEED LOAD	Leitura/Gravação
30.09	FREQ ENFRAQ CAMP	Leitura/Gravação
30.10	STALL FUNCTION	Leitura/Gravação
30.11	FREQ BLOQUEIO	Leitura/Gravação
30.12	STALL TIME	Leitura/Gravação
30.17	EARTH FAULT	Leitura/Gravação
30.18	FUNC FALHA COM	Leitura/Gravação
30.19	TEMPO FALHA COM	Leitura/Gravação
30.22	LIMITE FALHA EA2	Leitura/Gravação
30.23	FALHA CABO	Leitura/Gravação
33.01	VERSAO FW	Somente leitura
33.02	PACOTE DE CARGA	Somente leitura
33.03	DATA TESTE	Somente leitura
33.04	GAMA AÇION	Somente leitura
40.01	GANHO	Leitura/Gravação
40.02	INTEGRATION TIME	Leitura/Gravação
40.03	DERIVATION TIME	Leitura/Gravação



Parâmetro do ACx550	Nome	Leitura/Gravação
40.04	FILTRO DERIV PID	Leitura/Gravação
40.08	0% VALOR	Leitura/Gravação
40.09	100% VALOR	Leitura/Gravação
40.10	SEL SETPOINT	Leitura/Gravação
40.11	SETPOINT INTERNO	Leitura/Gravação
40.12	SETPOINT MIN	Leitura/Gravação
40.13	SETPOINT MAX	Leitura/Gravação
40.14	SEL FEEDBACK	Leitura/Gravação
40.15	MULTI FEEDBACK	Leitura/Gravação
40.16	ENTRADA ACT1	Leitura/Gravação
40.17	ENTRADA ACT2	Leitura/Gravação
40.24	ATR DORMIR PID	Leitura/Gravação
40.25	DESVIO DESPERTAR	Leitura/Gravação
40.26	ATRASSO DESPERTAR	Leitura/Gravação
40.27	ACTIV PARAM pid1	Leitura/Gravação
41.01	GANHO	Leitura/Gravação
41.02	INTEGRATION TIME	Leitura/Gravação
41.03	DERIVATION TIME	Leitura/Gravação
41.04	FILTRO DERIV PID	Leitura/Gravação
41.08	0% VALOR	Leitura/Gravação
41.09	100% VALOR	Leitura/Gravação
41.10	SEL SETPOINT	Leitura/Gravação

Parâmetro do ACx550	Nome	Leitura/Gravação
41.11	SETPOINT INTERNO	Leitura/Gravação
41.12	SETPOINT MIN	Leitura/Gravação
41.13	SETPOINT MAX	Leitura/Gravação
41.14	SEL FEEDBACK	Leitura/Gravação
41.15	MULTI FEEDBACK	Leitura/Gravação
41.16	ENTRADA ACT1	Leitura/Gravação
41.17	ENTRADA ACT2	Leitura/Gravação
41.24	ATR DORMIR PID	Leitura/Gravação
41.25	DESVIO DESPERTAR	Leitura/Gravação
41.26	ATRASSO DESPERTAR	Leitura/Gravação
42.11	SETPOINT INTERNO	Leitura/Gravação
53.05	CTRL PERFIL EFB	Leitura/Gravação
99.01	LANGUAGE	Leitura/Gravação
99.04	MOTOR CTRL MODE	Leitura/Gravação
99.05	TENSÃO NOM MOTOR	Leitura/Gravação
99.06	CORR NOM MOTOR	Leitura/Gravação
99.07	FREQ NOM MOTOR	Leitura/Gravação
99.08	VELOC NOM MOTOR	Leitura/Gravação
99.09	POT NOM MOTOR	Leitura/Gravação
99.10	ID RUN	Leitura/Gravação
99.15	COSPHI MOTOR	Leitura/Gravação



## 8

# Dados de parâmetros adicionais

---

## O que este capítulo contém

Este capítulo lista os parâmetros com alguns dados adicionais, como suas gamas e escala de Fieldbus de 32 bits. Para as descrições dos parâmetros, consulte o capítulo [Parâmetros](#) (página 199).

## Termos e abreviaturas

Termo	Definição
Sinal real	Sinal medido ou calculado pelo inversor de frequência. Geralmente pode ser monitorado, mas não ajustado; alguns sinais contrários, no entanto, podem ser resetados.
Fonte analógica	Fonte analógica: para ajustar o parâmetro com o valor de outro, é possível escolher "Outro" e selecionar o parâmetro de origem em uma lista. Além da seleção "Outro", o parâmetro contém ajustes pré-selecionados.
Fonte binária	Fonte binária: o valor do parâmetro pode ser retirado de um bit específico no valor de outro parâmetro ("Outro"). Às vezes o valor pode ser fixado em 0 (falso) ou 1 (verdadeiro). Além disso, o parâmetro contém ajustes pré-selecionados.
Dados	Parâmetro de dados
FbEq32	Equivalente de Fieldbus de 32 bits: A escala entre o valor mostrado no painel e o número inteiro usado na comunicação quando um valor de 32 bits for selecionado para transmissão a um sistema externo. As escalas de 16 bits correspondentes estão listadas no capítulo <a href="#">Parâmetros</a> (página 199).

<b>Termo</b>	<b>Definição</b>
Lista	Lista de seleção.
Nº	Número do parâmetro.
PB	Booleano Empacotado (lista de bits).
Real	Número real.
Tipo	Tipo de parâmetro. Consulte <a href="#">Fonte analógica</a> , <a href="#">Fonte binária</a> , <a href="#">Lista</a> , <a href="#">PB</a> , <a href="#">Real</a> .

## **Endereços de Fieldbus**

Consulte o *Manual do usuário* do adaptador Fieldbus.

---

## Grupos de parâmetros 1...9

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
<b>01 Valores atuais</b>					
01.01	Veloc motor usada	Real	-30000.00...30000.00	rpm	100 = 1 rpm
01.02	Veloc motor estimada	Real	-30000.00...30000.00	rpm	100 = 1 rpm
01.03	% da velocidade do motor	Real	-1000.00...1000.00	%	100 = 1%
01.06	Frequência de saída	Real	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
01.07	Corrente do motor	Real	0.00...30000.00	A	100 = 1 A
01.08	% da corrente nominal do motor	Real	0.0...1000.0	%	10 = 1%
01.09	% da corrente nominal do inversor de frequência	Real	0.0...1000.0	%	10 = 1%
01.10	Torque motor	Real	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
01.11	Tensão CC	Real	0.00...2000.00	V	100 = 1 V
01.13	Tensão saída	Real	0...2000	V	1 = 1 V
01.14	Potência saída	Real	-32.768.00...32.767.00	kW	100 = 1 unidade
01.15	% da potência de saída nominal do motor	Real	-300.00...300.00	%	100 = 1%
01.17	Pot veio motor	Real	-32.768.00...32.767.00	kW ou hp	100 = 1 unidade
01.18	Cont GWh inv	Real	0...65535	GWh	1 = 1 GWh
01.19	Cont MWh inv	Real	0...1.000	MWh	1 = 1 MWh
01.20	Cont kWh inv	Real	0...1.000	kWh	1 = 1 kWh
01.24	% do fluxo real	Real	0...200	%	1 = 1%
01.30	Esc torque nom	Real	0.000...4000000.000	N·m ou lb-pés	1.000 = 1 unidade
01.50	kWh hora atual	Real	0.00...1000000.00	kWh	100 = 1 kWh
01.51	kWh hora anterior	Real	0.00...1000000.00	kWh	100 = 1 kWh
01.52	Dia kWh atual	Real	0.00...1000000.00	kWh	100 = 1 kWh
01.53	Dia kWh anterior	Real	0.00...1000000.00	kWh	100 = 1 kWh
01.54	Energia cumulativa do inversor	Real	-200000000.0... 200000000.0	kWh	1 = 1 kWh
01.55	Contador de GWh do inversor (reinciável)	Real	0...65535	GWh	1 = 1 GWh
01.56	Contador de MWh do inversor (reinciável)	Real	0...1000	MWh	1 = 1 MWh
01.57	Contador de kWh do inversor (reinciável)	Real	0...1000	kWh	1 = 1 kWh
01.58	Energia cumulativa do inversor (reinciável)	Real	-200000000.0... 200000000.0	kWh	1 = 1 kWh
01.61	Vel Abs motor usada		0.00...30000.00	rpm	100 = 1 rpm
01.62	% da velocidade absoluta do motor		0.00...1000.00%	%	100 = 1%
01.63	Freq saída Abs		0.00...500.00 Hz	Hz	100 = 1 Hz
01.64	Torque motor abs		0.0...1600.0	%	10 = 1%
01.65	Pot saída Abs		0.00...32767.00	kW	100 = 1 kW
01.66	Abs pot said % da nom mot		0.00...300.00	%	100 = 1%
01.67	% potência de saída absoluta nominal do inversor de frequência		0.00...300.00	%	100 = 1%
01.68	Pot eixo motor Abs		0.00...32767.00	kW	100 = 1 kW

## 462 Dados de parâmetros adicionais

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
<b>03 Referências entrada</b>					
03.01	Referência painel	<i>Real</i>	-100.000.00...100.000.00	-	100 = 1
03.02	Ref painel remota	<i>Real</i>	-100.000.00...100.000.00	-	100 = 1
03.05	FB A referência 1	<i>Real</i>	-100.000.00...100.000.00	-	100 = 1
03.06	FB A referência 2	<i>Real</i>	-100.000.00...100.000.00	-	100 = 1
03.09	EFB referência 1	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	-	100 = 1
03.10	EFB referência 2	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	-	100 = 1
<b>04 Avisos e falhas</b>					
04.01	Disparo falha	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.02	Falha ativa 2	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.03	Falha ativa 3	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.06	Aviso ativo 1	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.07	Aviso ativo 2	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.08	Aviso ativo 3	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.11	Última falha	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.12	2ª última falha	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.13	3ª última falha	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.16	Último aviso	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.17	2º último aviso	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.18	3º último aviso	<i>Dados</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.40	Palavra de evento 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.41	Event word 1 bit 0 code	<i>Dados</i>	0x2310...FFFFh	-	1 = 1
04.43	Event word 1 bit 1 code	<i>Dados</i>	0x3210...FFFFh	-	1 = 1
04.45, 04.47, 04.49, ...	...	...	...	...	
04.71	Event word 1 bit 15 code	<i>Dados</i>	0x2330...FFFFh	-	1 = 1
<b>05 Diagnósticos</b>					
05.01	Contador horário	<i>Real</i>	0...65535	d	1 = 1 d
05.02	Cont funcion	<i>Real</i>	0...65535	d	1 = 1 d
05.03	Execução de horas	<i>Real</i>	0.0...429496729.5	h	10 = 1 h
05.04	Cont hor vent	<i>Real</i>	0...65535	d	1 = 1 d
05.08	Temperatura do gabinete	<i>Real</i>	-40...120	°C ou °F	10 = 1°
05.10	Temp placa controle	<i>Real</i>	-100...300	°C ou °F	10 = 1°
05.11	Temperatura reversor	<i>Real</i>	-40.0...160.0	%	10 = 1%
05.20	Palavra diagnóstico 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	
05.21	Palavra diagnóstico 2	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	
05.22	Palavra diagnóstico 3	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	
05.80	Velocidade do motor em falha	<i>Real</i>	-30000.00...30000.00	rpm	100 = 1 rpm
05.81	Frequência de saída em falha	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
05.82	Tensão CC em falha	<i>Real</i>	0.00...2000.00	V	100 = 1 V
05.83	Corrente do motor em falha	<i>Real</i>	0.00...30000.00	A	100 = 1 A
05.84	Torque do motor em falha	<i>Real</i>	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
05.85	Palavra do status principal em falha	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
05.86	Status atrasado DI em falha	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
05.87	Temperatura do inversor em falha	<i>Real</i>	-40...160	°C	10 = 1%
05.88	Referência usada em falha	<i>Real</i>	-30000.00...30000.00	Hz	100 = 1 Hz
<b>06 Palav controle e estado</b>					
06.01	Palav ctrl principal	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.11	Palav estado principal	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.16	Palv estado conv 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.17	Palv estado conv 2	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.18	Palav est inib partida	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.19	Palv estado ctrl veloc	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.20	Palv est veloc const	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.21	Palav estado 3 inv	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.29	Seleção MSW bit 10	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
06.30	Seleção MSW bit 11	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
06.31	Seleção MSW bit 12	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
06.32	Seleção MSW bit 13	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
06.33	Seleção MSW bit 14	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
<b>07 Info sistema</b>					
07.03	ID gama inversor de frequência	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1
07.04	Nome firmware	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1
07.05	Versão firmware	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
07.06	Nome pacot carreg	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1
07.07	Vers pacot carreg	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
07.10	Conjunto de arquivo de idioma	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
07.11	Utilização CPU	<i>Real</i>	0...100	%	1 = 1%
07.25	Nome do pacote de personalização	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
07.26	Versão do pacote de personalização	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
07.30	Status de programa adaptativo	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
07.31	Estado de sequência de AP	<i>Dados</i>	0...20	-	1 = 1
07.35	Configuração do inversor de frequência	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
07.36	Configuração do inversor de frequência 2	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1

## Grupos de parâmetros 10...99

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
<b>10 DI, RO Standard</b>					
10.01	Estado DI	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.02	Estado atraso DI	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.03	Seleção força DI	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.04	DI dados forçados	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.05	Atraso DI1 ON	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.06	Atraso DI1 OFF	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.07	Atraso DI2 ON	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.08	Atraso DI2 OFF	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.09	Atraso DI3 ON	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.10	Atraso DI3 OFF	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.11	Atraso DI4 ON	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.12	Atraso DI4 OFF	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.13	Atraso DI5 ON	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.14	Atraso DI5 OFF	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.15	Atraso DI6 ON	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.16	Atraso DI6 OFF	<i>Real</i>	0.00...3000.00	s	100 = 1
10.21	Estado RO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.22	Seleção força RO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.23	Dados RO forçado	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.24	Fonte RO1	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
10.25	Atraso ON RO1	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
10.26	Atraso OFF RO1	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
10.27	Fonte RO2	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
10.28	Atraso ON RO2	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
10.29	Atraso OFF RO2	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
10.30	Fonte RO3	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
10.31	Atraso ON RO3	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
10.32	Atraso OFF RO3	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
10.99	RO/DIO palav controle	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.101	Contador toggle RO1	<i>Real</i>	0...4294967000	-	1 = 1
10.102	Contador toggle RO2	<i>Real</i>	0...4294967000	-	1 = 1
10.103	Contador toggle RO3	<i>Real</i>	0...4294967000	-	1 = 1
<b>11 DIO, FI, FO Standard</b>					
11.21	Configuração do DI5	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
11.38	Ent freq valor atual 1	<i>Real</i>	0...16000	Hz	1 = 1 Hz
11.39	Ent freq 1 valor escal	<i>Real</i>	-32.768.000...32.767.000	-	1000 = 1
11.42	Ent freq 1 min	<i>Real</i>	0...16000	Hz	1 = 1 Hz



Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
11.43	Ent freq 1 max	<i>Real</i>	0...16000	Hz	1 = 1 Hz
11.44	Ent freq 1 escalada	<i>Real</i>	-32.768.000...32.767.000	-	1000 = 1
11.45	Ent freq 1 escalada	<i>Real</i>	-32.768.000...32.767.000	-	1000 = 1
<b>12 AI Standard</b>					
12.02	Seleção força AI	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
12.03	Função supervisão AI	<i>Lista</i>	0..4	-	1 = 1
12.04	Sel supervisão AI	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
12.11	Valor atual AI1	<i>Real</i>	0.000...20.000 mA ou 0.000...10.000 V	mA ou V	1.000 = 1 unidade
12.12	Valor escalado AI1	<i>Real</i>	-32768.000...32767.000	-	1000 = 1
12.13	Valor forçado AI1	<i>Real</i>	0.000...20.000 mA ou 0.000...10.000 V	mA ou V	1.000 = 1 unidade
12.15	Seleção unidade AI1	<i>Lista</i>	2, 10	-	1 = 1
12.16	Tempo filtro AI1	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
12.17	AI1 min	<i>Real</i>	0.000...20.000 mA ou 0.000...10.000 V	mA ou V	1.000 = 1 unidade
12.18	AI1 max	<i>Real</i>	0.000...20.000 mA ou 0.000...10.000 V	mA ou V	1.000 = 1 unidade
12.19	AI1 escal a AI1 min	<i>Real</i>	-32.768.000...32.767.000	-	1000 = 1
12.20	AI1 escal a AI1 max	<i>Real</i>	-32.768.000...32.767.000	-	1000 = 1
12.21	Valor atual AI2	<i>Real</i>	0.000...20.000 mA ou 0.000...10.000 V	mA ou V	1.000 = 1 unidade
12.22	Valor escalado AI2	<i>Real</i>	-32768.000...32767.000	-	1000 = 1
12.23	Valor forçado AI2	<i>Real</i>	0.000...20.000 mA ou 0.000...10.000 V	mA ou V	1.000 = 1 unidade
12.25	Seleção unidade AI2	<i>Lista</i>	2, 10	-	1 = 1
12.26	Tempo filtro AI2	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
12.27	AI2 min	<i>Real</i>	0.000...20.000 mA ou 0.000...10.000 V	mA ou V	1.000 = 1 unidade
12.28	AI2 max	<i>Real</i>	0.000...20.000 mA ou 0.000...10.000 V	mA ou V	1.000 = 1 unidade
12.29	AI2 escal a AI2 min	<i>Real</i>	-32.768.000...32.767.000	-	1000 = 1
12.30	AI2 escal a AI2 max	<i>Real</i>	-32.768.000...32.767.000	-	1000 = 1
12.101	Valor percent AI1	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
12.102	Valor percent AI2	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
<b>13 AO Standard</b>					
13.02	Seleção força AO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
13.11	Valor atual AO1	<i>Real</i>	0.000...22.000 ou 0.000...11.000 V	mA	1.000 = 1 mA
13.12	Fonte AO1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
13.13	Valor forçado AO1	<i>Real</i>	0.000...22.000 ou 0.000...11.000 V	mA	1.000 = 1 mA
13.15	Seleção unidade AO1	<i>Lista</i>	2, 10	-	1 = 1
13.16	Tempo filtro AO1	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s

466 *Dados de parâmetros adicionais*

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
13.17	Fonte AO1 min	<i>Real</i>	-32.768.0...32.767.0	-	10 = 1
13.18	Fonte AO1 max	<i>Real</i>	-32.768.0...32.767.0	-	10 = 1
13.19	AO1 out at AO1 src min	<i>Real</i>	0.000...22.000 ou 0.000...11.000 V	mA	1.000 = 1 mA
13.20	AO1 out at AO1 src max	<i>Real</i>	0.000...22.000 ou 0.000...11.000 V	mA	1.000 = 1 mA
13.21	Valor atual AO2	<i>Real</i>	0.000...22.000	mA	1.000 = 1 mA
13.22	Fonte AO2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
13.23	Valor forçado AO2	<i>Real</i>	0.000...22.000	mA	1.000 = 1 mA
13.26	Tempo filtro AO2	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
13.27	Fonte AO2 min	<i>Real</i>	-32.768.0...32.767.0	-	10 = 1
13.28	Fonte AO2 max	<i>Real</i>	-32.768.0...32.767.0	-	10 = 1
13.29	AO2 out at AO2 src min	<i>Real</i>	0.000...22.000	mA	1.000 = 1 mA
13.30	AO2 out at AO2 src max	<i>Real</i>	0.000...22.000	mA	1.000 = 1 mA
13.91	AO1 armazenados	<i>Real</i>	-327.68...327.67	-	100 = 1
13.92	AO2 armazenados	<i>Real</i>	-327.68...327.67	-	100 = 1
<b>15 Módulo extensão I/O</b>					
15.01	Tipo módulo extensão	<i>Lista</i>	0...4	-	1 = 1
15.02	Módulo ext detectado	<i>Lista</i>	0...4	-	1 = 1
15.03	Estado DI	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
15.04	Estado RO/DO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
15.05	Seleção força RO/DO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
15.06	Dados força RO/DO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
15.07	Fonte RO4	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
15.08	Atraso RO4 ON	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
15.09	Atraso RO4 OFF	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
15.10	Fonte RO5	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
15.11	Atraso RO5 ON	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
15.12	Atraso RO5 OFF	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
15.22	Configuração DO1	<i>Lista</i>	0, 2	-	1 = 1
15.23	Fonte DO1	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
15.24	Atraso DO1 ON	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
15.25	Atraso DO1 OFF	<i>Real</i>	0.0...3000.0	s	10 = 1 s
15.32	Freq sai 1 valor atual	<i>Real</i>	0...16000	Hz	1 = 1 Hz
15.33	Freq sai 1 fonte	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
15.34	Freq sai 1 src min	<i>Real</i>	-32.768.0...32.767.0	-	1000 = 1
15.35	Freq sai 1 src max	<i>Real</i>	-32.768.0...32.767.0	-	1000 = 1
15.36	Freq sai 1 em src min	<i>Real</i>	0...16000	Hz	1 = 1 Hz
15.37	Freq said 1 em src max	<i>Real</i>	0...16000	Hz	1 = 1 Hz

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
<b>19 Modo de operação</b>					
19.01	Modo oper atual	<i>Lista</i>	1...6, 10, 20	-	1 = 1
19.11	Seleção Ext1/Ext2	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
19.12	Modo controle Ext1	<i>Lista</i>	1...5	-	1 = 1
19.14	Modo controle Ext2	<i>Lista</i>	1...5	-	1 = 1
19.16	Modo controle local	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
19.17	Cntrl local desabilitado	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
<b>20 Partir/Parar/Sentido</b>					
20.01	Comandos Ext1	<i>Lista</i>	0...6, 11...12, 14	-	1 = 1
20.02	Disparo iniciar Ext1	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
20.03	Ext1 ent1	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.04	Ext1 ent2	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.05	Ext1 ent3	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.06	Comandos Ext2	<i>Lista</i>	0...6, 11...12, 14	-	1 = 1
20.07	Disparo iniciar Ext2	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
20.08	Ext2 ent1	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.09	Ext2 ent2	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.10	Ext2 ent3	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.11	Modo parar perm func	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1
20.12	Permissão Func 1	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.19	Hab comand partida	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.21	Sentido	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1
20.22	Ativar para rodar	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.25	Ativar jogging	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.26	Iniciar jogging 1	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.27	Iniciar jogging 2	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
20.30	Ativar função de aviso de sinal	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
<b>21 Modo partir/parar</b>					
21.01	Modo de início de vetor	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1
21.02	Tempo magnetização	<i>Real</i>	0...10000	ms	1 = 1 ms
21.03	Modo paragem	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1
21.04	Modo parada emerg	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1

468 Dados de parâmetros adicionais

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
21.05	Fonte parada emerg	Fonte binária	-	-	1 = 1
21.06	Limite vel zero	Real	0.00...30000.00	rpm	100 = 1 rpm
21.07	Atraso vel zero	Real	0...30000	ms	1 = 1 ms
21.08	Controle corrente CC	PB	0000b...0011b	-	1 = 1
21.09	Vel parada CC	Real	0.00...1000.00	rpm	100 = 1 rpm
21.10	Ref corrente CC	Real	0.0...100.0	%	10 = 1%
21.11	Tempo pós-magnet	Real	0...3000	s	1 = 1 s
21.14	Pré-aquecim fte entr	Fonte binária	-	-	1 = 1
21.15	Pre-heating time delay	Real	10...3000	s	1 = 1 s
21.16	Corrente pré-aquec	Real	0.0...30.0	%	10 = 1%
21.18	Tempo rearme aut	Real	0.0, 0.1...10.0	s	10 = 1 s
21.19	Modo partida escalar	Lista	0...6	-	1 = 1
21.21	Freq paragem CC	Real	0.00...1000.00	Hz	100 = 1 Hz
21.22	Atraso partida	Real	0.00...60.00	s	100 = 1 s
21.23	Partida suave	Real	0...2	-	1 = 1
21.24	Corrente de partida suave	Real	10.0...200.0	%	100 = 1%
21.25	Velocidade de partida suave	Real	2.0...100.0	%	100 = 1%
21.26	Corr impulso torque	Real	15.0...300.0	%	100 = 1%
21.27	Tempo impulso torque	Real	0.0...60.0	s	10 = 1 s
21.30	Vel compens modo parada	Real	0...3	-	1 = 1
21.31	Vel compens atras parada	Real	0.00...1000.00	s	100 = 1 s
21.32	Vel compens limit parada	Real	0...100	%	1 = 1%
21.34	Forçar reinicialização automática	Lista	0...1	-	1 = 1
21.35	Potência de pré-aquecimento	Real	0.00...10.00	kW	100 = 1 kW
21.36	Unidade de pré-aquecimento	Lista	0...1	-	1 = 1
<b>22 Seleção ref velocidade</b>					
22.01	Ref veloc ilimitada	Real	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.11	Ext1 veloc ref1	Fonte analógica	-	-	1 = 1
22.12	Ext1 veloc ref2	Fonte analógica	-	-	1 = 1
22.13	Ext1 função veloc	Lista	0...5	-	1 = 1
22.18	Ext2 veloc ref1	Fonte analógica	-	-	1 = 1
22.19	Ext2 veloc ref2	Fonte analógica	-	-	1 = 1
22.20	Ext2 função veloc	Lista	0...5	-	1 = 1
22.21	Função veloc const	PB	0000h...FFFFh	-	1 = 1
22.22	Sel veloc constante 1	Fonte binária	-	-	1 = 1
22.23	Sel veloc constante 2	Fonte binária	-	-	1 = 1

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
22.24	Sel veloc constante 3	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
22.26	Veloc constante 1	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.27	Veloc constante 2	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.28	Veloc constante 3	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.29	Veloc constante 4	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.30	Veloc constante 5	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.31	Veloc constante 6	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.32	Veloc constante 7	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.41	Ref veloc seg	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.42	Ref jogging 1	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.43	Ref jogging 2	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.51	Função veloc crítica	<i>PB</i>	00b...11b	-	1 = 1
22.52	Veloc crítica 1 baixa	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.53	Veloc crítica 1 alta	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.54	Veloc crítica 2 baixa	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.55	Veloc crítica 2 alta	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.56	Veloc crítica 3 baixa	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.57	Veloc crítica 3 alta	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.71	Função poten motor	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
22.72	Valor inic pot motor	<i>Real</i>	-32.768.00...32.767.00	-	100 = 1
22.73	Fonte increm pot motor	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
22.74	Fonte decrem pot motor	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
22.75	Tempo rampa pot mot	<i>Real</i>	0.0...3600.0	s	10 = 1 s
22.76	Valor min pot motor	<i>Real</i>	-32.768.00...32.767.00	-	100 = 1
22.77	Valor max pot motor	<i>Real</i>	-32.768.00...32.767.00	-	100 = 1
22.80	Ref atual pot motor	<i>Real</i>	-32.768.00...32.767.00	-	100 = 1
22.86	Ref veloc atual 6	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
22.87	Ref veloc atual 7	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
<b>23 Referência rampa de velocidade</b>					
23.01	Ent rampa ref veloc	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
23.02	Saida rampa ref veloc	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
23.11	Seleção ajuste rampa	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
23.12	Tempo aceleração 1	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
23.13	Tempo desacel 1	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
23.14	Tempo aceleração 2	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
23.15	Tempo desacel 2	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
23.20	Acel tempo jogging	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
23.21	Temp desacel jogging	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
23.23	Tempo parad emerg	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s

## 470 Dados de parâmetros adicionais

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
23.28	Declive variável ativo	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
23.29	Gama declive variável	<i>Real</i>	2...30000	ms	1 = 1 ms
23.32	Tempo formato 1	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
23.33	Tempo formato 2	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
<b>24 Condição ref velocidade</b>					
24.01	Ref veloc usada	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
24.02	Veloc atual usada	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
24.03	Erro veloc filtrado	<i>Real</i>	-30000.0...30000.0	rpm	100 = 1 rpm
24.04	Erro veloc negativo	<i>Real</i>	-30000.0...30000.0	rpm	100 = 1 rpm
24.11	Correção velocidade	<i>Real</i>	-10.000.00...10.000.00	rpm	100 = 1 rpm
24.12	Tempo filtro erro vel	<i>Real</i>	0...10000	ms	1 = 1 ms
<b>25 Controle velocidade</b>					
25.01	Ref torq controle vel	<i>Real</i>	-1.600.0...1.600.0	%	10 = 1%
25.02	Ganho proporcional	<i>Real</i>	0.00...250.00	-	100 = 1
25.03	Tempo de integração	<i>Real</i>	0.00...1000.00	s	1.000 = 1 s
25.04	Tempo derivação	<i>Real</i>	0.000...10.000	s	1.000 = 1 s
25.05	Tempo filtro derivac	<i>Real</i>	0...10000	ms	1 = 1 ms
25.06	Temp deriv compens acel	<i>Real</i>	0.00...1000.00	s	100 = 1 s
25.07	Temp filtr compens acel	<i>Real</i>	0.0...1000.0	ms	10 = 1 ms
25.15	Ganho prop na parada	<i>Real</i>	1.00...250.00	-	100 = 1
25.33	Speed controller autotune	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
25.34	Speed controller autotune mode	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1
25.37	Mechanical time constant	<i>Real</i>	0.00...1000.00	s	100 = 1 s
25.38	Autotune torque step	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
25.39	Autotune speed step	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
25.40	Autotune repeat times	<i>Real</i>	1...10	-	1 = 1
25.53	Ref prop torque	<i>Real</i>	-30.000.0...30.000.0	%	10 = 1%
25.54	Ref integ torque	<i>Real</i>	-30.000.0...30.000.0	%	10 = 1%
25.55	Ref deriv torque	<i>Real</i>	-30.000.0...30.000.0	%	10 = 1%
25.56	Compens acel torque	<i>Real</i>	-30.000.0...30.000.0	%	10 = 1%
<b>26 Corrente ref torque</b>					
26.01	Ref torque para TC	<i>Real</i>	-1.600.0...1.600.0	%	10 = 1%
26.02	Ref torque usada	<i>Real</i>	-1.600.0...1.600.0	%	10 = 1%
26.08	Ref torque mínima	<i>Real</i>	-1.000.0...0.0	%	10 = 1%
26.09	Ref torque máxima	<i>Real</i>	0.0...1000.0	%	10 = 1%
26.11	Seleção ref1 torque	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
26.12	Seleção ref2 torque	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
26.13	Função ref1 torque	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
26.14	Sel ref1/2 torque	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
26.17	Tempo filtro ref tor	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
26.18	Tempo rampa acel torq	<i>Real</i>	0.000...60.000	s	1.000 = 1 s
26.19	Temp ramp desacel torq	<i>Real</i>	0.000...60.000	s	1.000 = 1 s
26.20	Torque reversal	<i>Lista</i>	0...7, 18...20, 24...26	-	1 = 1
26.70	Ref1 torque atual	<i>Real</i>	-1.600.0...1.600.0	%	10 = 1%
26.71	Ref2 torque atual	<i>Real</i>	-1.600.0...1.600.0	%	10 = 1%
26.72	Ref3 torque atual	<i>Real</i>	-1.600.0...1.600.0	%	10 = 1%
26.73	Ref4 torque atual	<i>Real</i>	-1.600.0...1.600.0	%	10 = 1%
26.74	Said ramp ref torq	<i>Real</i>	-1.600.0...1.600.0	%	10 = 1%
26.75	Ref5 torque atual	<i>Real</i>	-1.600.0...1.600.0	%	10 = 1%
26.76	Torque reference act 6	<i>Real</i>	-1.600.0...1.600.0	%	10 = 1%
26.81	Controle de arrancada	<i>Real</i>	0.0...10000.0	-	10 = 1
26.82	Tempo integ ctrl afluência	<i>Real</i>	0.0...10.0	s	10 = 1
<b>28 Controle referência de freq</b>					
28.01	Ent rampa ref freq	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.02	Saída rampa ref freq	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.11	Ext1 frequência ref1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
28.12	Ext1 frequência ref2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
28.13	Ext1 função freq	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
28.15	Ext2 frequência ref1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
28.16	Ext2 frequência ref2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
28.17	Ext2 função freq	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
28.21	Função freq const	<i>PB</i>	00b...11b	-	1 = 1
28.22	Sel1 freq constante	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
28.23	Sel2 freq constante	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
28.24	Sel3 freq constante	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
28.26	Freq constante 1	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.27	Freq constante 2	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.28	Freq constante 3	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.29	Freq constante 4	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.30	Freq constante 5	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.31	Freq constante 6	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.32	Freq constante 7	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.41	Ref freq segura	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.42	Jogging 1 frequency ref	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.43	Jogging 2 frequency ref	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.51	Função freq crítica	<i>PB</i>	00b...11b	-	1 = 1

472 *Dados de parâmetros adicionais*

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
28.52	Freq crítica 1 baixo	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.53	Freq crítica 1 alto	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.54	Freq crítica 2 baixo	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.55	Freq crítica 2 alto	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.56	Freq crítica 3 baixo	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.57	Freq crítica 3 alto	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.71	Seleção ajuste rampa	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
28.72	Tempo aceleração 1	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
28.73	Tempo desacel 1	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
28.74	Tempo aceleração 2	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
28.75	Tempo desacel 2	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
28.76	Rampa em zero	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
28.82	Tempo formato 1	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
28.83	Tempo formato 2	<i>Real</i>	0.000...1800.000	s	1.000 = 1 s
28.92	Ref3 frequência atual	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.96	Ref7 frequência atual	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
28.97	Ref freq ilimitada	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
<b>30 Limites</b>					
30.01	Palavra limite 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
30.02	Estado limite torque	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
30.11	Veloc mínima	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
30.12	Veloc máxima	<i>Real</i>	-30.000.00...30.000.00	rpm	100 = 1 rpm
30.13	Freq mínima	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
30.14	Freq máxima	<i>Real</i>	-500.00...500.00	Hz	100 = 1 Hz
30.17	Corrente máxima	<i>Real</i>	0.00...30000.00	A	100 = 1 A
30.18	Sel lim torque	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
30.19	Torque mínimo 1	<i>Real</i>	-1.600.0...0.0	%	10 = 1%
30.20	Torque máximo 1	<i>Real</i>	0.0...1600.0	%	10 = 1%
30.21	Fonte 2 torque min	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
30.22	Fonte 2 torque max	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
30.23	Torque mínimo 2	<i>Real</i>	-1.600.0...0.0	%	10 = 1%
30.24	Torque máximo 2	<i>Real</i>	0.0...1600.0	%	10 = 1%
30.26	Limite pot motor	<i>Real</i>	0.00...600.00	%	100 = 1%
30.27	Limite pot regen	<i>Real</i>	-600.00...0.00	%	100 = 1%
30.30	Controle de sobretensão	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
30.31	Controle subtensão	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
30.35	Limitação de corrente térmica	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
30.36	Seleção de limite de velocidade	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1



Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
30.37	Fonte de velocidade mínima	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
30.38	Fonte de velocidade máxima	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
<b>31 Funções falha</b>					
31.01	Fonte evento ext 1	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
31.02	Tipo evento ext 1	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
31.03	Fte evento ext 2	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
31.04	Tipo 2 evento ext	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
31.05	Fte evento ext 3	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
31.06	Tipo 3 evento ext	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
31.07	Fte evento ext 4	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
31.08	Tipo 4 evento ext	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
31.09	Fte evento ext 5	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
31.10	Tipo 5 evento ext	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
31.11	Seleção rearme falha	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
31.12	Seleção autorearme	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
31.13	Falha selecionável	<i>Real</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
31.14	Número de tentativas	<i>Real</i>	0...5	-	1 = 1
31.15	Tempo tentativa	<i>Real</i>	1.0...600.0	s	10 = 1 s
31.16	Tempo de atraso	<i>Real</i>	0.0...120.0	s	10 = 1 s
31.19	Perda fase motor	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
31.21	Perda fase alim	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
31.22	Indic STO func/parar	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
31.23	Falha de cab ou terra	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
31.24	Função bloqueio	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
31.25	Limite corrente bloqueio	<i>Real</i>	0.0...1600.0	%	10 = 1%
31.26	Veloc bloqueio alta	<i>Real</i>	0.00...10000.00	rpm	100 = 1 rpm
31.27	Limit freq Stall	<i>Real</i>	0.00...1000.00	Hz	100 = 1 Hz
31.28	Tempo bloqueio	<i>Real</i>	0...3600	s	1 = 1 s
31.30	Margem disparo veloc	<i>Real</i>	0.00...10000.00	rpm	100 = 1 rpm
31.31	Margem de desarme de frequência	<i>Real</i>	0.00...10.000.0	Hz	100 = 1 Hz
31.32	Superv rampa emerg	<i>Real</i>	0...300	%	1 = 1%
31.33	Atraso superv rampa emerg	<i>Real</i>	0...100	s	1 = 1 s
31.35	Função com falha na ventoinha principal	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1
31.36	Função com falha na ventoinha auxiliar	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1

## 474 Dados de parâmetros adicionais

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
31.40	Disable warning messages	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
31.54	Fault action	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
<b>32 Supervisão</b>					
32.01	Estado supervisão	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
32.05	Função supervisão 1	<i>Lista</i>	0 ... 7	-	1 = 1
32.06	Ação supervisão 1	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
32.07	Sinal supervisão 1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
32.08	Tempo filtro superv 1	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
32.09	Supervisão 1 baixo	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.10	Supervisão 1 alto	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.11	Superv 1 histerese	<i>Real</i>	0.00...100000.00	-	100 = 1
32.15	Função supervisão 2	<i>Lista</i>	0...7	-	1 = 1
32.16	Ação supervisão 2	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
32.17	Sinal supervisão 2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
32.18	Tempo filtro superv 2	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
32.19	Supervisão 2 baixo	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.20	Supervisão 2 alto	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.21	Superv 2 histerese	<i>Real</i>	0.00...100000.00	-	100 = 1
32.25	Função supervisão 3	<i>Lista</i>	0...7	-	1 = 1
32.26	Ação supervisão 3	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
32.27	Sinal supervisão 3	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
32.28	Tempo filtro superv 3	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
32.29	Supervisão 3 baixo	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.30	Supervisão 3 alto	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.31	Superv 3 histerese	<i>Real</i>	0.00...100000.00	-	100 = 1
32.35	Função supervisão 4	<i>Lista</i>	0...7	-	1 = 1
32.36	Supervisão 4 ação	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
32.37	Sinal supervisão 4	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
32.38	Superv 4 tempo filtro	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
32.39	Supervisão 4 baixo	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.40	Supervisão 4 alto	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.41	Superv 4 histerese	<i>Real</i>	0.00...100000.00	-	100 = 1
32.45	Função supervisão 5	<i>Lista</i>	0...7	-	1 = 1
32.46	Supervisão 5 ação	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
32.47	Sinal supervisão 5	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
32.48	Superv 5 tempo filtro	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
32.49	Supervisão 5 baixo	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.50	Supervisão 5 alto	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.51	Superv 5 histerese	<i>Real</i>	0.00...100000.00	-	100 = 1
32.55	Função supervisão 6	<i>Lista</i>	0...7	-	1 = 1
32.56	Supervisão 6 ação	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
32.57	Sinal supervisão 6	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
32.58	Superv 6 tempo filtro	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
32.59	Supervisão 6 baixo	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.60	Supervisão 6 alto	<i>Real</i>	-21474836.00... 21474836.00	-	100 = 1
32.61	Superv 6 histerese	<i>Real</i>	0.00...100000.00	-	100 = 1
<b>34 Funções temporizadas</b>					
34.01	Estado funções temp	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.02	Estado temp	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.04	Estado periodo dia	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.10	Ativar funções temp	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
34.11	Temp 1 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.12	Temp 1 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s
34.13	Temp 1 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.14	Temp 2 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.15	Temp 2 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s
34.16	Temp 2 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.17	Temp 3 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.18	Temp 3 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s
34.19	Temp 3 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.20	Temp 4 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.21	Temp 4 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s
34.22	Temp 4 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.23	Temp 5 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.24	Temp 5 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s
34.25	Temp 5 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.26	Temp 6 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.27	Temp 6 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s
34.28	Temp 6 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.29	Temp 7 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.30	Temp 7 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s

476 *Dados de parâmetros adicionais*

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
34.31	Temp 7 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.32	Temp 8 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.33	Temp 8 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s
34.34	Temp 8 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.35	Temp 9 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.36	Temp 9 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s
34.37	Temp 9 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.38	Temp 10 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.39	Temp 10 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s
34.40	Temp 10 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.41	Temp 11 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.42	Temp 11 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s
34.43	Temp 11 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.44	Temp 12 configuração	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.45	Temp 12 hora início	Tempo	00:00:00...23:59:59	s	1 = 1 s
34.46	Temp 12 duração	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
34.60	Estação 1 data início	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.61	Estação 2 data início	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.62	Estação 3 data início	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.63	Estação 4 data início	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.70	Núm exceções ativas	<i>Real</i>	0...16	-	1 = 1
34.71	Tipos exceção	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.72	Exceção 1 início	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.73	Exceção 1 compr	<i>Real</i>	0...60	d	1 = 1 d
34.74	Exceção 2 início	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.75	Exceção 2 compr	<i>Real</i>	0...60	d	1 = 1 d
34.76	Exceção 3 início	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.77	Exceção 3 compr	<i>Real</i>	0...60	d	1 = 1 d
34.78	Exceção dia 4	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.79	Exceção dia 5	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.80	Exceção dia 6	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.81	Exceção dia 7	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.82	Exceção dia 8	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.83	Exceção dia 9	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.84	Exceção dia 10	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.85	Exceção dia 11	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.86	Exceção dia 12	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.87	Exceção dia 13	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.88	Exceção dia 14	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.89	Exceção dia 15	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.90	Exceção dia 16	Data	01.01...31.12	d	1 = 1 d
34.100	Função temp 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
34.101	Função temp 2	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.102	Função temp 3	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.110	Intensificar função de tempo	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.111	Intensificar fonte de ativação de tempo	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
34.112	Duração de tempo do impulso	Duração	00 00:00...07 00:00	min	1 = 1 min
<b>35 Proteção térmica do motor</b>					
35.01	Temp estim motor	<i>Real</i>	-60...1.000 °C ou -76...1.832 °F	°C ou °F	1 = 1 °
35.02	Temperat medida 1	<i>Real</i>	-60...5.000 °C ou -76...9.032 °F, 0 ohm ou [35.12] ohm	°C, °F ou ohm	1 = 1 unidade
35.03	Temperat medida 2	<i>Real</i>	-60...5.000 °C ou -76...9.032 °F, 0 ohm ou [35.22] ohm	°C, °F ou ohm	1 = 1 unidade
35.05	Nível de sobrecarga do motor	<i>Real</i>	0.0...300.0	%	10 = 1%
35.11	Fonte supervisão 1	<i>Lista</i>	0...2, 5...8, 11...16, 19, 21, 22	-	1 = 1
35.12	Limite de falha de temperatura 1	<i>Real</i>	-60...5.000 °C ou -76...9.032 °F	°C, °F ou ohm	1 = 1 unidade
35.13	Limite de aviso de temperatura 1	<i>Real</i>	-60...5.000 °C ou -76...9.032 °F	°C, °F ou ohm	1 = 1 unidade
35.14	Fonte AI temperat 1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
35.21	Fonte supervisão 2	<i>Lista</i>	0...2, 5...7, 11...16, 19	-	1 = 1
35.22	Limite de falha de temperatura 2	<i>Real</i>	-60...5.000 °C ou -76...9.032 °F	°C, °F ou ohm	1 = 1 unidade
35.23	Limite de aviso de temperatura 2	<i>Real</i>	-60...5.000 °C ou -76...9.032 °F	°C, °F ou ohm	1 = 1 unidade
35.24	Fonte AI temperat 2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
35.31	Habilitação de temp. segura do motor	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
35.50	Temperat amb motor	<i>Real</i>	-60...100 °C ou -76 ... 212 °F	°C	1 = 1 °
35.51	Curva carga motor	<i>Real</i>	50...150	%	1 = 1%
35.52	Carga velocidade zero	<i>Real</i>	25...150	%	1 = 1%
35.53	Ponto de rutura	<i>Real</i>	1.00 ... 500.00	Hz	100 = 1 Hz
35.54	Aum temp nom motor	<i>Real</i>	0...300 °C ou 32...572 °F	°C ou °F	1 = 1 °
35.55	Constante de tempo térmica do motor	<i>Real</i>	100...10000	s	1 = 1 s
35.56	Ação de sobrecarga do motor	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
35.57	Classe de sobrecarga do motor	<i>Lista</i>	0...4	-	1 = 1

## 478 Dados de parâmetros adicionais

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
<b>36 Analisador de carga</b>					
36.01	Sinal fonte PVL	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
36.02	Tempo filtro PVL	<i>Real</i>	0.00...120.00	s	100 = 1 s
36.06	Fonte sinal AL2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
36.07	Escala sinal AL2	<i>Real</i>	0.00...32767.00	-	100 = 1
36.09	Reset diários	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
36.10	Valor pico PVL	<i>Real</i>	-32.768.00...32.767.00	-	100 = 1
36.11	Data pico PVL	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
36.12	Tempo pico PVL	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
36.13	Corrente PVL no pico	<i>Real</i>	-32.768.00...32.767.00	A	100 = 1 A
36.14	Tens CC PVL no pico	<i>Real</i>	0.00...2000.00	V	100 = 1 V
36.15	Veloc PVL no pico	<i>Real</i>	-30000.00... 30000.00	rpm	100 = 1 rpm
36.16	Data rearme PVL	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
36.17	Tempo rearme PVL	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
36.20	AL1 0 para 10%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.21	AL1 10 para 20%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.22	AL1 20 para 30%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.23	AL1 30 para 40%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.24	AL1 40 para 50%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.25	AL1 50 para 60%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.26	AL1 60 para 70%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.27	AL1 70 para 80%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.28	AL1 80 para 90%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.29	AL1 acima 90%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.40	AL2 0 para 10%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.41	AL2 10 para 20%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.42	AL2 20 para 30%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.43	AL2 30 para 40%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.44	AL2 40 para 50%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.45	AL2 50 para 60%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.46	AL2 60 para 70%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.47	AL2 70 para 80%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.48	AL2 80 para 90%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.49	AL2 acima 90%	<i>Real</i>	0.00...100.00	%	100 = 1%
36.50	Data rearme AL2	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
36.51	Tempo rearme AL2	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
<b>37 Curva de carga do utilizador</b>					
37.01	Palav estado saída ULC	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
37.02	ULC sinal supervisão	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
37.03	Ações sobrecarga ULC	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
37.04	Subcarga ações ULC	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
37.11	Tab veloc ULC pto 1	<i>Real</i>	-30000.0...30000.0	rpm	10 = 1 rpm
37.12	Tab veloc ULC pto 2	<i>Real</i>	-30000.0...30000.0	rpm	10 = 1 rpm
37.13	Tab veloc ULC pto 3	<i>Real</i>	-30000.0...30000.0	rpm	10 = 1 rpm
37.14	Tab veloc ULC pto 4	<i>Real</i>	-30000.0...30000.0	rpm	10 = 1 rpm
37.15	Tab veloc ULC pto 5	<i>Real</i>	-30000.0...30000.0	rpm	10 = 1 rpm
37.16	Tab freq ULC pto1	<i>Real</i>	-500.0...500.0	Hz	10 = 1 Hz
37.17	Tab freq ULC pto2	<i>Real</i>	-500.0...500.0	Hz	10 = 1 Hz
37.18	Tab freq ULC pto3	<i>Real</i>	-500.0...500.0	Hz	10 = 1 Hz
37.19	Tab freq ULC pto4	<i>Real</i>	-500.0...500.0	Hz	10 = 1 Hz
37.20	Tab freq ULC pto5	<i>Real</i>	-500.0...500.0	Hz	10 = 1 Hz
37.21	Subcarga ULC ponto 1	<i>Real</i>	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
37.22	Subcarga ULC ponto 2	<i>Real</i>	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
37.23	Subcarga ULC ponto 3	<i>Real</i>	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
37.24	Subcarga ULC ponto 4	<i>Real</i>	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
37.25	Subcarga ULC ponto 5	<i>Real</i>	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
37.31	Sobrecarga ULC pto1	<i>Real</i>	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
37.32	Sobrecarga ULC pto2	<i>Real</i>	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
37.33	Sobrecarga ULC pto3	<i>Real</i>	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
37.34	Sobrecarga ULC pto4	<i>Real</i>	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
37.35	Sobrecarga ULC pto5	<i>Real</i>	-1600.0...1600.0	%	10 = 1%
37.41	Temp sobrecarga ULC	<i>Real</i>	0.0...10000.0	s	10 = 1 s
37.42	Temp subcarga ULC	<i>Real</i>	0.0...10000.0	s	10 = 1 s
<b>40 Conj1 processo PID</b>					
40.01	Valor atual proc PID	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	%	100 = 1 unidade de cliente PID
40.02	Feedback valor atual	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
40.03	Setpoint valor atual	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
40.04	Desvio valor atual	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
40.05	Process PID trim output act	<i>Real</i>	-32768...32768	-	1 = 1
40.06	Palavra estado PID	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
40.07	Modo oper proc PID	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1
40.08	Conj 1 fte feedback 1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
40.09	Conj 1 fte feedback 2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1

480 *Dados de parâmetros adicionais*

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
40.10	Conj 1 fun feedback	<i>Lista</i>	0...11	-	1 = 1
40.11	Conj 1 temp filt fdbk	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
40.14	Conj 1 base setpoint	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
40.15	Conj 1 base saída	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
40.16	Conj 1 fte setpoint 1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
40.17	Conj 1 fte setpoint 2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
40.18	Conj 1 fun setpoint	<i>Lista</i>	0...11	-	1 = 1
40.19	Cj 1 sel1 setpoint int	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
40.20	Cj 1 sel2 setpoint int	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
40.21	Conj 1 setpoint int 1	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
40.22	Conj 1 setpoint int 2	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
40.23	Conj 1 setpoint int 3	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
40.24	Conj 1 setpoint int 0	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
40.26	Conj 1 setpoint min	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 unidade de cliente PID
40.27	Conj 1 setpoint max	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 unidade de cliente PID
40.28	Cj 1 temp aum setpoint	<i>Real</i>	0.0...1800.0	s	10 = 1 s
40.29	Cj 1 temp dim setpoint	<i>Real</i>	0.0...1800.0	s	10 = 1 s
40.30	Conj 1 imob stpt ativa	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
40.31	Conj 1 desv invers	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
40.32	Conj 1 ganho	<i>Real</i>	0.01...100.00	-	100 = 1
40.33	Conj 1 tempo integ	<i>Real</i>	0.0...9999.0	s	10 = 1 s
40.34	Conj 1 tempo deriv	<i>Real</i>	0.000...10.000	s	1.000 = 1 s
40.35	Conj 1 deriv tempo filt	<i>Real</i>	0.0...10.0	s	10 = 1 s
40.36	Conj 1 saída min	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
40.37	Conj 1 saída max	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1



Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
40.38	Cj 1 imob saída ativa	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
40.39	Conj 1 gama band des	<i>Real</i>	0.....200000.0	Unidades de cliente PID	10 = 1 unidade de cliente PID
40.40	Conj 1 atr banda des	<i>Real</i>	0.0 ... 3600.0	s	10 = 1 s
40.43	Conj 1 nível dormir	<i>Real</i>	0.0...200000.0	-	10 = 1
40.44	Conj 1 atraso dormir	<i>Real</i>	0.0...3600.0	s	10 = 1 s
40.45	Conj 1 imp temp dorm	<i>Real</i>	0.0...3600.0	s	10 = 1 s
40.46	Conj 1 passo imp dor	<i>Real</i>	0.0...200000.0	Unidades de cliente PID	10 = 1 PID customer unit
40.47	Conj 1 desvio acordar	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
40.48	Conj 1 atraso acordar	<i>Real</i>	0.00...60.00	s	100 = 1 s
40.49	Conj 1 modo seguim	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
40.50	Conj 1 sel ref segu	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
40.51	Set 1 trim mode	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
40.52	Set 1 trim selection	<i>Lista</i>	1...3	-	1 = 1
40.53	Set 1 trimmed ref pointer	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
40.54	Set 1 trim mix	<i>Real</i>	0.000 ... 1.000	-	1000 = 1
40.55	Set 1 trim adjust	<i>Real</i>	-100.000 ... 100.000	-	1000 = 1
40.56	Set 1 trim source	<i>Lista</i>	1...2	-	1 = 1
40.57	Sel conj1/conj2 PID	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
40.58	Conj 1 prev aumento	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
40.59	Conj 1 prev dimin	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
40.60	Conj 1 fonte ativação PID	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
40.61	Escala de ponto de ajuste real	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
40.62	Pto aj PID inter atual	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
40.65	Trim auto connection	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
40.70	Ponto de ajuste compensado	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
40.79	Unidades do conjunto 1	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1

482 Dados de parâmetros adicionais

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
40.80	Fonte mín. de saída de PID do conjunto 1	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
40.81	Fonte máx. de saída de PID do conjunto 1	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
40.89	Multiplicador de setpoint do conjunto 1	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
40.90	Definir 1 multiplicador de feedback	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
40.91	Feedback armazenados	<i>Real</i>	-327.68...327.67	-	100 = 1
40.92	Setpoint armazenados	<i>Real</i>	-327.68...327.67	-	100 = 1
40.96	Saída processo PID %	<i>Real</i>	-100.00...100.00	%	100 = 1
40.97	Feedback processo PID %	<i>Real</i>	-100.00...100.00	%	100 = 1
40.98	Setpoint processo PID %	<i>Real</i>	-100.00...100.00	%	100 = 1
40.99	Desvio processo PID %	<i>Real</i>	-100.00...100.00	%	100 = 1
<b>41 Conj2 processo PID</b>					
41.08	Conj 2 fonte feedbk 1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
41.09	Conj 2 fonte feedbk 2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
41.10	Conj 2 fun feedback	<i>Lista</i>	0...11	-	1 = 1
41.11	Conj 2 temp filt fdbk	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
41.14	Conj 2 base setpoint	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
41.15	Conj 2 base saída	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
41.16	Conj 2 fte setpoint 1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
41.17	Conj 2 fte setpoint 2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
41.18	Conj 2 fun setpoint	<i>Lista</i>	0...13	-	1 = 1
41.19	Conj 2 setpoint int 1	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
41.20	Conj 2 setpoint int 2	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
41.21	Conj 2 setpoint int 1	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	PID customer unit	100 = 1 PID customer unit
41.22	Conj 2 setpoint int 2	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
41.23	Conj 2 setpoint int 3	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
41.24	Conj 2 setpoint int 0	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
41.26	Conj 2 setpoint min	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 unidade de cliente PID
41.27	Conj 2 setpoint max	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 unidade de cliente PID
41.28	Cj 2 temp aum setpt	<i>Real</i>	0.0...1800.0	s	10 = 1 s
41.29	Cj 2 temp dim setpt	<i>Real</i>	0.0...1800.0	s	10 = 1 s
41.30	Cj 2 imob setpt ativa	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
41.31	Conj 2 desv invers	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
41.32	Conj 2 ganho	<i>Real</i>	0.10...100.00	-	100 = 1
41.33	Conj 2 tempo integ	<i>Real</i>	0.0...9999.0	s	10 = 1 s
41.34	Conj 2 tempo deriv	<i>Real</i>	0.000...10.000	s	1.000 = 1 s
41.35	Conj 2 deriv temp filt	<i>Real</i>	0.0...10.0	s	10 = 1 s
41.36	Conj 2 saída min	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
41.37	Conj 2 saída max	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
41.38	Set 2 imob saída ativa	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
41.39	Conj 2 gama band des	<i>Real</i>	0.....200000.0	-	10 = 1 unidade de cliente PID
41.40	Conj 2 atras band des	<i>Real</i>	0.0 ... 3600.0	s	10 = 1 s
41.43	Conj 2 nível dormir	<i>Real</i>	0.0...200000.0	-	10 = 1
41.44	Conj 2 atraso dormir	<i>Real</i>	0.0...3600.0	s	10 = 1 s
41.45	Conj 2 imp temp dorm	<i>Real</i>	0.0...3600.0	s	10 = 1 s
41.46	Cj 2 passo imp dorm	<i>Real</i>	0.0...200000.0	Unidades de cliente PID	10 = 1 PID customer unit
41.47	Cj 2 desvio acordar	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
41.48	Conj 2 atraso acordar	<i>Real</i>	0.00...60.00	s	100 = 1 s
41.49	Conj 2 modo seguim	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
41.50	Conj 1 sel ref segu	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
41.51	Set 2 trim mode	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
41.52	Set 2 trim selection	<i>Lista</i>	1...3	-	1 = 1
41.53	Set 2 trimmed ref pointer	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
41.54	Set 2 trim mix	<i>Real</i>	0.000 ... 1.000	-	1000 = 1
41.55	Set 2 trim adjust	<i>Real</i>	-100.000 ... 100.000	-	1000 = 1
41.56	Set 2 trim source	<i>Lista</i>	1...2	-	1 = 1

484 *Dados de parâmetros adicionais*

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
41.58	Conj 2 prev aumento	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
41.59	Conj 2 prev dimin	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
41.60	Conj 2 fonte ativação PID	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
41.79	Unidades do conjunto 2	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1
41.80	Fonte mín. de saída de PID do conjunto 2	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
41.81	Fonte máx. de saída de PID do conjunto 2	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
41.89	Multiplicador de setpoint do conjunto 2	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
41.90	Definir 2 multiplicador de feedback	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
<b>43 Chopper de frenagem</b>					
43.01	Temperatura do resistor de frenagem	<i>Real</i>	0.0...120.0	%	10 = 1%
43.06	Chopper de frenagem ativado	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
43.07	Ativação do tempo de exec. do chopper de frenagem	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
43.08	TC térm res frenag	<i>Real</i>	0...10000	s	1 = 1 s
43.09	Pmax cont res frenag	<i>Real</i>	0.00...10000.00	kW	100 = 1 kW
43.10	Resist frenagem	<i>Real</i>	0.0...1000.0	Ohm	10 = 1 ohm
43.11	Lim falha res frenag	<i>Real</i>	0...150	%	1 = 1%
43.12	Limite aviso res frenag	<i>Real</i>	0...150	%	1 = 1%
<b>44 Controle freio mecânico</b>					
44.01	Est controle frenag	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
44.06	Controle freio ativo	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
44.08	Atraso abert freio	<i>Real</i>	0.00...5.00	s	100 = 1 s
44.13	Atraso fecham freio	<i>Real</i>	0.00...60.00	s	100 = 1 s
44.14	Nível fecho freio	<i>Real</i>	0.00...1000.00	rpm	100 = 1 rpm
<b>45 Eficiência energética</b>					
45.01	Poupança horas GW	<i>Real</i>	0...65535	GWh	1 = 1 GWh
45.02	Poupança horas MW	<i>Real</i>	0...999	MWh	1 = 1 MWh
45.03	Poupança horas kW	<i>Real</i>	0.0...999.9	kWh	10 = 1 kWh
45.04	Poupança energia	<i>Real</i>	0.0...214748364.0	kWh	10 = 1 kWh
45.05	Dinheir Econ x1000	<i>Real</i>	0...4.294.967.295 milhares	(definível)	1 = 1 unidade de moeda
45.06	Poupança dinheiro	<i>Real</i>	0.00...999.99	(definível)	100 = 1 unidade de moeda
45.07	Montante poupado	<i>Real</i>	0.00...21474830.00	(definível)	100 = 1 unidade de moeda

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
45.08	Red CO2 quiloton	<i>Real</i>	0...65535	kilotn m	1 = 1 quiloto- nelada métrica
45.09	Redução CO2 em ton	<i>Real</i>	0.0...999.9	ton met	10 = 1 ton met
45.10	Total CO2 poupado	<i>Real</i>	0.0...214748300.8	ton met	10 = 1 ton met
45.11	Otimizador energia	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
45.12	Tarifa energética 1	<i>Real</i>	0.000...4294966.296	(defini- vel)	1000 = 1 unidade de moeda
45.13	Tarifa energética 2	<i>Real</i>	0.000...4294966.296	(defini- vel)	1000 = 1 unidade de moeda
45.14	Seleção tarifa	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
45.18	Fator conversão CO2	<i>Real</i>	0.000...65.535	t/MWh	1.000 = 1 tn/MWh
45.19	Potência comparação	<i>Real</i>	0.00...10000000.00	kW	10 = 1 kW
45.21	Rep cálculos energ	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
45.24	Valor da potência de pico a cada hora	<i>Real</i>	-3000.00 ... 3000.00	kW	1 = 1 kW
45.25	Tempo da potência de pico a cada hora	<i>Real</i>			N/A
45.26	Energia total a cada hora (reinciável)	<i>Real</i>	-3000.00 ... 3000.00	kWh	1 = 1 kWh
45.27	Valor da potência de pico diário (reinciável)	<i>Real</i>	-3000.00 ... 3000.00	kW	1 = 1 kW
45.28	Tempo da potência de pico diário	<i>Real</i>			N/A
45.29	Tempo da energia total (reinciável)	<i>Real</i>	-30000.00 ... 30000.00	kWh	1 = 1 kWh
45.30	Energia total no último dia	<i>Real</i>	-30000.00 ... 30000.00	kWh	1 = 1 kWh
45.31	Valor da potência de pico mensal (reinciável)	<i>Real</i>	-3000.00 ... 3000.00	kW	1 = 1 kW
45.32	Data da potência de pico mensal	<i>Real</i>	-		N/A
45.33	Tempo da potência de pico mensal	<i>Real</i>	-		N/A
45.34	Energia total mensal (reinciável)	<i>Real</i>	-1000000.00 ... 1000000.00	kWh	1 = 1 kWh
45.35	Energia total no mês passado	<i>Real</i>	-1000000.00 ... 1000000.00	kWh	1 = 1 kWh
45.36	Valor da potência de pico no tempo de vida útil	<i>Real</i>	-3000.00 ... 3000.00	kW	1 = 1 kW
45.37	Data da potência de pico no tempo de vida útil	<i>Real</i>			N/A
45.38	Tempo da potência de pico no tempo de vida útil	<i>Real</i>	-		N/A
<b>46 Monitoramento/Config escalas</b>					
46.01	Escala velocidade	<i>Real</i>	0.00...30000.00	rpm	100 = 1 rpm
46.02	Escala frequência	<i>Real</i>	0.10...1000.00	Hz	100 = 1 Hz

## 486 Dados de parâmetros adicionais

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
46.03	Escala torque	<i>Real</i>	0.1...1000.0	%	10 = 1%
46.04	Escala potência	<i>Real</i>	0.10...30.000.00	-	10 = 1
46.05	Escala corrente	<i>Real</i>	0...30000	A	1 = 1 A
46.06	Escala zero de referência de velocidade	<i>Real</i>	0.00 ... 30000.00	rpm	100 = 1 rpm
46.07	Escala zero de referência de velocidade	<i>Real</i>	0.00...1.000.00	Hz	100 = 1 Hz
46.11	Tempo filtro vel motor	<i>Real</i>	2...20000	ms	1 = 1 ms
46.12	Tempo filt freq saída	<i>Real</i>	2...20000	ms	1 = 1 ms
46.13	Tempo filt torq motor	<i>Real</i>	2...20000	ms	1 = 1 ms
46.14	Tempo filtro potência	<i>Real</i>	2...20000	ms	1 = 1 ms
46.21	Na histerese	<i>Real</i>	0.00...30000.00	rpm	100 = 1 rpm
46.22	Frequência histerese	<i>Real</i>	0.00...1000.00	Hz	100 = 1 Hz
46.23	Torque histerese	<i>Real</i>	0.0...300.0	%	1 = 1%
46.31	Acima limite veloc	<i>Real</i>	0.00...30000.00	rpm	100 = 1 rpm
46.32	Acima lim freq	<i>Real</i>	0.00...1000.00	Hz	100 = 1 Hz
46.33	Acima limite torque	<i>Real</i>	0.0...1600.0	%	10 = 1%
46.41	Escala impulso kWh	<i>Real</i>	0.001...1000.000	kWh	1.000 = 1 kWh
46.43	Decimais de potência	<i>Real</i>	0...3	-	1 = 1
46.44	Decimais de corrente	<i>Real</i>	0...3	-	1 = 1
<b>47 Armazenamento dados</b>					
47.01	Arm dados 1 real32	<i>Real</i>	-2147483.000... 2147483.000	-	1000 = 1
47.02	Arm dados 2 real32	<i>Real</i>	-2147483.000... 2147483.000	-	1000 = 1
47.03	Arm dados 3 real32	<i>Real</i>	-2147483.000... 2147483.000	-	1000 = 1
47.04	Arm dados 4 real32	<i>Real</i>	-2147483.000... 2147483.000	-	1000 = 1
47.11	Arm dados 1 int32	<i>Real</i>	-2.147.483.648... 2.147.483.647	-	1 = 1
47.12	Arm dados 2 int32	<i>Real</i>	-2.147.483.648... 2.147.483.647	-	1 = 1
47.13	Arm dados 3 int32	<i>Real</i>	-2.147.483.648... 2.147.483.647	-	1 = 1
47.14	Arm dados 4 int32	<i>Real</i>	-2.147.483.648... 2.147.483.647	-	1 = 1
47.21	Arm dados 1 int16	<i>Real</i>	-32.768...32.767	-	1 = 1
47.22	Arm dados 2 int16	<i>Real</i>	-32.768...32.767	-	1 = 1
47.23	Arm dados 3 int16	<i>Real</i>	-32.768...32.767	-	1 = 1
47.24	Arm dados 4 int16	<i>Real</i>	-32.768...32.767	-	1 = 1
<b>49 Porta comunicação via painel</b>					
49.01	Número ID nodo	<i>Real</i>	1...32	-	1 = 1
49.03	Taxa transmissão	<i>Lista</i>	1...5	-	1 = 1
49.04	Tempo perda comun	<i>Real</i>	0.3...3000.0	s	10 = 1 s

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
49.05	Ação perda comum	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
49.06	Atualizar ajustes	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
49.19	Vista inicial 1 do painel básico	<i>Lista</i>	0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38	-	1 = 1
49.20	Vista inicial 2 do painel básico	<i>Lista</i>	0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38	-	1 = 1
49.21	Vista inicial 3 do painel básico	<i>Lista</i>	0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38	-	1 = 1
49.219	Vista inicial 4 do painel básico	<i>Lista</i>	0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38	-	1 = 1
49.220	Vista inicial 5 do painel básico	<i>Lista</i>	0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38	-	1 = 1
49.221	Vista inicial 6 do painel básico	<i>Lista</i>	0, 1, 10...12, 14,16, 20, 21, 26...28, 30...33, 37...38	-	1 = 1
<b>50 Adaptador Fieldbus (FBA)</b>					
50.01	FBA A ativo	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
50.02	FBA A fun perda comum	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
50.03	FBA A sai t perd comum	<i>Real</i>	0.3...6553.5	s	10 = 1 s
50.04	FBA A tipo ref1	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
50.05	FBA A tipo ref2	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
50.06	FBA A sel SW	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
50.07	FBA A tipo atual 1	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
50.08	FBA A tipo atual 2	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
50.09	FBA A fte transp SW	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
50.10	FBA A fte transp act1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
50.11	FBA A fte transp act2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
50.12	FBA A modo depurar	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
50.13	FBA A palav controle	<i>Dados</i>	00000000h...FFFFFFFh	-	1 = 1
50.14	FBA A referência 1	<i>Real</i>	-2.147.483.648... 2.147.483.647	-	1 = 1
50.15	FBA A referência 2	<i>Real</i>	-2.147.483.648... 2.147.483.647	-	1 = 1
50.16	FBA A palavra estado	<i>Dados</i>	00000000h...FFFFFFFh	-	1 = 1
50.17	FBA A valor atual 1	<i>Real</i>	-2.147.483.648... 2.147.483.647	-	1 = 1
50.18	FBA A valor atual 2	<i>Real</i>	-2.147.483.648... 2.147.483.647	-	1 = 1
<b>51 FBA A ajustes</b>					
51.01	FBA A tipo	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1
51.02	FBA A Par2	<i>Real</i>	0...65535	-	1 = 1
...	...	...	...	...	
51.26	FBA A Par26	<i>Real</i>	0...65535	-	1 = 1
51.27	FBA A atualizar par	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1

488 *Dados de parâmetros adicionais*

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
51.28	FBA A ver tabela par	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
51.29	FBA A cód tipo conv	<i>Real</i>	0...65535	-	1 = 1
51.30	FBA A ver fich map	<i>Real</i>	0...65535	-	1 = 1
51.31	D2FBA est comun	<i>Lista</i>	0...6	-	1 = 1
51.32	FBA A ver comun SW	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
51.33	FBA A ver aplic SW	<i>Dados</i>	-	-	1 = 1
<b>52 FBA A entrada de dados</b>					
52.01	FBA A dados in1	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1
...	...	...	...	...	
52.12	FBA A dados in12	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1
<b>53 FBA A saída de dados</b>					
53.01	FBA A dados out1	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1
...	...	...	...	...	
53.12	FBA A dados out12	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1
<b>58 Fieldbus integrado</b>					
58.01	Ativar protocolo	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
58.02	ID protocolo	<i>Real</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
58.03	Endereço nó	<i>Real</i>	0...255	-	1 = 1
58.04	Taxa transmissão	<i>Lista</i>	0...7	-	1 = 1
58.05	Paridade	<i>Lista</i>	0...3	-	1 = 1
58.06	Controle comunic	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1
58.07	Diagnóstico de comunicação	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
58.08	Pac recebidos	<i>Real</i>	0...4294967295	-	1 = 1
58.09	Pac transmitidos	<i>Real</i>	0...4294967295	-	1 = 1
58.10	Todos pac	<i>Real</i>	0...4294967295	-	1 = 1
58.11	Erros UART	<i>Real</i>	0...4294967295	-	1 = 1
58.12	Erros CRC	<i>Real</i>	0...4294967295	-	1 = 1
58.14	Ação perda comun	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
58.15	Modo perda comun	<i>Lista</i>	1...2	-	1 = 1
58.16	Tempo perda comun	<i>Real</i>	0.0...6000.0	s	10 = 1 s
58.17	Atraso transm	<i>Real</i>	0...65535	ms	1 = 1 ms
58.18	Palavra controle EFB	<i>PB</i>	00000000h...FFFFFFFFh	-	1 = 1
58.19	Palavra estado EFB	<i>PB</i>	00000000h...FFFFFFFFh	-	1 = 1
58.25	Perfil controle	<i>Lista</i>	0, 5	-	1 = 1
58.26	EFB ref1 tipo	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
58.27	EFB ref2 tipo	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
58.28	EFB act1 tipo	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
58.29	EFB act2 tipo	<i>Lista</i>	0...5	-	1 = 1
58.31	EFB act1 fonte transp	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
58.32	EFB act2 fonte transp	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1



Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
58.33	Modo endereço	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1
58.34	Ordem palav	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
58.101	Dados I/O 1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
58.102	Dados I/O 2	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
58.103	Dados I/O 3	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
58.104	Dados I/O 4	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
58.105	Dados I/O 5	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
58.106	Dados I/O 6	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
58.107	Dados I/O 7	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
...	...	...	...	...	
58.114	Dados I/O 14	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
<b>71 PID1 Externo</b>					
71.01	Valor atual PID ext	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	%	100 = 1 unidade de cliente PID
71.02	Valor atual feedback	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
71.03	Valor atual setpoint	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
71.04	Valor atual desvio	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
71.06	Palavra estado PID	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
71.07	Modo operação PID	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1
71.08	Fonte feedback 1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
71.11	Tpo filtro feedback	<i>Real</i>	0.000...30.000	s	1.000 = 1 s
71.14	Escala setpoint	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
71.15	Escala saída	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	100 = 1
71.16	Fonte setpoint 1	<i>Fonte analógica</i>	-	-	1 = 1
71.19	Setpoint interno sel1	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
71.20	Setpoint interno sel2	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1

## 490 Dados de parâmetros adicionais

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
71.21	Setpoint interno 1	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
71.22	Setpoint interno 2	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
71.23	Setpoint interno 3	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
71.26	Setpoint min	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 unidades de cliente PID
71.27	Setpoint max	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 unidades de cliente PID
71.31	Inversão desvio	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
71.32	Ganho	<i>Real</i>	0.101...100.00	-	100 = 1
71.33	Tempo integração	<i>Real</i>	0.0...9999.0	s	10 = 1 s
71.34	Tempo derivação	<i>Real</i>	0.000...10.000	s	1.000 = 1 s
71.35	Tempo filtro derivac	<i>Real</i>	0.0...10.0	s	1.000 = 1 s
71.36	Saída min	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	10 = 1
71.37	Saída max	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	-	10 = 1
71.38	Ativar cong saída	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
71.39	Gama zona morta	<i>Real</i>	0.0...200000.0	Unidades de cliente PID	10 = 1 unidade de cliente PID
71.40	Atraso zona morta	<i>Real</i>	0.0...3600.0	s	1.000 = 1 s
71.58	Aumentar prevenção	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
71.59	Diminuir prevenção	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
71.62	Setpoint interno atual	<i>Real</i>	-200000.00...200000.00	Unidades de cliente PID	100 = 1 PID customer unit
71.79	Unidades de PID externo	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1
<b>76 Configuração PFC</b>					
76.01	Estado PFC	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
76.02	Estado sistema PFC	<i>Lista</i>	0...2, 100...103, 200...202, 300...302, 400, 500, 600, 800...801, 4...9	-	1 = 1
76.11	Estado bomba/vent 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
76.12	Estado bomba/vent 2	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
76.13	Estado bomba/vent 3	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
76.14	Estado bomba/vent 4	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
76.15	Estado bomba/vent 5	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
76.16	Estado bomba/vent 6	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
76.21	Configuração PFC	<i>Lista</i>	0, 2...3	-	1 = 1
76.25	Número de motores	<i>Real</i>	1...4	-	1 = 1
76.26	Número min de motores permitidos	<i>Real</i>	0...4	-	1 = 1
76.27	Número máx de motores permitidos	<i>Real</i>	1...4	-	1 = 1
76.30	Iniciar veloc. 1	<i>Real</i>	0...32767	rpm/Hz	1 = 1 unidade
76.31	Iniciar veloc. 2	<i>Real</i>	0...32767	rpm/Hz	1 = 1 unidade
76.32	Iniciar veloc. 3	<i>Real</i>	0...32767	rpm/Hz	1 = 1 unidade
76.33	Iniciar veloc 4	<i>Real</i>	0...32767	rpm/Hz	1 = 1 unidade
76.34	Iniciar veloc 5	<i>Real</i>	0...32767	rpm/Hz	1 = 1 unidade
76.41	Parar veloc. 1	<i>Real</i>	0...32767	rpm/Hz	1 = 1 unidade
76.42	Parar veloc. 2	<i>Real</i>	0...32767	rpm/Hz	1 = 1 unidade
76.43	Parar veloc. 3	<i>Real</i>	0...32767	rpm/Hz	1 = 1 unidade
76.44	Parar veloc 4	<i>Real</i>	0...32767	rpm/Hz	1 = 1 unidade
76.45	Parar veloc 5	<i>Real</i>	0...32767	rpm/Hz	1 = 1 unidade
76.55	Atraso partida	<i>Real</i>	0.00...12600.00	s	100 = 1 s
76.56	Atraso paragem	<i>Real</i>	0.00...12600.00	s	100 = 1 s
76.57	Veloc em espera	<i>Real</i>	0.00...1000.00	s	100 = 1 s
76.58	Retenção veloc	<i>Real</i>	0.00...1000.00	s	100 = 1 s
76.59	Atraso contactor PFC	<i>Real</i>	0.20...600.00	s	100 = 1 s
76.60	Tempo rampa aceleração PFC	<i>Real</i>	0.00...1800.00	s	100 = 1 s
76.61	Tempo rampa desaceleração PFC	<i>Real</i>	0.00...1800.00	s	100 = 1 s
76.70	Comutação auto	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
76.71	Intervalo comutação auto	<i>Real</i>	0.00...42949672.95	h	100 = 1 h
76.72	Desequilíbrio desgaste máximo	<i>Real</i>	0.00...1000000.00	h	100 = 1 h
76.73	Nível comutação automática	<i>Real</i>	0.0...300.0	%	10 = 1%
76.74	Comutação automática auxiliar PFC	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
76.81	Intertravamento do PFC 1	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
76.82	Intertravamento do PFC 2	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
76.83	Intertravamento do PFC 3	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
76.84	Intertravamento do PFC 4	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1

492 *Dados de parâmetros adicionais*

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
76.85	Intertravamento do PFC 5	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
76.86	Intertravamento do PFC 6	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
76.95	Controle de bypass do regulador	<i>Fonte binária</i>	-	-	1 = 1
<b>77 Manutenção e monitoramento do PFC</b>					
77.10	Alteração do tempo de funcionamento do PFC	<i>Lista</i>	0...7	-	1 = 1
77.11	Tempo funcionamento bomba/vent 1	<i>Real</i>	0.00...42949672.95	h	100 = 1 h
77.12	Tempo funcionamento bomba/vent 2	<i>Real</i>	0.00...42949672.95	h	100 = 1 h
77.13	Tempo funcionamento bomba/vent 3	<i>Real</i>	0.00...42949672.95	h	100 = 1 h
77.14	Tempo funcionamento bomba/vent 4	<i>Real</i>	0.00...42949672.95	h	100 = 1 h
77.15	Tempo funcionamento bomba/vent 5	<i>Real</i>	0.00...42949672.95	h	100 = 1 h
77.16	Tempo funcionamento bomba/vent 6	<i>Real</i>	0.00...42949672.95	h	100 = 1 h
<b>95 Configuração HW</b>					
95.01	Tensão alimentação	<i>Lista</i>	0...3, 5	-	1 = 1
95.02	Lim tens adaptativa	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
95.03	Tensão alim CA estim	<i>Real</i>	0...65535	V	1 = 1 V
95.04	Aliment placa cntrl	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
95.15	Configurações especiais de HW	<i>PB</i>	00000000h...FFFFFFFFh	-	1 = 1
95.20	Opções HW palavra 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
95.21	Opções HW palavra 2	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
95.26	Motor disconnect detection	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
95.200	Modo ventoinha de resfriamento	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
<b>96 Sistema</b>					
96.01	Idioma	<i>Lista</i>	-	-	1 = 1
96.02	Password	<i>Dados</i>	0...99999999	-	1 = 1
96.03	Estado nível acesso	<i>PB</i>	00000000h...FFFFFFFFh	-	1 = 1
96.04	Selec macro	<i>Lista</i>	0...3, 11...17	-	1 = 1
96.05	Macro ativa	<i>Lista</i>	1...3, 11...17	-	1 = 1
96.06	Restaurar parâmetro	<i>Lista</i>	0, 2, 8, 32, 62, 512, 1024, 34560	-	1 = 1
96.07	Salvar parâmetro	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
96.08	Ganho placa controle	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
96.10	Estado def utiliz	<i>Lista</i>	0...7, 20...23	-	1 = 1
96.11	Salva/carreg conf usar	<i>Lista</i>	0...5, 18...21	-	1 = 1

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
96.12	Conj I/O utiliz sel in1	Fonte binária	-	-	-
96.13	Conj I/O utiliz sel in2	Fonte binária	-	-	-
96.16	Seleção unidade	PB	000h...FFFFh		1 = 1
96.20	Tempo sinc fonte primária	Lista	0, 2, 6, 8, 9	-	1 = 1
96.51	Limp reg falh e event	Real	0...1	-	1 = 1
96.54	Ação soma controle	Fonte binária	-	-	1 = 1
96.55	Palavra controle soma de controle	Fonte binária	-		
96.68	Actual checksumA	Fonte binária	-	-	1 = 1
96.69	Actual checksumB	Fonte binária	-	-	1 = 1
96.70	Desativar programa adaptativo	Lista	0...1	-	1 = 1
96.71	Soma de controle aprovada A	Fonte binária	-	-	1 = 1
96.72	Soma de controle aprovada B	Fonte binária	-	-	1 = 1
96.78	Modo de compatibilidade 550	Lista	0...1	-	1 = 1
96.100	Alterar a password de usuário	Dados	10000000...99999999	-	1 = 1
96.101	Confirmar a password de usuário	Dados	10000000...99999999	-	1 = 1
96.102	Funcionalidade de bloqueio de usuário	PB	0000h...FFFFh	-	1 = 1
<b>97 Controle motor</b>					
97.01	Ref freq comutação	Lista	2, 4, 8, 12	kHz	1 = 1 kHz
97.02	Freq min comutação	Lista	1.5, 2, 4, 8, 12	kHz	1 = 1 kHz
97.03	Ganho deslizeamento	Real	0...200	%	1 = 1%
97.04	Reserva tensão	Real	-4...50	%	1 = 1%
97.05	Frenagem de fluxo	Lista	0...2	-	1 = 1
97.08	Otimizador de torque mínimo	Real	0.0 ... 1600.0	%	10 = 1%
97.10	Injeção sinal	Lista	0...4	-	1 = 1
97.11	Sint TR	Real	25...400	%	1 = 1%
97.13	Compensação IR	Real	0.00...50.00	%	100 = 1%
97.15	Adapt temp mod mot	Lista	0...1	-	1 = 1
97.16	Fator temp estator	Real	0...200	%	1 = 1%
97.17	Fator temperat rotor	Real	0...200	%	1 = 1%
97.20	Razão U/F	Lista	0...1	-	1 = 1
97.48	Estabilizador UDC	Lista	0, 50, 100, 300, 500, 800	-	1 = 1
97.49	Slip gain for scalar	Real	0...3	%	1 = 1%
97.94	IR comp max frequency	Real	1.0...200.0	%	10 = 1%
97.135	Udc ripple	Real	0.0...200.0	V	10 = 1 V

Nº	Nome	Tipo	Gama	Unidade	FbEq32
<b>98 Parâm do motor pelo usuário</b>					
98.01	Modelo motor utiliz	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
98.02	Utilizador Rs	<i>Real</i>	0.0000...0.50000	p.u.	100.000 = 1 p.u.
98.03	Utilizador Rr	<i>Real</i>	0.0000...0.50000	p.u.	100.000 = 1 p.u.
98.04	Utiliz Lm	<i>Real</i>	0.00000...10.00000	p.u.	100.000 = 1 p.u.
98.05	Utiliz SigmaL	<i>Real</i>	0.00000...1.00000	p.u.	100.000 = 1 p.u.
98.06	Utiliz Ld	<i>Real</i>	0.00000...10.00000	p.u.	100.000 = 1 p.u.
98.07	Utiliz Lq	<i>Real</i>	0.00000...10.00000	p.u.	100.000 = 1 p.u.
98.08	Utiliz fluxo PM	<i>Real</i>	0.00000...2.00000	p.u.	100.000 = 1 p.u.
98.09	Utiliz SI Rs	<i>Real</i>	0.00000...100.00000	ohm	100.000 = 1 p.u.
98.10	Utiliz SI Rr	<i>Real</i>	0.00000...100.00000	ohm	100.000 = 1 p.u.
98.11	Utiliz SI Lm	<i>Real</i>	0.00...100000.00	mH	100 = 1 mH
98.12	Utiliz SI SigmaL	<i>Real</i>	0.00...100000.00	mH	100 = 1 mH
98.13	Utiliz SI Ld	<i>Real</i>	0.00...100000.00	mH	100 = 1 mH
98.14	Utiliz SI Lq	<i>Real</i>	0.00...100000.00	mH	100 = 1 mH
<b>99 Dados motor</b>					
99.03	Tipo de motor	<i>Lista</i>	0...2	-	1 = 1
99.04	Modo controle motor	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1
99.06	Corrente nom motor	<i>Real</i>	0.0...6400.0	A	10 = 1 A
99.07	Tensão nominal motor	<i>Real</i>	0.0...960.0	V	10 = 1 V
99.08	Freq nominal motor	<i>Real</i>	0.0 ... 500.0	Hz	100 = 1 Hz
99.09	Veloc nominal motor	<i>Real</i>	0 ... 30000	rpm	1 = 1 rpm
99.10	Pot nominal motor	<i>Real</i>	0.00...10000.00 kW ou 0.00 ... 13404.83 hp	kW ou hp	100 = 1 unidade
99.11	cos φ nominal motor	<i>Real</i>	0.00 ... 1.00	-	100 = 1
99.12	Torque nominal motor	<i>Real</i>	0.000...4000000.000 N·m ou 0.000...2950248.597 lb·pés	N·m ou lb·pés	1.000 = 1 unidade
99.13	Pedido ID Run	<i>Lista</i>	0...3, 5...6	-	1 = 1
99.14	ID Run executado	<i>Lista</i>	0...3, 5...6	-	1 = 1
99.15	Pares de polos motor	<i>Real</i>	0...1000	-	1 = 1
99.16	Ordem fase	<i>Lista</i>	0...1	-	1 = 1

## 9

# Rastreamento de falha

---

## O que este capítulo contém

O capítulo apresenta todas as mensagens de alarmes e falha incluindo a causa possível e as ações corretivas. É possível identificar as causas da maioria dos avisos e falhas e corrigi-las usando as informações deste capítulo. Caso contrário, procure um representante de serviço da ABB. Se for possível usar a ferramenta de PC Drive Composer, envie o Pacote de suporte criado pelo Drive Composer ao representante de serviço da ABB.

Os avisos e as falhas são apresentados abaixo em tabelas separadas. Cada tabela é classificada por código de aviso/falha.

## Segurança



**AVISO!** Somente eletricitistas qualificados estão autorizados a realizar manutenção no inversor de frequência. Leia e as instruções no capítulo *Instruções de segurança* no início do *Manual de hardware* do inversor de frequência antes de trabalhar nele.

---

## Indicações

### ■ Avisos e falhas

Avisos e falhas indicam um estado anormal do inversor de frequência. Os códigos e os nomes dos avisos e falhas ativos são exibidos no painel de controle do inversor de frequência e na ferramenta Drive Composer para PC. Apenas os códigos de avisos e falhas estão disponíveis por meio do Fieldbus.

---

Não é necessário rearmar avisos, eles serão excluídos quando a sua causa desaparecer. Os avisos não desarmam o inversor de frequência e ele continuará operando o motor.

As falhas travam o inversor de frequência fazendo com que ele desarme e pare o motor. Após a causa de uma falha ser removida, a falha poderá ser reiniciada de uma fonte selecionável (**Menu - Ajustes primários - Funções avançadas - Repor falhas manualmente (Repor falha manual de:)** no painel de controle; ou parâmetro [31.11 Seleção rearme falha](#)) como o painel de controle, ferramenta para PC Drive Composer, as entradas digitais do inversor de frequência ou fieldbus. Repor a falha cria um evento [64FF Redefinição de falha](#). Após repor, é possível reiniciar o conversor.

Observe que algumas falhas exigem o reinício da unidade de controle desligando e ligando ou usando o parâmetro [96.08 Ganho placa controle](#) – isso é mencionado na entrada referente à falha quando for o caso.

### ■ Eventos puros

Além de avisos e falhas, há eventos puros que são apenas registrados no registro de eventos do inversor de frequência. Os códigos desses eventos estão incluídos na tabela [Mensagens de alarmes](#) na página ([498](#)).

### ■ Mensagens editáveis

No caso de eventos externos, é possível editar a ação (falha ou aviso), o nome e o texto da mensagem. Para especificar os eventos externos, selecione **Menu - Ajustes primários - Funções avançadas - Eventos externos**.

Também é possível incluir dados de contato e editar o texto. Para especificar as informações de contato, selecione **Menu - Ajustes primários - Relógio, região, display - Visualizar informações de contato**.

## Histórico de falhas/alarmes

### ■ Registro de eventos

Todas as indicações são armazenadas no registro de eventos, com uma marcação de horário e outras informações. O registro de eventos armazena informações sobre

- os últimos 8 registros de falha, ou seja, falhas que desarmaram o inversor de frequência ou rearmes de falha
- os últimos 10 avisos ou eventos puros que ocorreram.

Consulte a seção [Visualizar informações de falha/alarme](#) na página [497](#).

### Códigos auxiliares

Alguns eventos geram um código auxiliar, que muitas vezes ajuda a identificar o problema. No painel de controle, o código auxiliar é armazenado como parte dos detalhes do evento; na ferramenta Drive Composer para PC, o código auxiliar é exibido na lista de eventos.

---



## ■ Visualizar informações de falha/alarme

O inversor de frequência pode armazenar uma lista de falhas ativas que fazem efetivamente com que o inversor de frequência desarme no momento. O inversor de frequência também armazena uma lista de falhas e avisos que ocorreram anteriormente.

Para cada falha armazenada, o painel de controle mostra o código de falha, a hora e os valores de nove parâmetros (sinais real e palavras de status) armazenados no momento da falha. Os valores da falha mais recente estão nos parâmetros [05.80...05.88](#).

Para falhas e avisos ativos, consulte

- **Menu - Diagnósticos - Falhas ativas**
- **Menu - Diagnóstico - Avisos ativos**
- **Opções - Falhas ativas**
- **Opções - Avisos ativos**
- parâmetros no grupo [04 Avisos e falhas](#) (página [207](#)).

Para falhas e avisos ocorridos anteriormente, consulte

- **Menu - Diagnósticos - Registro de evento e falha**
- parâmetros no grupo [04 Avisos e falhas](#) (página [207](#)).

Também é possível acessar (e resetar) o registro de eventos usando a ferramenta Drive Composer para PC. Consulte *Drive composer PC tool user's manual* (3AUA0000094606 [inglês]).

## Gerar "QR Code" para aplicação de serviço móvel

O inversor de frequência pode gerar um QR Code (ou uma série deles) para ser exibido no painel de controle. O QR Code contém dados de identificação de inversor de frequência, informações sobre os eventos mais recentes e valores de estado e parâmetros de contador. O código pode ser lido com um dispositivo móvel contendo a aplicação de serviço da ABB, que envia os dados à ABB para análise. Para obter mais informações sobre a aplicação, entre em contato com seu representante de serviços da ABB local.

Para gerar o código QR, selecione **Menu - Info sistema - Código QR**.

**Observação:** Se for utilizado um painel de controle que não suporte a geração de código QR (versão anterior a v.6.4x), a entrada de menu **Código QR** desaparecerá totalmente e não estará mais disponível nos painéis de controle que suportam a geração de código QR.

## Mensagens de alarmes

**Observação:** A lista também contém eventos que aparecem apenas no registro de eventos.

Código (hexadecimal)	Aviso / código auxiliar	Causa	O que fazer
64FF	Redefinição de falha	Uma falha foi rearmada no painel de controle, na ferramenta Driver Composer para PC, Fieldbus ou I/O.	Evento. Apenas informação.
B686	Disparidade soma de controle	A soma de controle do parâmetro <a href="#">96.68 Actual checksumA</a> não corresponde a <a href="#">96.71 Soma de controle aprovada A</a> e/ou a soma de controle do parâmetro <a href="#">96.69 Actual checksumB</a> não corresponde a <a href="#">96.72 Soma de controle aprovada B</a> .	Evento. Apenas informação.
A2A1	Calibração de corrente	Ocorrerá uma calibração da corrente de compensação e medição de ganho na próxima partida.	Aviso informativo. (Consulte o parâmetro <a href="#">99.13 Pedido ID Run</a> .)
A2B1	Sobrecorrente	A corrente de saída excedeu o limite de falha interno. Além de uma situação real de sobrecorrente, esse aviso também pode ser causado por uma falha à terra ou perda da fase de alimentação.	<p>Verifique a carga do motor.</p> <p>Verifique os tempos de aceleração no grupo de parâmetros <a href="#">23 Referência rampa de velocidade</a> (controle de velocidade), <a href="#">26 Corrente ref torque</a> (controle de torque) ou <a href="#">28 Controle referência de freq</a> (controle de frequência). Verifique também os parâmetros <a href="#">46.01 Escala velocidade</a>, <a href="#">46.02 Escala frequência</a> e <a href="#">46.03 Escala torque</a>.</p> <p>Verifique o motor e o cabo do motor (incluindo as conexões de fase e delta/estrela).</p> <p>Verifique se há uma falha à terra no motor ou nos cabos do motor medindo as resistências de isolamento do motor e do cabo. Consulte o capítulo <i>Instalação elétrica</i>, seção <i>Verificação do isolamento do conjunto</i> no <i>Manual de hardware</i> do inversor de frequência.</p> <p>Verifique se não há contadores abrindo e fechando no cabo do motor.</p> <p>Verifique se os dados de partida no grupo de parâmetro <a href="#">99 Dados motor</a> correspondem com as informações da placa de especificação nominal do motor.</p> <p>Verifique se não há capacitores de correção de fator de potência ou atenuadores de surto no cabo do motor.</p>

Código (hexadecimal)	Aviso / código auxiliar	Causa	O que fazer
A2B3	Fuga à terra	O inversor de frequência detectou desequilíbrio de carga normalmente devido à falha de aterramento no motor ou no cabo do motor.	Verifique se não há capacitores de correção de fator de potência ou atenuadores de surto no cabo do motor. Verifique se há uma falha à terra no motor ou nos cabos do motor medindo as resistências de isolamento do motor e do cabo. Consulte o capítulo <i>Instalação elétrica</i> , seção <i>Verificação do isolamento do conjunto</i> no <i>Manual de hardware</i> do inversor de frequência. Caso encontre uma falha à terra, corrija ou troque o cabo do motor e/ou o motor. Se nenhuma falha de aterramento for detectada, entre em contato com seu representante ABB local.
A2B4	Curto-circuito	Curto-circuito no(s) cabo(s) do motor ou no motor.	Verifique se há erros de cabeamento no motor e no cabo do motor. Verifique o motor e o cabo do motor (incluindo as conexões de fase e delta/estrela). Verifique se há uma falha à terra no motor ou nos cabos do motor medindo as resistências de isolamento do motor e do cabo. Consulte o capítulo <i>Instalação elétrica</i> , seção <i>Verificação do isolamento do conjunto</i> no <i>Manual de hardware</i> do inversor de frequência. Verifique se não há capacitores de correção de fator de potência ou atenuadores de surto no cabo do motor.
A2BA	Sobrecarga IGBT	Junção IGBT excessiva para temperatura do compartimento. Este aviso protege o(s) IGBT(s) e pode ser ativado por um curto-circuito no cabo do motor.	Verifique o cabo do motor. Verifique as condições do ambiente. Verifique o fluxo de ar e o funcionamento do ventilador. Verifique se há poeira acumulada nas aletas do dissipador de calor. Verifique a potência do motor em comparação com a potência do inversor de frequência.
A3A1	Sobretensão lig CC	Tensão CC do circuito intermediário alta demais (com o inversor de frequência parado).	Verifique o ajuste de tensão de alimentação (parâmetro <a href="#">95.01 Tensão alimentação</a> ). Observe que um ajuste incorreto do parâmetro pode fazer com que o motor arranque sem controle ou causar sobrecarga do chopper de frenagem ou do resistor.
A3A2	Subtensão lig CC	Tensão CC do circuito intermediário baixa demais (com o inversor de frequência parado).	Verifique a tensão de alimentação. Se o problema persistir, entre em contato com seu representante ABB local.
A3AA	CC não carregado	A tensão do circuito intermediário CC ainda não alcançou o nível operacional.	
A490	Aj inc sensor temp	Temp n pode ser superv por ajuste inc adaptador. Os ajustes de AO não correspondem a <a href="#">35.11</a> e <a href="#">35.21</a> .	Verifique os ajustes dos parâmetros de fonte de temperatura <a href="#">35.11</a> e <a href="#">35.21</a> . Verifique os ajustes dos parâmetros de fonte de temperatura <a href="#">35.11</a> e <a href="#">35.21</a> em relação aos parâmetros de AO <a href="#">13.12</a> e <a href="#">13.22</a> .

Código (hexadecimal)	Aviso / código auxiliar	Causa	O que fazer
A491	Temperat externa 1 (Texto de mensagem editável)	A temperatura medida 1 excedeu o limite de aviso.	Verifique o valor do parâmetro <a href="#">35.02 Temperat medida 1</a> . Verifique a refrigeração do motor (ou de outro equipamento cuja temperatura está sendo medida). Verifique o valor de <a href="#">35.13 Limite de aviso de temperatura 1</a> .
A492	Temperat externa 2 (Texto de mensagem editável)	A temperatura medida 2 excedeu o limite de aviso.	Verifique o valor do parâmetro <a href="#">35.03 Temperat medida 2</a> . Verifique a refrigeração do motor (ou de outro equipamento cuja temperatura está sendo medida). Verifique o valor de <a href="#">35.23 Limite de aviso de temperatura 2</a> .
A4A0	Temp placa controle	A temperatura da unidade de controle está alta demais.	Verifique o código auxiliar. Veja as ações para cada código abaixo.
	(nenhum)	Temperatura acima do limite de aviso	Verifique as condições do ambiente. Verifique o fluxo de ar e o funcionamento do ventilador. Verifique se há poeira acumulada nas aletas do dissipador de calor.
	1	Termistor quebrado	Procure um representante de serviço da ABB para substituir a unidade de controle.
A4A1	Sobretemp IGBT	A temperatura estimada do IGBT do inversor de frequência está alta demais.	Verifique as condições do ambiente. Verifique o fluxo de ar e o funcionamento do ventilador. Verifique se há poeira acumulada nas aletas do dissipador de calor. Verifique a potência do motor em comparação com a potência do inversor de frequência.
A4A9	Refrigeração	A temperatura do módulo do inversor de frequência está alta demais.	Verifique a temperatura ambiente. Se ultrapassar 40 °C/104 °F (carcaças IP21 R4...R9) ou se ultrapassar 50 °C/122 °F (carcaças IP21 R1...R9), assegure que a corrente de carga não ultrapasse a capacidade de carga reduzida do inversor de frequência. Para todas as carcaças P55, verifique as temperaturas de redução de potência. Consulte o capítulo <i>Dados técnicos</i> , seção <i>Redução de potência</i> no <i>Manual de hardware</i> do conversor. Verifique o fluxo de ar de refrigeração do módulo do inversor de frequência e o funcionamento do ventilador. Verifique se há acúmulo de poeira dentro do gabinete e do dissipador de calor do módulo do inversor de frequência. Limpe sempre que necessário.

Código (hexadecimal)	Aviso / código auxiliar	Causa	O que fazer
A4B0	Temperatura excessiva	A temperatura no módulo da unidade de potência está alta demais.	Verifique as condições do ambiente. Verifique o fluxo de ar e o funcionamento do ventilador. Verifique se há poeira acumulada nas aletas do dissipador de calor. Verifique a potência do motor em comparação com a potência do inversor de frequência. (1: Fase U, 2: Fase V, 3: Fase W, 4: Placa INT, 6: Entrada de ar (sensor conectado à placa INT X10), 7: Ventilador do compartimento de PCB ou placa de alimentação, FA: Temperatura ambiente).
A4B1	Dif exc temp	Alta diferença de temperatura entre os IGBTs de fases diferentes.	Verifique o cabeamento do motor. Verifique a refrigeração do(s) módulo(s) do inversor de frequência.
A4F6	Temp IGBT	A temperatura do IGBT do inversor de frequência está alta demais.	Verifique as condições do ambiente. Verifique o fluxo de ar e o funcionamento do ventilador. Verifique se há poeira acumulada nas aletas do dissipador de calor. Verifique a potência do motor em comparação com a potência do inversor de frequência.
A581	Ventilador	Feedback do ventilador de refrigeração ausente. Para tamanhos de carga R6 ou maior	Verifique o código auxiliar para identificar a ventoinha. Código 0 indica o ventilador principal 1. Outros códigos (formato XYZ): "X" especifica o código de estado (1: ID run, 2: normal). "Y" = 0, "Z" especifica o índice do ventilador (1: Ventilador principal 1, 2: Ventilador principal 2, 3: Ventilador principal 3). Verifique a operação e a conexão do ventilador. Substitua o ventilador, se ele estiver com defeito.
A582	Ventilador auxiliar ausente	Um ventilador de refrigeração auxiliar (ventoinha interna IP55) está preso ou desconectado.	Verifique o código auxiliar. Verifique a ventoinha auxiliar e a conexão. Substitua a ventoinha se estiver com defeito. Certifique-se de que a tampa frontal do conversor esteja no lugar e apertada. Se o comissionamento do conversor necessitar que a tampa esteja fora, esse aviso será gerado mesmo que a falha correspondente seja corrigida. Consulte a falha <i>5081 Vent aux danif</i> (página 515).
A5A0	Safe torque off Aviso programável: <i>31.22 Indic STO func/parar</i>	A função de desligamento de torque seguro está ativa, ou seja, os sinais do circuito de segurança conectados a STO de conector foram perdidos.	Verifique as conexões do circuito de segurança. Para obter mais informações, consulte o capítulo <i>Função Torque seguro off</i> no <i>Manual de hardware</i> do conversor e a descrição do parâmetro <i>31.22 Indic STO func/parar</i> (página 321). Verifique o valor do parâmetro <i>95.04 Aliment placa cntrl</i> .

## 502 Rastreamento de falha

Código (hexadecimal)	Aviso / código auxiliar	Causa	O que fazer
A5EA	Med temperat circ	Problema com a medição de temperatura interna do inversor de frequência. O código auxiliar depende do tipo de unidade de controle.	Entre em contato com seu representante ABB local.
		Carcaças R1...R5	
	0000 0001	Temp IGBT	
	0000 0003	Temperatura da placa	
	0000 0006	Temperatura da fonte de alimentação	
		Carcaças R6...R11	
	0000 0001	IGBT com fase U	
	0000 0002	IGBT com fase V	
	0000 0003	IGBT com fase W	
	0000 0004	Temperatura da placa	
	0000 0005	Chopper de frenagem	
	0000 0006	Entrada de ar (TEMP3)	
	0000 0007	Temperatura da fonte de alimentação	
	0000 0008	du/dt (TEMP2)	
	0000 0009	TEMP1	
	FAh =1111 1010	Temperatura ambiente	
A5EB	Falha potência placa PU	Falha de alimentação na unidade de potência.	Entre em contato com seu representante ABB local.
A5ED	Circuito de medição ADC	Falha no circuito de medição.	Entre em contato com seu representante ABB local.
A5EE	Circ med DFF	Falha no circuito de medição.	Entre em contato com seu representante ABB local.
A5EF	Feedback est PU	O feedback de estado das fases de saída não corresponde aos sinais de controle.	Entre em contato com seu representante ABB local.
A5F0	Feedback carreg	Sinal de feedback de carregamento ausente.	Verifique o sinal de feedback proveniente do sistema de carregamento.
A682	Vel ap flash exc	A memória flash (na unidade de memória) foi apagada com frequência excessiva, comprometendo sua vida útil.	Evite forçar o salvamento desnecessário de parâmetros por meio do parâmetro <b>96.07</b> ou gravações cíclicas de parâmetro (como o disparo de registro por meio de parâmetros). Verifique o código auxiliar (formato YYYY YZZZ). "X" especifica a fonte do aviso (1: supervisão de apagamento de flash genérico). "ZZZ" especifica o número do subsetor flash que gerou o aviso.

Código (hexadecimal)	Aviso / código auxiliar	Causa	O que fazer
A686	Disparidade soma de controlo	A soma de controle do parâmetro <a href="#">96.68 Actual checksumA</a> não corresponde a <a href="#">96.71 Soma de controle aprovada A</a> e/ou a soma de controle do parâmetro <a href="#">96.69 Actual checksumB</a> não corresponde a <a href="#">96.72 Soma de controle aprovada B</a> .	Reverta as alterações do parâmetro feitas após aprovar a soma de controle. Se as alterações do parâmetro forem válidas, aprove a nova soma de controle ajustando o bit 12 do parâmetro <a href="#">96.55 Palavra controle soma de controle (Definir soma de controle aprovada A)</a> e/ou 13 ( <a href="#">Definir soma de controle aprovada B</a> ) para 1 = Definido.
A6A4	Valor nominal do motor	Os parâmetros do motor estão configurados de forma incorreta. O inversor de frequência não está dimensionado corretamente.	Verifique o código auxiliar. Veja as ações para cada código abaixo.
	0001	A frequência de escorregamento é pequena demais.	Verifique os ajustes dos parâmetros de configuração do motor nos grupos 98 e 99. Verifique se o inversor de frequência é do tamanho correto do motor.
	0002	As velocidades síncrona e nominal são muito diferentes.	
	0003	A velocidade nominal é superior à síncrona com um par de polos.	
	0004	A corrente nominal está fora dos limites.	
	0005	A tensão nominal está fora dos limites.	
	0006	A potência nominal é mais alta do que a potência aparente.	
	0007	A potência nominal não é compatível com a velocidade nominal e o torque.	
A6A5	Sem dados do motor	Os parâmetros no grupo 99 não foram ajustados.	Verifique se todos os parâmetros requeridos no grupo 99 foram ajustados. <b>Observação:</b> É normal que esse aviso apareça durante a partida e continue até que os dados do motor sejam inseridos.
A6A6	Cat tensão não selecionada	A categoria de tensão não foi definida.	Ajuste a categoria de tensão no parâmetro <a href="#">95.01 Tensão alimentação</a> .
A6A7	Hora sist não ajus	A hora do sistema não foi ajustada. Não é possível usar funções temporizadas e as datas de registros de falhas não estão corretas.	Ajuste a hora do sistema manualmente ou conecte o painel de controle ao inversor de frequência para sincronizar o relógio. Se estiver usando o painel de controle básico, sincronize o relógio por meio da EFB ou de um módulo Fieldbus. Ajuste o parâmetro <a href="#">34.10 Ativar funções temp</a> para <i>Desativado</i> a fim de desativar as funções temporizadas caso não sejam usadas.

Código (hexadecimal)	Aviso / código auxiliar	Causa	O que fazer
A6B0	O bloqueio de usuário está aberto	O bloqueio de usuário está aberto, ou seja, seus parâmetros de configuração <a href="#">96.100...96.102</a> estão visíveis.	Feche o bloqueio de usuário inserindo uma password no parâmetro <a href="#">96.02 Password</a> . Consulte a seção <a href="#">Bloqueio de usuário</a> (página <a href="#">196</a> ).
A6B1	Nova senha de usuário não confirmada	Foi inserida uma nova password de usuário no parâmetro <a href="#">96.100</a> , mas não foi confirmada em <a href="#">96.101</a> .	Confirme a nova password inserindo o mesmo código em <a href="#">96.101</a> . Para cancelar, feche o bloqueio de usuário sem confirmar a nova senha. Consulte a seção <a href="#">Bloqueio de usuário</a> (página <a href="#">196</a> ).
A6D1	Conflit par FBA A	O inversor de frequência não apresenta a funcionalidade requerida pelo PLC ou a funcionalidade requerida não foi ativada.	Verifique a programação do PLC. Verifique os ajustes dos grupos de parâmetros <a href="#">50 Adaptador Fieldbus (FBA)</a> .
A6E5	Parametrização AI	O ajuste de hardware de corrente/tensão de uma entrada analógica não corresponde aos ajustes de parâmetro.	Procure um código auxiliar no registro de eventos. O código identifica a entrada analógica cujos ajustes estão em conflito. Ajuste o ajuste de hardware (na unidade de controle do inversor de frequência) ou o parâmetro <a href="#">12.15/12.25</a> . <b>Observação:</b> É necessário reinicializar a unidade de controle (seja desligando e ligando a energia, seja pelo parâmetro <a href="#">96.08 Ganho placa controle</a> ) para validar quaisquer alterações nas configurações de hardware.
A6E6	Configuração ULC	Erro de configuração da curva de carga do utilizador.	Verifique o código auxiliar (formato XXXX ZZZZ). "ZZZZ" indica o problema (consulte as ações para cada código abaixo).
	0000	Pontos de velocidade inconsistentes.	Verifique se cada ponto de velocidade (parâmetros <a href="#">37.11...37.15</a> ) tem um valor maior que o ponto anterior.
	0001	Pontos de frequência inconsistentes.	Verifique se cada ponto de frequência ( <a href="#">37.20...37.16</a> ) tem um valor maior que o ponto anterior.
	0002	Ponto de subcarga acima do ponto de sobrecarga.	Verifique se cada ponto de sobrecarga ( <a href="#">37.31...37.35</a> ) tem um valor maior que o ponto de subcarga correspondente ( <a href="#">37.21...37.25</a> ).
	0003	Ponto de sobrecarga abaixo do ponto de subcarga.	
A780	Bloq motor Aviso programável: <a href="#">31.24 Função bloqueio</a>	O motor está operando na região de bloqueio por causa de, por exemplo, carga excessiva ou energia insuficiente no motor.	Verifique a carga do motor e as classificações do inversor de frequência. Verifique os parâmetros da função de falha.
A783	Motor sobrecarregado	A corrente do motor está alta demais.	Verifique a sobrecarga do motor. Ajuste os parâmetros usados para a função de sobrecarga do motor ( <a href="#">35.51...35.53</a> ) e <a href="#">35.55...35.56</a> .



Código (hexadecimal)	Aviso / código auxiliar	Causa	O que fazer
A784	Motor disconnect	Todas as três fases de saída são desconectadas do motor.	Verifique se os interruptores entre o inversor de frequência e o motor estão fechados. Verifique se todos os cabos entre o inversor de frequência e o motor estão conectados e seguros. Se nenhum problema tiver sido detectado e a saída do inversor de frequência estava efetivamente conectada ao motor, entre em contato com a ABB.
A792	Fiação do resistor de frenagem	Curto-circuito da resistência de frenagem ou falha de controle do chopper do freio. Para tamanhos de carcaça R6 ou maior.	Verifique a conexão do chopper do freio e da resistência de frenagem. Verifique se a resistência de frenagem não está danificada.
A793	Exc temp RT	A temperatura medida do motor excedeu o limite de alarme definido pelo parâmetro <a href="#">43.12 Limite aviso res frenag.</a>	Pare o inversor de frequência. Deixe o resistor esfriar. Verifique os ajustes da função de proteção de sobrecarga do resistor (grupo de parâmetros <a href="#">43 Chopper de frenagem</a> ). Verifique o ajuste do limite de aviso, parâmetro <a href="#">43.12 Limite aviso res frenag.</a> Verifique se o resistor foi dimensionado corretamente. Verifique se o ciclo de frenagem atende os limites permitidos.
A794	Dados BR	Não foram fornecidos dados sobre a resistência de frenagem.	Um ou mais dos ajustes de dados do resistor (parâmetros <a href="#">43.08...43.10</a> ) estão incorretos. O parâmetro é especificado pelo código auxiliar.
	0000 0001	Valor de resistência baixo demais.	Verifique o valor de <a href="#">43.10</a> .
	0000 0002	Constante de tempo térmica não fornecida.	Verifique o valor de <a href="#">43.08</a> .
	0000 0003	Potência máxima contínua não fornecida.	Verifique o valor de <a href="#">43.09</a> .
A79C	Exc temp IGBT CT	A temperatura do chopper IGBT do freio excedeu o limite de aviso interno.	Deixe o chopper esfriar. Verifique se a temperatura ambiente está muito alta. Verifique se houve falha no ventilador de refrigeração. Verifique se há obstruções no fluxo de ar. Verifique o dimensionamento e a refrigeração do gabinete. Verifique os ajustes da função de proteção contra sobrecarga do resistor (parâmetros <a href="#">43.06...43.10</a> ). Verifique o valor mínimo permitido do resistor referente ao chopper em uso. Verifique se o ciclo de frenagem atende os limites permitidos. Verifique se a tensão de alimentação CA do inversor de frequência não é excessiva.

<b>Código (hexadecimal)</b>	<b>Aviso / código auxiliar</b>	<b>Causa</b>	<b>O que fazer</b>
A7A2	A abertura do freio mecânico falhou	O estado do reconhecimento de freio mecânico não é o esperado durante abertura do freio.	Verifique a conexão do freio mecânico. Verifique os ajustes do freio mecânico no grupo de parâmetros <a href="#">44 Controle freio mecânico</a> . Verifique se o sinal de reconhecimento corresponde ao estado real do freio.
A7AB	Falha config extensão I/O	O módulo tipo C instalado não é igual ao configurado ou a comunicação entre o inversor de frequência e o módulo foi interrompida.	Certifique-se de que o módulo instalado (mostrado pelo parâmetro <a href="#">15.02 Módulo ext detectado</a> ) é o mesmo selecionado pelo parâmetro <a href="#">15.01 Tipo módulo extensão</a> . Elimine as fontes de perturbação.
A7C1	Com FBAA Aviso programável: <a href="#">50.02 FBA A fun perda comum</a>	Foi perdida a comunicação cíclica entre o inversor de frequência e o módulo adaptador de Fieldbus A ou entre o PLC e o módulo adaptador de Fieldbus A.	Verifique o status da comunicação Fieldbus. Consulte a documentação do usuário da interface Fieldbus. Verifique os ajustes dos grupos de parâmetros <a href="#">50 Adaptador Fieldbus (FBA)</a> , <a href="#">51 FBA A ajustes</a> , <a href="#">52 FBA A entrada de dados</a> e <a href="#">53 FBA A saída de dados</a> . Verifique as conexões de cabo. Verifique se o mestre de comunicação pode se comunicar.
A7CE	Perda comum EFB Aviso programável: <a href="#">58.14 Ação perda comum</a>	Perda de comunicação do Fieldbus integrado (EFB).	Verifique o estado do mestre de Fieldbus (online/offline/erro etc). Verifique as conexões de cabo para EIA-485/X5 terminais 29, 30 e 31 na unidade de controle.
A7EE	Perda de painel Aviso programável: <a href="#">49.05 Ação perda comum</a>	O painel de controle ou a ferramenta para PC selecionada como localização de controle ativa para o inversor de frequência interrompeu a comunicação.	Verifique a ferramenta para PC ou a conexão do painel de controle. Verifique o conector do painel de controle. Verifique a plataforma de montagem, se ela estiver sendo usada. Desconecte e reconecte o painel de controle.
A88F	Ventilador de refrigeração	Temporizador limite de manutenção excedido.	Considere trocar o ventilador de resfriamento. O parâmetro <a href="#">05.04 Cont hor vent</a> mostra o tempo de execução do ventilador de resfriamento.
A8A0	Supervisão AI Aviso programável: <a href="#">12.03 Função supervisão AI</a>	Um sinal analógico está fora dos limites especificados para a entrada analógica.	Verifique o nível de sinal na entrada analógica. Verifique a fiação conectada à entrada. Verifique os limites mínimo e máximo da entrada no grupo de parâmetros <a href="#">12 AI Standard</a> .
A8A1	Aviso Validade RO	O relé mudou de estado acima do número recomendado de vezes.	Altere a unidade de controle ou deixe de usar a saída de relé.
	0001	Saída relé 1	Altere a unidade de controle ou deixe de usar a saída de relé 1.
	0002	Saída relé 2	Altere a unidade de controle ou deixe de usar a saída de relé 2.
	0003	Saída relé 3	Altere a unidade de controle ou deixe de usar a saída de relé 3.

Código (hexadecimal)	Aviso / código auxiliar	Causa	O que fazer
A8A2	Aviso Toggle RO	A saída de relé está mudando de estado mais rápido do que o recomendado, por exemplo, quando um sinal com rápida mudança de frequência está conectado a ela. A vida útil do relé terminará em breve.	Substitua o sinal conectado à fonte de saída do relé com um sinal que seja alterado com menos frequência.
	0001	Saída relé 1	Selecione um sinal diferente com o parâmetro <a href="#">10.24 Fonte RO1</a> .
	0002	Saída relé 2	Selecione um sinal diferente com o parâmetro <a href="#">10.27 Fonte RO2</a> .
	0003	Saída relé 3	Selecione um sinal diferente com o parâmetro <a href="#">10.30 Fonte RO3</a> .
A8B0	ABB Sup sin 1 (Texto de mensagem editável) Aviso programável: <a href="#">32.06 Ação supervisão 1</a>	Aviso gerado pela função de supervisão de sinal 1.	Verifique a fonte do aviso (parâmetro <a href="#">32.07 Sinal supervisão 1</a> ).
A8B1	ABB Sup sin 2 (Texto de mensagem editável) Aviso programável: <a href="#">32.16 Ação supervisão 2</a>	Aviso gerado pela função de supervisão de sinal 2.	Verifique a fonte do aviso (parâmetro <a href="#">32.17 Sinal supervisão 2</a> ).
A8B2	ABB Sup sin 3 (Texto de mensagem editável) Aviso programável: <a href="#">32.26 Ação supervisão 3</a>	Aviso gerado pela função de supervisão de sinal 3.	Verifique a fonte do aviso (parâmetro <a href="#">32.27 Sinal supervisão 3</a> ).
A8B3	ABB Sup sin 4 (Texto de mensagem editável) Aviso programável: <a href="#">32.36 Supervisão 4 ação</a>	Aviso gerado pela função de supervisão de sinal 4.	Verifique a fonte do aviso (parâmetro <a href="#">32.37 Sinal supervisão 4</a> ).
A8B4	ABB Sup sin 5 (Texto de mensagem editável) Aviso programável: <a href="#">32.46 Supervisão 5 ação</a>	Aviso gerado pela função de supervisão de sinal 5.	Verifique a fonte do aviso (parâmetro <a href="#">32.47 Sinal supervisão 5</a> ).
A8B5	ABB Sup sin 6 (Texto de mensagem editável) Aviso programável: <a href="#">32.56 Supervisão 6 ação</a>	Aviso gerado pela função de supervisão de sinal 6.	Verifique a fonte do aviso (parâmetro <a href="#">32.57 Sinal supervisão 6</a> ).

<b>Código (hexadecimal)</b>	<b>Aviso / código auxiliar</b>	<b>Causa</b>	<b>O que fazer</b>
A8BE	Aviso sobrecarga ULC Falha programável: <a href="#">37.03 Ações sobre-carga ULC</a>	O sinal selecionado excedeu a curva de sobrecarga do usuário.	Verifique se há condições operacionais aumentando o sinal monitorado (por exemplo, o carregamento do motor se o torque ou a corrente estiverem sendo monitorados). Verifique a definição da curva de carga (grupo de parâmetro <a href="#">37 Curva de carga do utilizador</a> ).
A8BF	Aviso subcarga ULC Falha programável: <a href="#">37.04 Subcarga ações ULC</a>	O sinal selecionado ficou abaixo da curva de sub-carga do usuário.	Verifique se há condições operacionais diminuindo o sinal monitorado (por exemplo, perda de carga se o torque ou a corrente estiverem sendo monitorados). Verifique a definição da curva de carga (grupo de parâmetro <a href="#">37 Curva de carga do utilizador</a> ).
A981	Aviso externo 1 (Texto de mensagem editável) Aviso programável: <a href="#">31.01 Fonte evento ext 1</a> <a href="#">31.02 Tipo evento ext 1</a>	Falha no dispositivo externo 1.	Verifique o dispositivo externo. Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">31.01 Fonte evento ext 1</a> .
A982	Aviso externo 2 (Texto de mensagem editável) Aviso programável: <a href="#">31.03 Fte evento ext 2</a> <a href="#">31.04 Tipo 2 evento ext</a>	Falha no dispositivo externo 2.	Verifique o dispositivo externo. Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">31.03 Fte evento ext 2</a> .
A983	Aviso externo 3 (Texto de mensagem editável) Aviso programável: <a href="#">31.05 Fte evento ext 3</a> <a href="#">31.06 Tipo 3 evento ext</a>	Falha no dispositivo externo 3.	Verifique o dispositivo externo. Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">31.05 Fte evento ext 3</a> .
A984	Aviso externo 4 (Texto de mensagem editável) Aviso programável: <a href="#">31.07 Fte evento ext 4</a> <a href="#">31.08 Tipo 4 evento ext</a>	Falha no dispositivo externo 4.	Verifique o dispositivo externo. Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">31.07 Fte evento ext 4</a> .
A985	Aviso externo 5 (Texto de mensagem editável) Aviso programável: <a href="#">31.09 Fte evento ext 5</a> <a href="#">31.10 Tipo 5 evento ext</a>	Falha no dispositivo externo 5.	Verifique o dispositivo externo. Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">31.09 Fte evento ext 5</a> .
AF88	Av config est	Configurou estação que inicia antes da estação anterior.	Configure as estações aumentando as datas de início; consulte os parâmetros <a href="#">34.60 Estação 1 data início...34.63 Estação 4 data início</a> .
AF90	Autotuning do controlador de velocidade	A rotina de regulação automática do controlador de velocidade não foi concluída com êxito.	Verifique o código auxiliar (formato XXXX YYYY). "YYYY" indica o problema (consulte as ações para cada código abaixo).
	0000	O inversor de frequência parou antes da conclusão da rotina de regulação automática.	Repita a regulação automática até que seja bem-sucedida.

Código (hexadecimal)	Aviso / código auxiliar	Causa	O que fazer
	0001	O inversor de frequência foi iniciado, mas não estava pronto para seguir o comando de regulação automática.	Certifique-se de que os pré-requisitos da execução da regulação automática sejam atendidos. Consulte a seção <a href="#">Antes de ativar a rotina de regulação automática</a> (página 129).
	0002	A referência de torque requerida não pôde ser alcançada antes que o inversor de frequência atingisse velocidade máxima.	Reduza a etapa de torque (parâmetro <a href="#">25.38</a> ) ou aumente a etapa de velocidade. ( <a href="#">25.39</a> ).
	0003	O motor não pôde acelerar/desacelerar até a velocidade máxima/mínima.	Aumente a etapa de torque (parâmetro <a href="#">25.38</a> ) ou reduza a etapa de velocidade. ( <a href="#">25.39</a> ).
	0005	O motor não pôde desacelerar com torque integral de regulação automática.	Reduza a etapa de torque (parâmetro <a href="#">25.38</a> ) ou a etapa de velocidade. ( <a href="#">25.39</a> ).
AFAA	Auto-rearme	Uma falha está em auto-rearme.	Aviso informativo. Consulte os ajustes no grupo de parâmetros <a href="#">31 Funções falha</a> .
AFE1	Parada de emerg (off2)	O inversor de frequência recebeu um comando de parada de emergência (seleção de modo off2).	Verifique se é seguro continuar a operação. Em seguida, retorne o botão de parada de emergência para a posição normal. Reinicie o inversor de frequência.
AFE2	Parada de emerg (off1 ou off3)	O inversor de frequência recebeu um comando de parada de emergência (seleção de modo off1 ou off3).	Se a parada de emergência não foi intencional, verifique a fonte selecionada pelo parâmetro <a href="#">21.05 Fonte parada emerg</a> .
AFE9	Atraso partida	O atraso de partida está ativo e o inversor de frequência iniciará o motor após um atraso predefinido.	Aviso informativo. Consulte o parâmetro <a href="#">21.22 Atraso partida</a> .
AFEB	Run enable em falta	Nenhum sinal de Run enable recebido.	Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">20.12 Permissão Func 1</a> . Ligue o sinal (por exemplo, na palavra de controle de fieldbus) ou verifique a fiação elétrica da fonte selecionada.
AFED	Ativar para rodar	O sinal para girar não foi recebido dentro de um atraso de tempo fixo de 240 s.	Ligue o sinal de ativar para rodar (por exemplo, em entradas digitais). Verifique o ajuste do (e a fonte selecionada pelo) parâmetro <a href="#">20.22 Ativar para rodar</a> .
AFF6	Identificação do motor	O ID run do motor ocorrerá na próxima partida.	Aviso informativo.
AFF8	Aquecimento do motor ativo	Pré-aquecimento está sendo executado	Aviso informativo. O pré-aquecimento do motor está ativo. A corrente especificada pelo parâmetro <a href="#">21.16 Corrente pré-aquec</a> está passando pelo motor.
B5A0	Evento STO Evento programável: <a href="#">31.22 Indic STO func/parar</a>	A função de safe torque off está ativa, ou seja, os sinais do circuito de segurança conectados a STO de conector foram perdidos.	Aviso informativo. Verifique as conexões do circuito de segurança. Para obter mais informações, consulte o capítulo <a href="#">Função Torque seguro off</a> no <a href="#">Manual de hardware</a> do conversor e a descrição do parâmetro <a href="#">31.22 Indic STO func/parar</a> (página 321).

<b>Código (hexadecimal)</b>	<b>Aviso / código auxiliar</b>	<b>Causa</b>	<b>O que fazer</b>
D501	Não há mais motores PFC disponíveis	Não é possível iniciar mais motores PFC porque eles podem estar intertravados ou no modo manual.	Verifique se não há motores PFC intertravados, consulte os parâmetros: <a href="#">76.81...76.84</a> . Se todos os motores estiverem em uso, o sistema PFC não está adequadamente dimensionado para lidar com a demanda.
D502	Todos os motores intertravados	Todos os motores no sistema PFC estão intertravados.	Verifique se não há motores PFC intertravados, consulte os parâmetros <a href="#">76.81...76.84</a> .
D503	Motor do PFC controlado por VSD intertravado	O motor conectado ao inversor de frequência está intertravado (não disponível).	O motor conectado ao inversor de frequência está intertravado e, portanto, não pode ser iniciado. Remova o intertravamento correspondente para iniciar o motor PFC controlado pelo inversor de frequência. Consulte os parâmetros <a href="#">76.81...76.84</a> .

## Mensagens de falha

Código (hexa-decimal)	Falha / código auxiliar	Causa	O que fazer
1080	Tem Lim Backup/Rep	O painel de controle ou ferramenta para PC não conseguiu se comunicar com o inversor de frequência quando o backup foi feito ou restaurado.	Solicite o backup ou a restauração novamente.
1081	Falha ID classif	O software do inversor de frequência não conseguiu ler o ID nominal do inversor de frequência.	Rearme a falha para fazer o inversor de frequência tentar ler o ID nominal. Se a falha reaparecer, desligue e ligue novamente o inversor de frequência. Pode ser necessário repetir isso. Se o problema persistir, entre em contato com seu representante ABB local.
2281	Calibração	A compensação medida na corrente de fase de saída ou a diferença entre a medição de corrente U2 e W2 da fase de saída é alta demais (os valores são atualizados durante a calibração da corrente).	Tente realizar a calibração de corrente novamente (selecione <a href="#">Calib med cor</a> no parâmetro <a href="#">99.13</a> ). Se o problema persistir, entre em contato com seu representante ABB local. Os códigos auxiliares são mostrados abaixo.
	0001	Erro de offset muito alto na corrente da fase U.	
	0002	Erro de offset muito alto na corrente da fase V.	
	0003	Erro de offset muito alto na corrente da fase W.	
	0004	Diferença de ganho muito alta detectada entre as medições de corrente de fase.	

Código (hexa-decimal)	Falha / código auxiliar	Causa	O que fazer
2310	Sobrecorrente	<p>A corrente de saída excedeu o limite de falha interno.</p> <p>Além de uma situação real de sobrecorrente, essa falha também pode ser causada por uma falha à terra ou perda da fase de alimentação.</p>	<p>Verifique a carga do motor.</p> <p>Verifique os tempos de aceleração no grupo de parâmetros <a href="#">23 Referência rampa de velocidade</a> (controle de velocidade), <a href="#">26 Corrente ref torque</a> (controle de torque) ou <a href="#">28 Controle referência de freq</a> (controle de frequência). Verifique também os parâmetros <a href="#">46.01 Escala velocidade</a>, <a href="#">46.02 Escala frequência</a> e <a href="#">46.03 Escala torque</a>.</p> <p>Verifique o motor e o cabo do motor (incluindo as conexões de fase e delta/estrela).</p> <p>Verifique se não há contadores abrindo e fechando no cabo do motor.</p> <p>Verifique se os dados de partida no grupo de parâmetros 99 correspondem com as informações da placa de especificação nominal do motor.</p> <p>Verifique se não há capacitores de correção de fator de potência ou atenuadores de surto no cabo do motor.</p> <p>Verifique se há uma falha à terra no motor ou nos cabos do motor medindo as resistências de isolamento do motor e do cabo. Consulte o capítulo <i>Instalação elétrica</i>, seção <i>Verificação do isolamento do conjunto</i> no <i>Manual de hardware</i> do inversor de frequência.</p>
2330	Fuga à terra	<p>O inversor de frequência detectou desequilíbrio de carga normalmente devido à falha de aterramento no motor ou no cabo do motor.</p>	<p>Verifique se não há capacitores de correção de fator de potência ou atenuadores de surto no cabo do motor.</p> <p>Verifique se há uma falha à terra no motor ou nos cabos do motor medindo as resistências de isolamento do motor e do cabo.</p> <p>Tente operar o motor no modo de controle escalar, se permitido. (Consulte o parâmetro <a href="#">99.04 Modo controle motor</a>.)</p> <p>Se nenhuma falha de aterramento for detectada, entre em contato com seu representante ABB local.</p>
2340	Curto-circuito	<p>Curto-circuito no(s) cabo(s) do motor ou no motor</p>	<p>Verifique se há erros de cabeamento no motor e no cabo do motor.</p> <p>Verifique se não há capacitores de correção de fator de potência ou atenuadores de surto no cabo do motor.</p> <p>Desligue e ligue novamente o inversor de frequência.</p>
	0080	<p>O feedback de estado das fases de saída não corresponde aos sinais de controle.</p> <p>Para carcaças R6 e R7</p>	



Código (hexa-decimal)	Falha / código auxiliar	Causa	O que fazer
2381	Sobrecarga IGBT	Junção IGBT excessiva para temperatura do compartimento. Esta falha protege o(s) IGBT(s) e pode ser ativada por um curto-circuito no cabo do motor.	Verifique o cabo do motor. Verifique as condições do ambiente. Verifique o fluxo de ar e o funcionamento do ventilador. Verifique se há poeira acumulada nas aletas do dissipador de calor. Verifique a potência do motor em comparação com a potência do inversor de frequência.
3130	Perda fase entrada Falha programável: <i>31.21 Perda fase alim</i>	A tensão CC do circuito intermediário está oscilando devido a ausência de fase da linha de alimentação de entrada ou em virtude de um fusível queimado.	Verifique os fusíveis da linha de alimentação de entrada. Verifique se há conexões de cabo de potência soltas. Verifique se há algum desequilíbrio na fonte de alimentação de entrada.
3181	Falha de cab ou terra Falha programável: <i>31.23 Falha de cab ou terra</i>	Entrada de potência incorreta e ligação do cabo do motor (ou seja, o cabo de potência de entrada está conectado na conexão do motor do inversor de frequência).	Verifique as conexões de alimentação de entrada.
3210	Sobretensão lig CC	Tensão CC excessiva no circuito intermediário.	Verifique se o controle de sobretensão está ligado (parâmetro <i>30.30 Controle de sobretensão</i> ). Verifique se a tensão de alimentação corresponde à tensão de entrada nominal do inversor de frequência. Verifique se há sobretensão estática ou temporária na linha de alimentação. Verifique a resistência e o chopper de frenagem (se usados). Verifique o tempo de desaceleração. Use a função de inércia-para-parada (se aplicável). Reajuste o inversor de frequência com o chopper de frenagem e resistência de frenagem. Verifique se a resistência de frenagem tem a dimensão correta e se a resistência está em uma gama aceitável para o inversor de frequência.
3220	Subtensão lig CC	A tensão CC do circuito intermediário não é suficiente devido à ausência de uma fase da alimentação, a um fusível queimado ou a uma falha da ponte retificadora interna.	Verifique o cabeamento de alimentação, os fusíveis e as engrenagens.
3381	Perda fase saída Falha programável: <i>31.19 Perda fase motor</i>	Falha do circuito do motor devido à ausência de conexão do motor (nenhuma das três fases está conectada).	Conecte o cabo do motor.
4110	Temp placa controle	A temperatura da unidade de controle está alta demais.	Verifique se a refrigeração do inversor de frequência está adequada. Verifique o ventilador de refrigeração auxiliar.

<b>Código (hexa-decimal)</b>	<b>Falha / código auxiliar</b>	<b>Causa</b>	<b>O que fazer</b>
4210	Sobretemp IGBT	A temperatura estimada do IGBT do inversor de frequência está alta demais.	Verifique as condições do ambiente. Verifique o fluxo de ar e o funcionamento do ventilador. Verifique se há poeira acumulada nas aletas do dissipador de calor. Verifique a potência do motor em comparação com a potência do inversor de frequência.
4290	Refrigeração	A temperatura do módulo do inversor de frequência está alta demais.	Verifique a temperatura ambiente. Se ultrapassar 40 °C/104 °F (carcaças IP21 R4...R9) ou se ultrapassar 50 °C/122 °F (carcaças IP21 R1...R9), garanta que a corrente de carga não ultrapasse a capacidade de carga reduzida do inversor de frequência. Para todas as carcaças P55, verifique as temperaturas de redução de potência. Consulte o capítulo <i>Dados técnicos, seção Redução de potência</i> no <i>Manual de hardware</i> do conversor. Verifique o fluxo de ar de refrigeração do módulo do inversor de frequência e o funcionamento do ventilador. Verifique se há acúmulo de poeira dentro do gabinete e do dissipador de calor do módulo do inversor de frequência. Limpe sempre que necessário.
42F1	Temp IGBT	A temperatura do IGBT do inversor de frequência está alta demais.	Verifique as condições do ambiente. Verifique o fluxo de ar e o funcionamento do ventilador. Verifique se há poeira acumulada nas aletas do dissipador de calor. Verifique a potência do motor em comparação com a potência do inversor de frequência.
4310	Excesso temperat	A temperatura no módulo da unidade de potência está alta demais.	Consulte <a href="#">A4B0 Temperatura excessiva</a> (página 501).
4380	Dif exc temp	Alta diferença de temperatura entre os IGBTs de fases diferentes.	Verifique o cabeamento do motor. Verifique a refrigeração do(s) módulo(s) do inversor de frequência.
4981	Temperat externa 1 (Texto de mensagem editável)	A temperatura medida 1 excedeu o limite de falha.	Verifique o valor do parâmetro <a href="#">35.02 Temperat medida 1</a> . Verifique a refrigeração do motor (ou de outro equipamento cuja temperatura está sendo medida).
4982	Temperat externa 2 (Texto de mensagem editável)	A temperatura medida 2 excedeu o limite de falha.	Verifique o valor do parâmetro <a href="#">35.03 Temperat medida 2</a> . Verifique a refrigeração do motor (ou de outro equipamento cuja temperatura está sendo medida).

Código (hexadecimal)	Falha / código auxiliar	Causa	O que fazer
4990	CPTC-02 não encontrada	O módulo da extensão CPTC-02 não foi detectado no slot opcional 2.	Desligue o inversor de frequência e verifique se o módulo foi devidamente inserido no slot opcional 2. Consulte também <i>CPTC-02 ATEX-certified thermistor protection module, Ex II (2) GD (+L537+Q971) user's manual</i> (3AXD5000030058 [inglês]).
4991	Temperatura segura do motor	O módulo CPTC-02 indica sobreaquecimento: <ul style="list-style-type: none"> <li>a temperatura do motor está alta demais ou</li> <li>o termistor está em curto-circuito ou desconectado</li> </ul>	Verifique a refrigeração do motor. Verifique a carga do motor e as classificações do conversor. Verifique a fiação do sensor de temperatura. Repare a fiação se estiver com defeito. Meça a resistência do sensor. Substitua o sensor se estiver com defeito.
5080	Ventilador	Feedback do ventilador de refrigeração ausente. Para tamanhos de carcaça R6 ou maior.	Consulte <a href="#">A581 Ventilador</a> (página 501).
5081	Vent aux danif	Um ventilador de refrigeração auxiliar (conectado aos conectores de ventilador na unidade de controle) está preso ou desconectado.	Verifique o código auxiliar. Verifique ventiladores e conexões auxiliares. Substitua o ventilador, se ele estiver com defeito. Certifique-se de que a tampa frontal do conversor esteja no lugar e apertada. Se o comissionamento do conversor necessitar que a tampa esteja fora, ative o parâmetro <a href="#">31.36 Função com falha na ventoinha auxiliar</a> dentro de 2 min do reinício da unidade de controle para suprimir temporariamente a falha. Reinicie a unidade de controle (usando o parâmetro <a href="#">96.08 Ganho placa controle</a> ) ou desligue e ligue novamente.
	0001	Vent aux 1 danif.	
	0002	Vent aux 2 danif.	
5090	Falha HW STO	O diagnóstico do hardware STO detectou uma falha de hardware.	Entre em contato com seu representante ABB local para substituir o hardware.
5091	Safe torque off Falha programável: <a href="#">31.22 Indic STO func/parar</a>	A função de desligamento de torque seguro está ativa, ou seja, os sinais do circuito de segurança conectados a STO de conector foram interrompidos durante a partida ou o funcionamento.	Verifique as conexões do circuito de segurança. Para obter mais informações, consulte o capítulo <i>Função Torque seguro off</i> no <i>Manual de hardware</i> do conversor e a descrição do parâmetro <a href="#">31.22 Indic STO func/parar</a> (página 321). Verifique o valor do parâmetro <a href="#">95.04 Aliment placa cntrl</a> .
5092	Erro lógico PU	A memória da unidade de potência foi limpa.	Entre em contato com seu representante ABB local.

<b>Código (hexa-decimal)</b>	<b>Falha / código auxiliar</b>	<b>Causa</b>	<b>O que fazer</b>
5093	Incomp clas ID	O hardware do inversor de frequência não corresponde às informações armazenadas na memória. Isso pode ocorrer, por exemplo, após uma atualização de firmware.	Desligue e ligue novamente o inversor de frequência. Pode ser necessário repetir isso.
5094	Med temperat circ	Problema com a medição de temperatura interna do inversor de frequência.	Entre em contato com seu representante ABB local.
5089	Mau funcion. do circuito SMT	A falha da temperatura segura do motor é gerada e o evento/falha/aviso de STO não é gerado. <b>Observação:</b> se apenas um canal de STO for aberto, a falha <a href="#">5090 Falha HW STO</a> será gerada.	Verifique a ligação entre a saída do relé do módulo e o terminal STO.
5098	Perda de comun. de I/O	Falha de comunicação para I/O padrão.	Tente rearmar a falha ou desligar e ligar o inversor de frequência.
50A0	Ventilador	Ventilador de refrigeração presa ou desligada.	Verifique a operação e a conexão do ventilador. Substitua o ventilador, se ele estiver com defeito.
5681	Comunicação PU	Foram detectados erros de comunicação entre a unidade de controle do inversor de frequência e a unidade de potência.	Verifique a conexão entre a unidade de controle do inversor de frequência e a unidade de potência. Verifique o valor do parâmetro <a href="#">95.04 Aliment placa cntrl</a> .
5682	Unid pot perdida	A conexão entre a unidade de controle do inversor de frequência e a unidade de potência foi perdida.	Verifique a conexão entre a unidade de controle e a unidade de potência.
5691	Med circ ADC	Falha no circuito de medição.	Entre em contato com seu representante ABB local.
5692	Falh placa pot PU	Falha de alimentação na unidade de potência.	Entre em contato com seu representante ABB local.
5693	Circ med DFF	Falha no circuito de medição.	Entre em contato com seu representante ABB local.
5697	Feedback carreg	Sinal de feedback de carregamento ausente.	Verifique o sinal de feedback proveniente do sistema de carregamento
5698	Falha PU desc	A lógica da unidade de potência gerou uma falha que é desconhecida do software.	Verifique a compatibilidade entre a lógica e o software.
6181	Ver FPGA inc	As versões de firmware e de FPGA são incompatíveis.	Reinicie a unidade de controle (usando o parâmetro <a href="#">96.08 Ganho placa controle</a> ) ou desligue e ligue novamente. Se o problema persistir, entre em contato com seu representante ABB local

Código (hexadecimal)	Falha / código auxiliar	Causa	O que fazer
6200	Disparidade soma de controle	A soma de controle do parâmetro <a href="#">96.68 Actual checksumA</a> não corresponde a <a href="#">96.71 Soma de controle aprovada A</a> e/ou a soma de controle do parâmetro <a href="#">96.69 Actual checksumB</a> não corresponde a <a href="#">96.72 Soma de controle aprovada B</a> .	Reverta as alterações do parâmetro feitas após aprovar a soma de controle. Se as alterações do parâmetro forem válidas, aprove a nova soma de controle ajustando o bit 12 do parâmetro <a href="#">96.55 Palavra controle soma de controle (Definir soma de controle aprovada A)</a> e/ou 13 ( <a href="#">Definir soma de controle aprovada B</a> ) para 1 = Definido.
6306	FBA A map arq	Erro de leitura de arquivo de mapeamento do adaptador de Fieldbus A.	Entre em contato com seu representante ABB local.
6481	Sobrec tar	Falha interna.	Reinicie a unidade de controle (usando o parâmetro <a href="#">96.08 Ganho placa controle</a> ) ou desligue e ligue novamente. Se o problema persistir, entre em contato com seu representante ABB local
6487	Exc depósito	Falha interna.	Reinicie a unidade de controle (usando o parâmetro <a href="#">96.08 Ganho placa controle</a> ) ou desligue e ligue novamente. Se o problema persistir, entre em contato com seu representante ABB local
64A1	Carga fich int	Erro de leitura de arquivo.	Reinicie a unidade de controle (usando o parâmetro <a href="#">96.08 Ganho placa controle</a> ) ou desligue e ligue novamente. Se o problema persistir, entre em contato com seu representante ABB local
64A4	Falha ID classif	Erro carga ID classificação.	Entre em contato com seu representante ABB local.
64A6	Programa adaptativo	Erro ao executar o programa adaptativo.	Verifique o código auxiliar (formato XXYY ZZZZ). "XX" especifica o número do estado (00=programa base) e "YY" especifica o número do bloco de função (0000=erro genérico). "ZZZZ" indica o problema.
	000A	Programa corrompido ou bloco não existente	Restaure o programa de modelo ou faça download do programa para o inversor de frequência.
	000C	Entrada de bloco necessária ausente	Verifique as entradas do bloco.
	000E	Programa corrompido ou bloco não existente	Restaure o programa de modelo ou faça download do programa para o inversor de frequência.
	0011	Programa grande demais.	Remova blocos até que o erro pare.
	0012	Programa está vazio.	Corrija o programa e faça seu download para o inversor de frequência.

Código (hexadecimal)	Falha / código auxiliar	Causa	O que fazer
	001C	Um parâmetro ou bloco que não existe é usado no programa.	Edite o programa para corrigir a referência de parâmetro ou use um bloco existente.
	001D	Tipo de parâmetro inválido para o pino selecionado.	Edite o programa para corrigir a referência de parâmetro.
	001E	A saída para o parâmetro falhou porque o parâmetro estava protegido contra gravação.	Verifique a referência do parâmetro no programa. Verifique as outras fontes que afetam o parâmetro de destino.
	0023	Arquivo do programa incompatível com a versão atual do firmware.	Adapte o programa para a biblioteca de bloco e versão de firmware atuais.
	0024		
	Outro	–	Entre em contato com seu representante ABB local e informe o código auxiliar.
64B1	Falha SSW int	Falha interna.	Reinicie a unidade de controle (usando o parâmetro <a href="#">96.08 Ganho placa controle</a> ) ou desligue e ligue novamente. Se o problema persistir, entre em contato com seu representante ABB local.
64B2	Falha conj utiliz	O carregamento do conjunto de parâmetros do usuário falhou porque <ul style="list-style-type: none"> <li>• o conjunto solicitado não existe</li> <li>• o conjunto não é compatível com o programa do conversor</li> <li>• o inversor de frequência foi desligado durante o carregamento.</li> </ul>	Certifique-se de que existe um conjunto de parâmetros de usuário válido. Recarregue se não tiver certeza.
64B3	Erro de parametrização de macro	Falha na parametrização de macro, por exemplo, devido a uma tentativa de gravar um valor padrão de parâmetro que não pode ser alterado.	
64E1	Sobrec Kernel	Erro de sistema operacional.	Reinicie a unidade de controle (usando o parâmetro <a href="#">96.08 Ganho placa controle</a> ) ou desligue e ligue novamente. Se o problema persistir, entre em contato com seu representante ABB local.
6581	Sistema par	Falha ao carregar ou salvar parâmetro.	Tente forçar um salvamento usando o parâmetro <a href="#">96.07 Salvar parâmetro</a> . Tentar novamente.
6591	Tem Lim Backup/Rep	Durante uma operação de criação ou restauração de backup, um painel de controle ou ferramenta de PC não se comunicou com o inversor de frequência.	Verificar comunicação do painel de controle ou da ferramenta para PC e se continua no estado de backup ou de restauração.
65A1	Conflit par FBAA	O inversor de frequência não apresenta a funcionalidade requerida pelo PLC ou a funcionalidade requerida não foi ativada.	Verifique a programação do PLC. Verifique os ajustes dos grupos de parâmetros <a href="#">50 Adaptador Fieldbus (FBA)</a> e <a href="#">51 FBA A ajustes</a> .

Código (hexadecimal)	Falha / código auxiliar	Causa	O que fazer
6681	Perda comum EFB Falha programável: <a href="#">58.14 Ação perda comun</a>	Perda de comunicação do Fieldbus integrado (EFB).	Verifique o estado do mestre de Fieldbus (online/offline/erro etc). Verifique as conexões de cabo para EIA-485/X5 terminais 29, 30 e 31 na unidade de controle.
6682	Arquivo de configuração EFB	Não foi possível ler o arquivo de configuração de Fieldbus integrado (EFB).	Entre em contato com seu representante ABB local.
6683	Param EFB inválido	Ajustes de parâmetro de Fieldbus integrado (EFB) inconsistentes ou incompatíveis com o protocolo selecionado.	Consulte os ajustes no grupo de parâmetros <a href="#">58 Fieldbus integrado</a> .
6684	Falha carga EFB	Não foi possível carregar o firmware do protocolo de Fieldbus integrado (EFB). Diferença de versão entre o firmware do protocolo EFB e o firmware do inversor de frequência.	Entre em contato com seu representante ABB local.
6685	Falha 2 EFB	Falha reservada para a aplicação do protocolo EFB.	Consulte a documentação do protocolo.
6686	Falha EFB 3	Falha reservada para a aplicação do protocolo EFB.	Consulte a documentação do protocolo.
6882	Tab text 32-bit exc	Falha interna.	Rearme a falha. Entre em contato com seu representante ABB local se o problema persistir.
6885	Exc fich texto	Falha interna.	Rearme a falha. Entre em contato com seu representante ABB local se o problema persistir.
7081	Perda do painel de controle Falha programável: <a href="#">49.05 Ação perda comun</a>	O painel de controle ou a ferramenta para PC selecionada como localização de controle ativa para o inversor de frequência interrompeu a comunicação.	Verifique a ferramenta para PC ou a conexão do painel de controle. Verifique o conector do painel de controle. Desconecte e reconecte o painel de controle.
7085	Módulo opcional incompatível	O módulo opcional Fieldbus não é suportado.	Substitua o módulo por um tipo suportado.
7086	Mód. I/O - sobre-tensão AI	Sobretensão detectada em AI. AI é alterado para o modo de tensão. AI retornará automaticamente ao modo mA quando o nível do sinal AI estiver em limites aceitos.	Verifique os níveis de sinal AI.
7121	Bloq motor Falha programável: <a href="#">31.24 Função bloqueio</a>	O motor está operando na região de bloqueio por causa de , por exemplo, carga excessiva ou energia insuficiente no motor.	Verifique a carga do motor e as classificações do inversor de frequência. Verifique os parâmetros da função de falha.
7122	Motor sobrecarregado	A corrente do motor está alta demais.	Verifique a sobrecarga do motor. Ajuste os parâmetros usados para a função de sobrecarga do motor ( <a href="#">35.51...35.53</a> ) e <a href="#">35.55...35.56</a> .

<b>Código (hexa-decimal)</b>	<b>Falha / código auxiliar</b>	<b>Causa</b>	<b>O que fazer</b>
7181	Resistor de frenagem	Resistência de frenagem quebrada ou não conectada.	Verifique se uma resistência de frenagem foi conectada. Verifique a condição da resistência de frenagem. Verifique o dimensionamento da resistência de frenagem.
7183	Exc temp RT	A temperatura medida da resistência de frenagem excedeu o limite de alarme estabelecido pelo parâmetro <a href="#">43.11 Lim falha res frenag.</a>	Pare o inversor de frequência. Deixe o resistor esfriar. Verifique os ajustes da função de proteção de sobrecarga do resistor (grupo de parâmetros <a href="#">43 Chopper de frenagem</a> ). Verifique o ajuste do limite de falha, parâmetro <a href="#">43.11 Lim falha res frenag.</a> Verifique se o ciclo de frenagem atende os limites permitidos.
7184	Cablag resist frenag	Curto-circuito da resistência de frenagem ou falha de controle do chopper do freio.	Verifique a conexão do chopper do freio e da resistência de frenagem. Verifique se a resistência de frenagem não está danificada.
7191	Curto-circuito CT	Curto-circuito no chopper IGBT do freio.	Verifique se a resistência de frenagem está conectada e não danificada. Verifique as especificações elétricas do resistor de frenagem no capítulo <i>Frenagem por resistor no Manual de hardware</i> do inversor de frequência. Substitua o chopper de frenagem (se possível).
7192	Exc temp IGBT CT	A temperatura do chopper IGBT do freio excedeu o limite de falha interno.	Deixe o chopper esfriar. Verifique se a temperatura ambiente está muito alta. Verifique se houve falha no ventilador de refrigeração. Verifique se há obstruções no fluxo de ar. Verifique os ajustes da função de proteção de sobrecarga do resistor (grupo de parâmetros <a href="#">43 Chopper de frenagem</a> ). Verifique se o ciclo de frenagem atende os limites permitidos. Verifique se a tensão de alimentação CA do inversor de frequência não é excessiva.
7310	Sobrevelocidade	O motor está girando mais rápido do que a velocidade mais alta permitida devido a uma velocidade mínima/máxima ajustada de forma incorreta, a um torque de frenagem insuficiente ou a mudanças na carga ao utilizar a referência de torque.	Verifique as configurações mínimas/máximas de velocidade, parâmetros <a href="#">30.11 Veloc mínima</a> e <a href="#">30.12 Veloc máxima</a> . Verifique a adequação do torque de frenagem do motor. Verifique a aplicabilidade do controle de torque. Verifique a necessidade de um chopper do freio e de resistor(es).



Código (hexa-decimal)	Falha / código auxiliar	Causa	O que fazer
73B0	Fal rampa emerg	A parada de emergência não ocorreu dentro do tempo esperado.	Verifique os ajustes de parâmetros <a href="#">31.32 Superv rampa emerg</a> e <a href="#">31.33 Atraso superv rampa emerg</a> . Verifique os tempos de rampa predefinidos ( <a href="#">23.11...23.15</a> para o modo Off1, <a href="#">23.23</a> para o modo Off3).
73F0	Sobrefrequência	Frequência de saída máxima permitida excedida.	Verifique o código auxiliar.
	00FA	O motor está girando mais rápido do que a frequência máxima permitida devido a um ajuste incorreto da frequência mínima ou máxima, ou o motor arranca porque a tensão de alimentação está alta demais ou devido à seleção incorreta da tensão de alimentação no parâmetro <a href="#">95.01 Tensão alimentação</a> .	Verifique as configurações de frequência mínima/máxima, parâmetros <a href="#">30.13 Freq mínima</a> e <a href="#">30.14 Freq máxima</a> . Verifique a tensão de alimentação usada e o parâmetro de seleção de tensão <a href="#">95.01 Tensão alimentação</a> .
	Outro	-	Entre em contato com seu representante ABB local e informe o código auxiliar.
7510	Com FBAA Falha programável: <a href="#">50.02 FBA A fun perda comum</a>	Foi perdida a comunicação cíclica entre o inversor de frequência e o módulo adaptador de Fieldbus A ou entre o PLC e o módulo adaptador de Fieldbus A.	Verifique o status da comunicação Fieldbus. Consulte a documentação do usuário da interface Fieldbus. Verifique os ajustes dos grupos de parâmetros <a href="#">50 Adaptador Fieldbus (FBA)</a> , <a href="#">51 FBA A ajustes</a> , <a href="#">52 FBA A entrada de dados</a> e <a href="#">53 FBA A saída de dados</a> . Verifique as conexões de cabo. Verifique se o mestre de comunicação pode se comunicar.
8001	Falha subc ULC	Curva de carga do utilizador: O sinal ficou tempo demais abaixo a curva de subcarga.	Consulte o parâmetro <a href="#">37.04 Subcarga ações ULC</a> .
8002	Fal sobrec ULC	Curva de carga do utilizador: O sinal ficou tempo demais acima da curva de sobrecarga.	Consulte o parâmetro <a href="#">37.03 Ações sobrecarga ULC</a> .
80A0	Supervisão AI Falha programável: <a href="#">12.03 Função supervisão AI</a>	Um sinal analógico está fora dos limites especificados para a entrada analógica.	Verifique o nível de sinal na entrada analógica. Verifique o código auxiliar. Verifique a fiação conectada à entrada. Verifique os limites mínimo e máximo da entrada no grupo de parâmetros <a href="#">12 AI Standard</a> .
	0001	EA1MenorMIN	
	0002	EA1MaiorMAX	
	0003	EA2MenorMIN.	
	0004	EA2MaiorMAX	

522 *Rastreamento de falha*

<b>Código (hexa-decimal)</b>	<b>Falha / código auxiliar</b>	<b>Causa</b>	<b>O que fazer</b>
80B0	Sup sinal 1 (Texto de mensagem editável) Falha programável: <a href="#">32.06 Ação supervisão 1</a>	Falha gerada pela função de supervisão de sinal 1.	Verifique a fonte da falha (parâmetro <a href="#">32.07 Sinal supervisão 1</a> ).
80B1	Sup sin 2 (Texto de mensagem editável) Falha programável: <a href="#">32.16 Ação supervisão 2</a>	Falha gerada pela função de supervisão de sinal 2.	Verifique a fonte da falha (parâmetro <a href="#">32.17 Sinal supervisão 2</a> ).
80B2	Sup sin 3 (Texto de mensagem editável) Falha programável: <a href="#">32.26 Ação supervisão 3</a>	Falha gerada pela função de supervisão de sinal 3.	Verifique a fonte da falha (parâmetro <a href="#">32.27 Sinal supervisão 3</a> ).
80B3	Sup sin 4 (Texto de mensagem editável) Falha programável: <a href="#">32.36 Supervisão 4 ação</a>	Falha gerada pela função de supervisão de sinal 4.	Verifique a fonte da falha (parâmetro <a href="#">32.37 Sinal supervisão 4</a> ).
80B4	Sup sin 5 (Texto de mensagem editável) Falha programável: <a href="#">32.46 Supervisão 5 ação</a>	Falha gerada pela função de supervisão de sinal 5.	Verifique a fonte da falha (parâmetro <a href="#">32.47 Sinal supervisão 5</a> ).
80B5	Sinal sup 6 (Texto de mensagem editável) Falha programável: <a href="#">32.56 Supervisão 6 ação</a>	Falha gerada pela função de supervisão de sinal 6.	Verifique a fonte da falha (parâmetro <a href="#">32.57 Sinal supervisão 6</a> ).
9081	Falha externa 1 (Texto de mensagem editável) Falha programável: <a href="#">31.01 Fonte evento ext 1</a> <a href="#">31.02 Tipo evento ext 1</a>	Falha no dispositivo externo 1.	Verifique o dispositivo externo. Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">31.01 Fonte evento ext 1</a> .
9082	Falha externa 2 (Texto de mensagem editável) Falha programável: <a href="#">31.03 Fte evento ext 2</a> <a href="#">31.04 Tipo 2 evento ext</a>	Falha no dispositivo externo 2.	Verifique o dispositivo externo. Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">31.03 Fte evento ext 2</a> .

Código (hexa-decimal)	Falha / código auxiliar	Causa	O que fazer
9083	Falha externa 3 (Texto de mensagem editável) Falha programável: <a href="#">31.05 Fte evento ext 3</a> <a href="#">31.06 Tipo 3 evento ext</a>	Falha no dispositivo externo 3.	Verifique o dispositivo externo. Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">31.05 Fte evento ext 3</a> .
9084	Falha externa 4 (Texto de mensagem editável) Falha programável: <a href="#">31.07 Fte evento ext 4</a> <a href="#">31.08 Tipo 4 evento ext</a>	Falha no dispositivo externo 4.	Verifique o dispositivo externo. Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">31.07 Fte evento ext 4</a> .
9085	Falha externa 5 (Texto de mensagem editável) Falha programável: <a href="#">31.09 Fte evento ext 5</a> <a href="#">31.10 Tipo 5 evento ext</a>	Falha no dispositivo externo 5.	Verifique o dispositivo externo. Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">31.09 Fte evento ext 5</a> .
FA81	Tor seguro off 1	A função de safe torque off está ativa. O circuito de STO 1 foi rompido.	Verifique as conexões do circuito de segurança. Para obter mais informações, consulte o capítulo <i>Função Torque seguro off</i> no <i>Manual de hardware</i> do conversor e a descrição do parâmetro <a href="#">31.22 Indic STO func/parar</a> (página <a href="#">321</a> ). Verifique o valor do parâmetro <a href="#">95.04 Aliment placa cntrl</a> .
FA82	Tor seguro off 2	A função de safe torque off está ativa. O circuito de STO 2 foi rompido.	
FF61	ID Run	O ID run do motor não foi concluído com êxito.	Verifique os valores nominais do motor no grupo de parâmetros <a href="#">99 Dados motor</a> . Verifique se não há um sistema de controle remoto conectado ao inversor de frequência. Desligue e ligue novamente o inversor de frequência (e sua unidade de controle, se alimentada separadamente). Verifique se não há limites de operação que evitam a conclusão do ID run. Retorne os parâmetros aos ajustes padrão e tente novamente. Verifique se o eixo do motor não está travado. Verifique o código auxiliar. O segundo número do código indica o problema (consulte as ações para cada código abaixo).

Código (hexa-decimal)	Falha / código auxiliar	Causa	O que fazer
	0001	Limite de corrente máxima baixo demais.	Verifique os ajustes dos parâmetros <a href="#">99.06 Corrente nom motor</a> e <a href="#">30.17 Corrente máxima</a> . Certifique-se de que <a href="#">30.17</a> > <a href="#">99.06</a> . Verifique se o conversor é dimensionado corretamente de acordo com o motor.
	0002	Limite de velocidade máxima ou ponto de enfraquecimento do campo calculado muito baixo.	Verifique os ajustes dos parâmetros <ul style="list-style-type: none"> <li>• <a href="#">30.11 Veloc mínima</a></li> <li>• <a href="#">30.12 Veloc máxima</a></li> <li>• <a href="#">99.07 Tensão nominal motor</a></li> <li>• <a href="#">99.08 Freq nominal motor</a></li> <li>• <a href="#">99.09 Veloc nominal motor</a>.</li> </ul> Certifique-se de que <ul style="list-style-type: none"> <li>• <a href="#">30.12</a> &gt; <math>(0.55 \times 99.09)</math> &gt; <math>(0.50 \times \text{velocidade síncrona})</math></li> <li>• <a href="#">30.11</a> <math>\leq 0</math>, e</li> <li>• tensão alimentação <math>\geq (0.66 \times 99.07)</math>.</li> </ul>
	0003	Limite de torque máximo baixo demais.	Verifique os ajustes de parâmetro <a href="#">99.12 Torque nominal motor</a> e os limites de torque no grupo <a href="#">30 Limites</a> . Certifique-se de que o limite de torque máximo em vigor seja superior a 100%.
	0004	A calibração de medição da corrente não terminou dentro de um tempo razoável.	Entre em contato com seu representante ABB local.
	0005	O motor não está conectado ao inversor de frequência.	Verifique a conexão do motor.
	0006...0008	Erro interno.	Entre em contato com seu representante ABB local.
	0009	(Somente para motores assíncronos) A aceleração não terminou dentro de um tempo razoável.	Entre em contato com seu representante ABB local.
	000A	(Somente para motores assíncronos) A desaceleração não terminou dentro de um tempo razoável.	Entre em contato com seu representante ABB local.
	000B	(Somente para motores assíncronos) A velocidade caiu a zero durante a execução da ID.	Entre em contato com seu representante ABB local.
	000C	(Somente para motores de ímã permanente) A primeira aceleração não terminou dentro de um tempo razoável.	Entre em contato com seu representante ABB local.
	000D	(Somente para motores de ímã permanente) A segunda aceleração não terminou dentro de um tempo razoável.	Entre em contato com seu representante ABB local.
	000E...0010	Erro interno.	Entre em contato com seu representante ABB local.

Código (hexa-decimal)	Falha / código auxiliar	Causa	O que fazer
	0011	(Somente motores de relutância síncrona) Erro de teste de impulso.	Entre em contato com seu representante ABB local.
	0012	Motor grande demais para execução da ID imobilizada avançada.	Verifique se os tamanhos do motor e do inversor de frequência são compatíveis. Entre em contato com seu representante ABB local.
	0013	(Somente para motores assíncronos) Erro de dados do motor.	Verifique se os ajustes do valor nominal do motor no inversor de frequência são iguais aos da plaqueta de identificação do motor. Entre em contato com seu representante ABB local.
FF63	CRC de STO.	Defeito interno de SW.	Reinicie a unidade de controle (usando o parâmetro <a href="#">96.08 Ganho placa controle</a> ) ou desligue e ligue novamente.
FF81	FB A falha forçada	Um comando de desarme de falha foi recebido por meio do adaptador de Fieldbus A.	Verifique as informações sobre a falha fornecidas pelo PLC.
FF8E	EFB falha forçada	Um comando de desarme de falha foi recebido por meio da interface de Fieldbus integrado.	Verifique as informações sobre a falha fornecidas pelo PLC.



# 10

## Controle do Fieldbus por meio da interface de Fieldbus integrada (EFB)

---

### O que este capítulo contém

O capítulo descreve como o inversor de frequência pode ser controlado por dispositivos externos em uma rede de comunicações (Fieldbus) usando a interface de Fieldbus integrado.

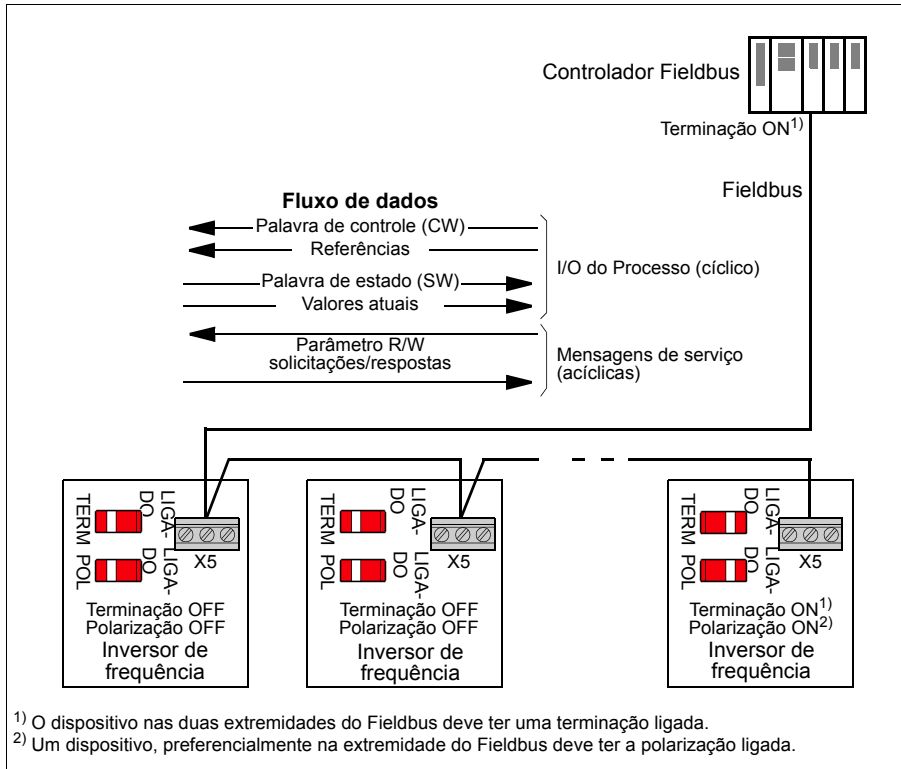
### Visão geral do sistema

O inversor de frequência pode ser conectado a um sistema de controle remoto por meio de um link de comunicação usando um adaptador de Fieldbus ou a interface de Fieldbus integrado.

A interface de Fieldbus integrado suporta o protocolo de Modbus RTU. O programa de controle do inversor de frequência pode lidar com 10 registros Modbus em um nível de tempo de 10 milissegundos. Por exemplo, se o inversor de frequência receber uma solicitação para ler 20 registros, ele iniciará a resposta até 22 ms após receber a solicitação – 20 ms para processar a solicitação e 2 ms de tempo adicional para manipular o barramento. O tempo real de resposta depende também de outros fatores como a taxa de transmissão (um ajuste de parâmetro no inversor de frequência).

O inversor de frequência pode ser configurado para receber todas as suas informações de controle por meio da interface Fieldbus ou pode ser distribuído entre a interface Fieldbus integrado e outras fontes disponíveis como, por exemplo, entradas digitais e analógicas.

---

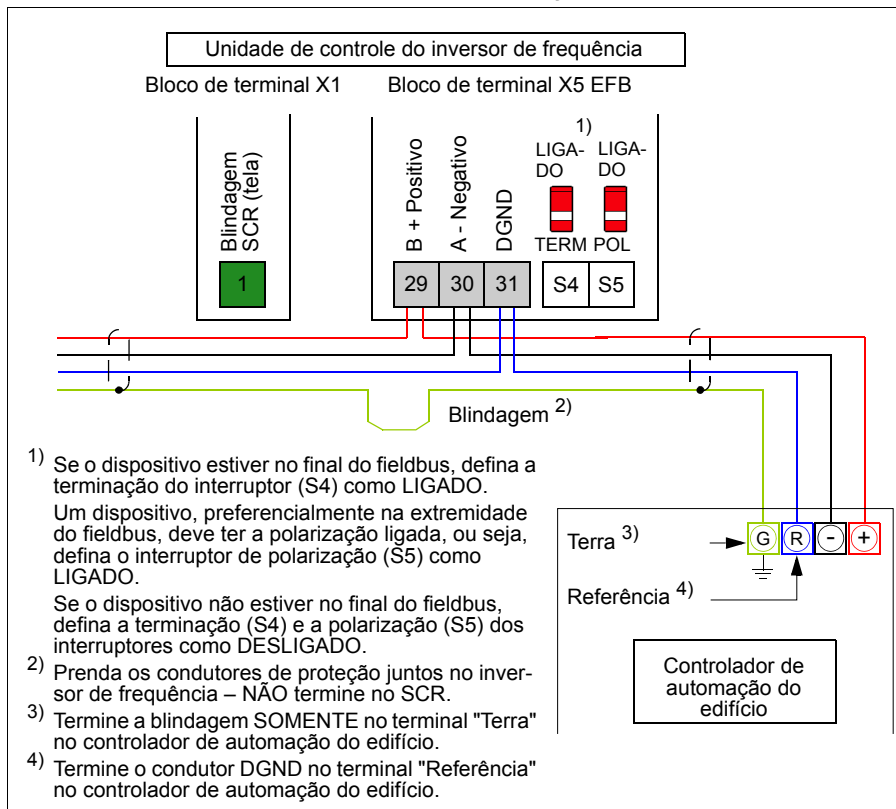




## Conexão do inversor de frequência ao Fieldbus

Conecte o bloco de terminal X5 da unidade de controle do inversor de frequência ao fieldbus. Veja o diagrama de conexão abaixo.

Use preferencialmente três condutores e uma proteção para a conexão.



## Configuração da interface de Fieldbus integrado

Configure o inversor de frequência para a comunicação de Fieldbus integrado com os parâmetros da tabela abaixo. A coluna **Configuração para controle por Fieldbus** fornece o valor a ser usado ou o valor padrão. A coluna **Função/Informação** dá uma descrição do parâmetro.

Parâmetro	Ajuste para controle por Fieldbus	Função/Informação
<b>INICIALIZAÇÃO DE COMUNICAÇÃO</b>		
<a href="#">58.01</a> <i>Ativar protocolo</i>	<i>Modbus RTU</i>	Inicializa a comunicação com o Fieldbus integrado.
<b>CONFIGURAÇÃO DE MODBUS INTEGRADO</b>		
<a href="#">58.03</a> <i>Endereço nó</i>	1 (padrão)	Endereço de nó. Deve haver dois nós com o mesmo endereço de nó online.
<a href="#">58.04</a> <i>Taxa transmissão</i>	<i>19.2 kbps</i> (padrão)	Define a velocidade de comunicação do link. Use o mesmo conjunto que a estação mestre.
<a href="#">58.05</a> <i>Paridade</i>	<i>8 PAR 1</i> (padrão)	Seleciona os ajustes de bit de paridade e de parada. Use o mesmo conjunto que a estação mestre.
<a href="#">58.14</a> <i>Ação perda comun</i>	<i>Falha</i> (padrão)	Define a ação tomada quando uma perda de comunicação for detectada.
<a href="#">58.15</a> <i>Modo perda comun</i>	<i>Cw / Ref1 / Ref2</i> (padrão)	Ativa/desativa o monitoramento de perda de comunicação e define os meios para reajustar o contador de atraso de perda de comunicação.
<a href="#">58.16</a> <i>Tempo perda comun</i>	3.0 s: (padrão)	Define o limite de temporização do monitoramento de comunicação.
<a href="#">58.17</a> <i>Atraso transm</i>	0 ms (padrão)	Define um atraso de resposta do inversor de frequência.
<a href="#">58.25</a> <i>Perfil controle</i>	<i>ABB Drives</i> (padrão)	Selecione o perfil de controle usado pelo inversor de frequência. Consulte a seção <a href="#">Fundamentos da interface de Fieldbus integrado</a> (página 533).
<a href="#">58.26</a> <i>EFB ref1 tipo</i> <a href="#">58.27</a> <i>EFB ref2 tipo</i>	<i>Velocidade ou frequência</i> (padrão para <a href="#">58.26</a> ), <i>Transparente, Geral, Torque</i> (padrão para <a href="#">58.27</a> ), <i>Velocidade, Frequência</i>	Define os tipos de referência de Fieldbus 1 e 2. A escala de cada tipo de referência é definida pelos parâmetros <a href="#">46.01</a> ... <a href="#">46.03</a> . Com o ajuste <i>Velocidade ou frequência</i> , o tipo é selecionado automaticamente de acordo com o modo de controle ativo do inversor de frequência.
<a href="#">58.28</a> <i>EFB act1 tipo</i> <a href="#">58.29</a> <i>EFB act2 tipo</i>	<i>Velocidade ou frequência</i> (padrão para <a href="#">58.28</a> ), <i>Transparente</i> (padrão para <a href="#">58.29</a> ), <i>Geral, Torque, Velocidade, Frequência</i>	Define os tipos de valores atuais 1 e 2. A escala de cada tipo de valor real é definida pelos parâmetros <a href="#">46.01</a> ... <a href="#">46.03</a> . Com o ajuste <i>Velocidade ou frequência</i> , o tipo é selecionado automaticamente de acordo com o modo de controle ativo do inversor de frequência.

Parâmetro	Ajuste para controle por Fieldbus	Função/Informação
58.31 <i>EFB act1 fonte transp</i> 58.32 <i>EFB act2 fonte transp</i>	<i>Outro</i>	Define a fonte dos valores atuais 1 e 2 quando o parâmetro <i>58.26 EFB ref1 tipo (58.27 EFB ref2 tipo)</i> está ajustado em <i>Transparente</i> .
58.33 <i>Modo endereço</i>	<i>Modo 0</i> (padrão)	Define o mapeamento entre os parâmetros e os registros de contenção na gama de registros 400001...465536 (100...65535) do Modbus.
58.34 <i>Ordem palav</i>	<i>BX-AL</i> (padrão)	Define a ordem das palavras de dados no quadro de mensagem Modbus.
58.101 <i>Dados I/O 1</i> ... .. 58.114 <i>Dados I/O 14</i>	Por exemplo, o ajuste padrão (I/Os 1...6 contém a palavra de controle, a palavra de status, duas referências e dois valores atuais) <i>RO/DIO palav controle, AO1 armazen dados, AO2 armazen dados, Feedback armazen dados, Setpoint armazen dados</i>	Define o endereço do parâmetro do inversor de frequência que o mestre de Modbus acessa quando lê ou grava no endereço de registro correspondendo aos parâmetros de entrada/saída do Modbus. Selecione os parâmetros que você deseja ler ou gravar por meio de palavras de I/O do Modbus. Esses ajustes gravam os dados recebidos em parâmetros de armazenamento <i>10.99 RO/DIO palav controle, 13.91 AO1 armazen dados, 13.92 AO2 armazen dados, 40.91 Feedback armazen dados</i> ou <i>40.92 Setpoint armazen dados</i> .
58.06 <i>Controle comunic</i>	<i>Atualizar ajustes</i>	Valida os ajustes dos parâmetros de configuração.

Os novos ajustes entrarão em vigor na próxima vez em que o conversor for ligado ou quando forem validados pelo parâmetro *58.06 Controle comunic (Atualizar ajustes)*.

## Ajustando os parâmetros de controle do inversor de frequência

Após a interface de Fieldbus integrado ser configurada, verifique e ajuste os parâmetros de controle do inversor de frequência na tabela abaixo. A coluna **Configuração para controle por Fieldbus** fornece o valor ou valores a ser usados quando o sinal de Fieldbus integrado é a fonte ou destino desejado para aquele sinal de controle do inversor de frequência específico. A coluna **Função/Informação** dá uma descrição do parâmetro.

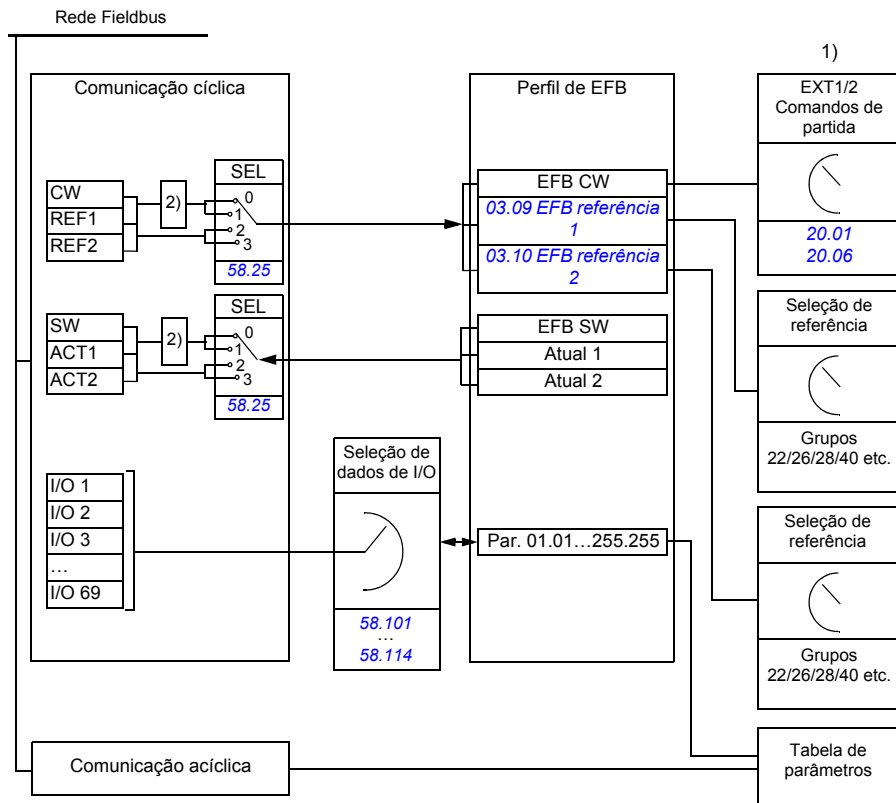
Parâmetro	Ajuste para controle por Fieldbus	Função/Informação
<b>SELEÇÃO DA FONTE DO COMANDO DE CONTROLE</b>		
<i>20.01 Comandos Ext1</i>	<i>Fieldbus integrado</i>	Seleciona o Fieldbus como fonte para os comandos de partida e parada quando EXT1 estiver selecionado como a localização de controle ativa.

Parâmetro	Ajuste para controle por Fieldbus	Função/Informação
<a href="#">20.06 Comandos Ext2</a>	<a href="#">Fieldbus integrado</a>	Seleciona o Fieldbus como fonte para os comandos de partida e parada quando EXT2 estiver selecionado como localização de controle ativa.
<b>SELEÇÃO DE REFERÊNCIA DE VELOCIDADE</b>		
<a href="#">22.11 Ext1 veloc ref1</a>	<a href="#">EFB ref1</a>	Seleciona uma referência recebida pela interface de Fieldbus integrado como a referência de velocidade 1.
<a href="#">22.18 Ext2 veloc ref1</a>	<a href="#">EFB ref1</a>	Seleciona uma referência recebida pela interface de Fieldbus integrado como a referência de velocidade 2.
<b>SELEÇÃO DE REFERÊNCIA DE TORQUE</b>		
<a href="#">26.11 Seleção ref1 torque</a>	<a href="#">EFB ref1</a>	Seleciona uma referência recebida pela interface de Fieldbus integrado como a referência de torque 1.
<a href="#">26.12 Seleção ref2 torque</a>	<a href="#">EFB ref1</a>	Seleciona uma referência recebida pela interface de Fieldbus integrado como a referência de torque 2.
<b>SELEÇÃO DE REFERÊNCIA DE FREQUÊNCIA</b>		
<a href="#">28.11 Ext1 frequência ref1</a>	<a href="#">EFB ref1</a>	Seleciona uma referência recebida pela interface de Fieldbus integrado como a referência de frequência 1.
<a href="#">28.15 Ext2 frequência ref1</a>	<a href="#">EFB ref1</a>	Seleciona uma referência recebida pela interface de Fieldbus integrado como a referência de frequência 2.
<b>OUTRAS SELEÇÕES</b>		
É possível selecionar referências de EFB como a fonte em praticamente qualquer parâmetro seletor de sinal, selecionando <i>Outro</i> e, em seguida, <a href="#">03.09 EFB referência 1</a> ou <a href="#">03.10 EFB referência 2</a> .		
<b>ENTRADAS DE CONTROLE DO SISTEMA</b>		
<a href="#">96.07 Salvar parâmetro</a>	<a href="#">Guardar</a> (reverte para <a href="#">Feito</a> )	Grava as alterações de valor do parâmetro (incluindo aquelas realizadas por meio do controle por Fieldbus) na memória permanente.

## Fundamentos da interface de Fieldbus integrado

A comunicação cíclica entre um sistema Fieldbus e o inversor de frequência consiste em palavras de dados de 16 ou 32 bits (com um perfil de controle transparente).

O diagrama abaixo ilustra a operação da interface de Fieldbus integrado. Os sinais transferidos na comunicação cíclica são explicados abaixo do diagrama.



1) Veja também outros parâmetros que podem ser controlados pelo Fieldbus.

2) Conversão de dados se o parâmetro **58.25 Perfil controle** estiver ajustado para **ABB Drives**. Consulte a seção **Sobre os perfis de controle** (página 536).

## ■ Palavra de controle e Palavra de estado

A palavra de controle (CW) é uma palavra booleana empacotada de 16 ou 32 bits. É o principal meio para controlar o inversor de frequência a partir de um sistema Fieldbus. A CW é enviada pelo controlador Fieldbus para o inversor de frequência. Com parâmetros do inversor de frequência, o usuário seleciona a EFB CW como a fonte dos comandos de controle do inversor de frequência (como partir/parar, parada de emergência, seleção entre locais de controle remotos 1/2 ou rearme de falhas). O inversor de frequência alterna entre seus estados de acordo com as instruções codificadas em bit da palavra da CW.

A CW do Fieldbus é gravada no inversor de frequência como está ou os dados são convertidos. Consulte a seção [Sobre os perfis de controle](#) (página 536).

A palavra de estado Fieldbus (SW) é uma palavra booleana empacotada de 16 ou 32 bits. Ela contém informações de estado do inversor de frequência para o controlador Fieldbus. A SW do inversor de frequência é gravada na SW do Fieldbus como está ou os dados são convertidos. Consulte a seção [Sobre os perfis de controle](#) (página 536).

## ■ Referências

As referências de EFB 1 e 2 são números inteiros assinados de 16 e 32 bits. O conteúdo de cada palavra de referência pode ser usado como a fonte de praticamente qualquer sinal, como referência de velocidade, frequência, torque ou processo. Em comunicação de Fieldbus integrado, as referências 1 e 2 são exibidas por [03.09 EFB referência 1](#) e [03.10 EFB referência 2](#) respectivamente. As referências são escaladas ou não dependendo dos ajustes de [58.26 EFB ref1 tipo](#) e [58.27 EFB ref2 tipo](#). Consulte a seção [Sobre os perfis de controle](#) (página 536).

## ■ Valores atuais

Os sinais atuais de Fieldbus (ACT1 e ACT2) são números inteiros assinados de 16 ou 32 bits. Eles transmitem valores selecionados de parâmetro do inversor de frequência para o mestre. Os valores atuais são escalados ou não dependendo dos ajustes de [58.28 EFB act1 tipo](#) e [58.29 EFB act2 tipo](#). Consulte a seção [Sobre os perfis de controle](#) (página 536).

## ■ Entrada/saídas de dados

Entrada/saídas de dados são palavras de 16 ou 32 bits que contêm valores selecionados de parâmetro do inversor de frequência. Os parâmetros [58.101 Dados I/O 1 ... 58.114 Dados I/O 14](#) definem os endereços dos quais o mestre lê dados (entrada) ou nos quais ele grava dados (saída).

## ■ Endereço de registro

O campo de endereço de solicitações Modbus usado para acessar registros de contenção é de 16 bits. Assim o protocolo Modbus permite endereçar 65.536 registros de contenção.

Historicamente, os dispositivos mestres Modbus usavam endereços decimais de 5 dígitos, de 40001 a 49999, para representar endereços de registro de contenção. Os endereços decimais de 5 dígitos limitavam a 9.999 o número de registros de contenção que poderiam ser endereçados.

Dispositivos mestres Modbus modernos geralmente fornecem métodos para acessar a gama completa de 65.536 registros de contenção Modbus. Um desses métodos é usar endereços decimais de 6 dígitos, de 400001 a 465536. Este manual usa endereços decimais de 6 dígitos para representar endereços de registros de contenção do Modbus.

Os dispositivos mestres Modbus que estão limitados aos endereços decimais de 5 dígitos ainda podem acessar os registros 400001 a 409999 usando os endereços decimais de 5 dígitos 40001 a 49999. Esses mestres não podem acessar os registros 410000-465536.

Consulte o parâmetro [58.33 Modo endereço](#).

**Observação:** Não é possível acessar endereços de parâmetros de 32 bits usando números de registro de 5 dígitos.

---

## Sobre os perfis de controle

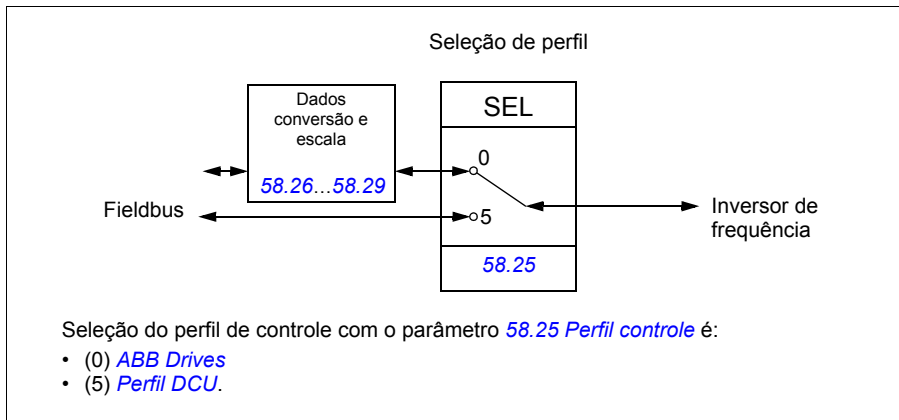
Um perfil de controle define as regras para a transferência de dados entre o inversor de frequência e o mestre de Fieldbus, por exemplo:

- se palavras booleanas empacotadas serão convertidas e como
- se valores de sinal serão escalados e como
- como endereços de registro de inversor de frequência são mapeados ao mestre de Fieldbus.

É possível configurar o inversor de frequência para receber e enviar mensagens de acordo com um dos dois perfis:

- *ABB Drives*
- *Perfil DCU*.

No caso do perfil ABB Drives, a interface de Fieldbus integrado do inversor de frequência converte os dados de Fieldbus para dados nativos usados no inversor de frequência e vice-versa. O Perfil DCU não envolve conversão nem escala de dados. A figura abaixo mostra o efeito da seleção de perfil.





## Palavra de controle

### ■ Palavra de controle para o perfil ABB Drives

A tabela abaixo mostra o conteúdo da palavra de controle por Fieldbus para o perfil de controle ABB Drives. A interface de Fieldbus integrado converte esta palavra para a forma em que é usada no inversor de frequência. O texto com letras maiúsculas e em negrito refere-se aos estados exibidos em [Diagrama de transição de estado do perfil ABB Drives](#) na página 544.

Bit	Nome	Valor	ESTADO/Descrição
0	OFF1 CONTROL	1	Prosseguir para PRONTO PARA OPERAR.
		0	Parar ao longo da rampa de desaceleração atualmente ativa. Prosseguir para <b>OFF1 ATIVO</b> ; prosseguir para <b>PRONTO PARA LIGAR</b> a menos que outros bloqueios (OFF2, OFF3) estejam ativos.
1	OFF2 CONTROL	1	Continuar operação (OFF2 inativo).
		0	Emergência OFF, parada por inércia. Prosseguir para <b>OFF2 ATIVO</b> ; prosseguir para <b>LIGAÇÃO INIBIDA</b> .
2	OFF3 CONTROL	1	Continuar operação (OFF3 inativo).
		0	Parada de emergência, parada dentro do tempo definido pelo parâmetro do inversor de frequência. Prosseguir para <b>OFF3 ATIVO</b> ; prosseguir para <b>LIGAÇÃO INIBIDA</b> . <b>Aviso:</b> Certifique-se de que é possível parar o motor e a máquina acionada com este modo de parada.
3	INIBIR OPERAÇÃO	1	Continuar para <b>OPERAÇÃO ATIVADA</b> . <b>Observação:</b> O sinal de permissão de funcionamento deve estar ativo; consulte a documentação do inversor de frequência. Se o inversor de frequência está ajustado para receber o sinal de permissão de funcionamento do Fieldbus, o bit ativa o sinal. Consulte também o parâmetro <a href="#">06.18 Palav est inib par-tida</a> (página 216).
		0	Inibir operação. Prosseguir para <b>OPERAÇÃO INIBIDA</b> .
4	RAMP_OUT_ ZERO	1	Operação normal. Prossiga para <b>GERADOR DE FUNÇÃO DE RAMPA: SAÍDA ATIVADA</b> .
		0	Força a saída do Gerador de função de rampa para zero. Inversor de frequência segue a rampa para parar (limites de corrente e tensão CC em vigor).
5	RAMP_HOLD	1	função de rampa. Prossiga para <b>GERADOR DE FUNÇÃO DE RAMPA: ACELERADOR ATIVADO</b> .
		0	Suspensão da rampa (retenção da saída do Gerador de função de rampa).
6	RAMP_IN_ ZERO	1	Operação normal. Prosseguir para <b>OPERANDO</b> . <b>Observação:</b> Este bit terá efeito apenas se a interface Fieldbus for definida como a fonte desse sinal pelos parâmetros do inversor de frequência.
		0	Força a entrada do Gerador de função de rampa para zero.

Bit	Nome	Valor	ESTADO/Descrição
7	RESETA	0=>1	Rearma de falha, se existir uma falha ativa. Prosseguir para <b>LIGAÇÃO INIBIDA</b> . <b>Observação:</b> Este bit terá efeito apenas se a interface Fieldbus for definida como a fonte desse sinal pelos parâmetros do inversor de frequência.
		0	Continuar operação normal.
8	JOGGING_1	1	Solicita o funcionamento na velocidade Jogging 1. <b>Observação:</b> Este bit terá efeito apenas se a interface Fieldbus for definida como a fonte desse sinal pelos parâmetros do inversor de frequência.
		0	Continuar operação normal.
9	JOGGING_2	1	Solicita o funcionamento na velocidade Jogging 2. <b>Observação:</b> Este bit terá efeito apenas se a interface Fieldbus for definida como a fonte desse sinal pelos parâmetros do inversor de frequência.
		0	Continuar operação normal.
10	REMOTE_CMD	1	Controle de fieldbus d.
		0	Palavra de controle <> 0 ou referência <> 0: Reter última palavra de controle e referência. Palavra de controle = 0 e referência = 0: Controle de fieldbus d. A referência e a rampa de desaceleração/aceleração estão travadas.
11	EXT_CTRL_LOC	1	Selecionar local de controle remoto EXT2. Terá efeito se o local de controle for parametrizado para ser selecionado de um Fieldbus.
		0	Selecionar local de controle remoto EXT1. Terá efeito se o local de controle for parametrizado para ser selecionado de um Fieldbus.
12	USER_0		Bits de controle graváveis que podem ser combinados com lógica do inversor de frequência para recursos específicos da aplicação.
13	USER_1		
14	USER_2		
15	USER_3		

## ■ Palavra de controle para o Perfil DCU

A interface de Fieldbus integrado grava a palavra de controle do Fieldbus como está nos bits 0 e 15 da palavra de controle do inversor de frequência. Os bits 16 a 32 da palavra de controle do inversor de frequência não são usados.

Bit	Nome	Valor	Estado/descrição
0	PARADA	1	Parar de acordo com o parâmetro Modo de paragem ou com os bits de solicitação de modo de paragem (bits 7...9).
		0	(sem op)
1	INÍCIO	1	Partida do inversor de frequência.
		0	(sem op)

Bit	Nome	Valor	Estado/descrição
2	REVERSO	1	Inverte o sentido da rotação do motor.
		0	O sentido de rotação do motor depende do sinal da referência: Referência positiva: Para frente Referência negativa: Para trás
3	Reservado		
4	RESETA	0=>1	Rearma de falha, se existir uma falha ativa.
		0	(sem op)
5	EXT2	1	Seleciona local de controle remoto EXT2. Terá efeito se o local de controle for parametrizado para ser selecionado de um Fieldbus.
		0	Seleciona local de controle remoto EXT1. Terá efeito se o local de controle for parametrizado para ser selecionado de um Fieldbus.
6	RUN_DISABLE	1	Desativa o funcionamento. Se o inversor de frequência está ajustado para receber o sinal de permissão de funcionamento do Fieldbus, este bit desativa o sinal.
		0	Permissão de funcionamento. Se o inversor de frequência está ajustado para receber o sinal de permissão de funcionamento do Fieldbus, o bit ativa o sinal.
7	STOPMODE_RAMP	1	Modo de parada de rampa normal
		0	(sem op) Valor padrão de modo de parada do parâmetro se os bits 7...9 forem todos 0.
8	STOPMODE_EMERGENCY_RAMP	1	Modo de parada em rampa de emergência.
		0	(sem op) Valor padrão de modo de parada do parâmetro se os bits 7...9 forem todos 0.
9	STOPMODE_COAST	1	Modo de parada por inércia.
		0	(sem op) Valor padrão de modo de parada do parâmetro se os bits 7...9 forem todos 0.
10	RAMP_PAIR_2	1	Seleciona o conjunto de rampa 2 (Tempo aceleração 2 / Tempo desaceleração 2) quando o parâmetro <a href="#">23.11 Seleção ajuste rampa</a> estiver ajustado em <a href="#">EFB DCU CW bit 10</a> .
		0	Seleciona o conjunto de rampa 1 (Tempo aceleração 1 / Tempo de desaceleração 1) quando o parâmetro <a href="#">23.11 Seleção ajuste rampa</a> estiver ajustado em <a href="#">EFB DCU CW bit 10</a> .
11	RAMP_OUT_ZERO	1	Força a saída do Gerador de função de rampa para zero. Inversor de frequência segue a rampa para parar (limites de corrente e tensão CC em vigor).
		0	Operação normal.
12	RAMP_HOLD	1	Suspensão da rampa (retenção da saída do Gerador de função de rampa).
		0	Operação normal.

Bit	Nome	Valor	Estado/descrição
13	RAMP_IN_ZERO	1	Força a entrada do Gerador de função de rampa para zero.
		0	Operação normal.
14	REQ_LOCAL_LOCK	1	O inversor de frequência não alterna para o modo de controle local (consulte o parâmetro <a href="#">19.17 Cntrl local desabilitado</a> ).
		0	O inversor de frequência pode alternar entre os modos de controle local e remoto.
15	TORQ_LIM_PAIR_2	1	Seleciona o conjunto de limite de torque 2 (Torque mínimo 2 / Torque máximo 2) quando o parâmetro <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> estiver ajustado em <i>EFB</i> .
		0	Seleciona o conjunto de limite de torque 1 (Torque mínimo 1 / Torque máximo 1) quando o parâmetro <a href="#">30.18 Sel lim torque</a> estiver ajustado em <i>EFB</i> .
16	FB_LOCAL_CTL	1	É solicitado o modo local para controle a partir do Fieldbus. Rouba o controle da fonte ativa.
		0	(sem op)
17	FB_LOCAL_REF	1	É solicitado o modo local para referência deste Fieldbus. Rouba a referência da fonte ativa.
		0	(sem op)
18	Reservado para RUN_DISABLE_1		Ainda não implementado.
19	Reservado		
20	Reservado		
21	Reservado		
22	USER_0		Bits de controle graváveis que podem ser combinados com lógica do inversor de frequência para recursos específicos da aplicação.
23	USER_1		
24	USER_2		
25	USER_3		
26... 31	Reservado		

## Palavra de estado

### ■ Palavra de estado para o perfil ABB Drives

A tabela abaixo mostra a palavra de estado de Fieldbus para o perfil de controle ABB Drives. A interface de Fieldbus integrado converte a palavra de estado do inversor de frequência para esta forma para o Fieldbus. O texto com letras maiúsculas e em negrito refere-se aos estados exibidos em [Diagrama de transição de estado do perfil ABB Drives](#) na página 544.

Bit	Nome	Valor	ESTADO/Descrição
0	RDY_ON	1	<b>PRONTO PARA LIGAR.</b>
		0	<b>NÃO PRONTO PARA LIGAR.</b>
1	RDY_RUN	1	<b>PRONTO PARA OPERAR.</b>
		0	<b>OFF1 ATIVO.</b>
2	RDY_REF	1	<b>OPERAÇÃO ATIVADA.</b>
		0	<b>OPERAÇÃO INIBIDA.</b> Consulte também o parâmetro <a href="#">06.18 Palav est inib partida</a> (página 216).
3	DISPARO	1	<b>FALHA.</b>
		0	Nenhuma falha.
4	OFF_2_STATUS	1	OFF2 inativo.
		0	<b>OFF2 ATIVO.</b>
5	OFF_3_STATUS	1	OFF3 inativo.
		0	<b>ATIVO OFF3.</b>
6	SWC_ON_INHIB	1	<b>LIGAÇÃO INIBIDA.</b>
		0	–
7	ALARM	1	Aviso/alarme.
		0	Sem aviso/alarme.
8	AT_PTO AJUSTE	1	<b>OPERATING.</b> O valor real é igual à referência (está dentro dos limites de tolerância, por exemplo, em controle de velocidade, o erro de velocidade é 10% do máx. da velocidade nominal do motor).
		0	O valor atual é diferente da referência (está fora dos limites de tolerância).
9	REMOTO	1	Local de controle do inversor de frequência: REMOTO (EXT1 ou EXT2).
		0	Local de controle do inversor de frequência: LOCAL.
10	ABOVE_LIMIT	1	A frequência ou a velocidade atuais são iguais a ou excedem o limite de supervisão (definido por parâmetro do inversor de frequência). Válido nos dois sentidos de rotação. Bit 10 de <a href="#">06.17 Palv estado conv 2</a> .
		0	A frequência ou a velocidade atuais estão dentro do limite de supervisão.

Bit	Nome	Valor	ESTADO/Descrição
11	USER_0		Bits de estado graváveis que podem ser combinados com lógica do inversor de frequência para recursos específicos da aplicação.
12	USER_1		
13	USER_2		
14	USER_3		
15	Reservado		

### ■ Palavra de estado para Perfil DCU

A interface de Fieldbus integrado grava a palavra de estado do inversor de frequência como está nos bits 0 e 15 da palavra de estado do Fieldbus. Os bits 16 a 32 da palavra de estado do inversor de frequência não estão em uso.

Bit	Nome	Valor	Estado/descrição
0	PRONTO	1	O inversor de frequência está pronto para receber o comando de partida.
		0	O inversor de frequência não está pronto.
1	ATIVADO	1	O sinal de funcionamento externo ativo está ativo.
		0	O sinal de funcionamento externo ativo não está ativo.
2	INICIADO	1	O inversor de frequência recebeu o comando de partida.
		0	O inversor de frequência não recebeu o comando de partida.
3	EM OPERAÇÃO	1	O inversor de frequência está modulando.
		0	O inversor de frequência não está modulando.
4	ZERO_SPEED	1	O inversor de frequência está na velocidade zero.
		0	O inversor de frequência não está na velocidade zero.
5	ACCELERATING	1	A velocidade do inversor de frequência está aumentando.
		0	A velocidade do inversor de frequência não está aumentando.
6	DECELERATING	1	A velocidade do inversor de frequência está diminuindo.
		0	A velocidade do inversor de frequência não está diminuindo.
7	AT_SETPOINT	1	O inversor de frequência está no ponto de ajuste.
		0	O inversor de frequência não está no ponto de ajuste.
8	LIMIT	1	A operação do inversor de frequência está limitada.
		0	A operação do inversor de frequência não está limitada.
9	SUPERVISÃO	1	O valor atual (velocidade, frequência ou torque) está acima de um limite. O limite é definido com os parâmetros 46.31...46.33.
		0	O valor atual (velocidade, frequência ou torque) está dentro dos limites.

Bit	Nome	Valor	Estado/descrição
10	REVERSE_REF	1	A referência do inversor de frequência está no sentido inverso.
		0	A referência do inversor de frequência está no sentido para a frente.
11	REVERSE_ACT	1	O inversor de frequência está funcionando no sentido inverso.
		0	O inversor de frequência está funcionando no sentido de avanço.
12	PANEL_LOCAL	1	O painel de controle/teclado (ou ferramenta para PC) está no modo de controle local.
		0	O painel de controle/teclado (ou ferramenta para PC) não está no modo de controle local.
13	FIELDBUS_LOCAL	1	O Fieldbus está no modo de controle local.
		0	O Fieldbus não está no modo de controle local.
14	EXT2_ACT	1	O local do controle remoto EXT2 está ativo.
		0	O local do controle remoto EXT1 está ativo.
15	FALHA	1	Falha do inversor de frequência.
		0	Sem falha no inversor de frequência.
16	ALARM	1	Aviso/alarme está ativo.
		0	Sem aviso/alarme.
17	Reservado		
18	DIRLOCK	1	Bloqueio de sentido está ativado. (Direção de sentido é bloqueada.)
		0	Bloqueio de sentido está desativado.
19	LOCALLOCK	1	Bloqueio de modo local está ativado. (Modo local está bloqueado.)
		0	Bloqueio de modo local está desativado.
20	CTL_MODE	1	O modo de controle de motor vetorial está ativo.
		0	O modo de controle de motor escalar está ativo.
21	Reservado		
22	USER_0		Bits de estado graváveis que podem ser combinados com lógica do inversor de frequência para recursos específicos da aplicação.
23	USER_1		
24	USER_2		
25	USER_3		
26	REQ_CTL	1	O controle foi concedido para esse canal.
		0	O controle não foi concedido para esse canal.
27	REQ_REF	1	Referência foi concedida a esse canal.
		0	Referência não foi concedida a esse canal.
28... 31	Reservado		

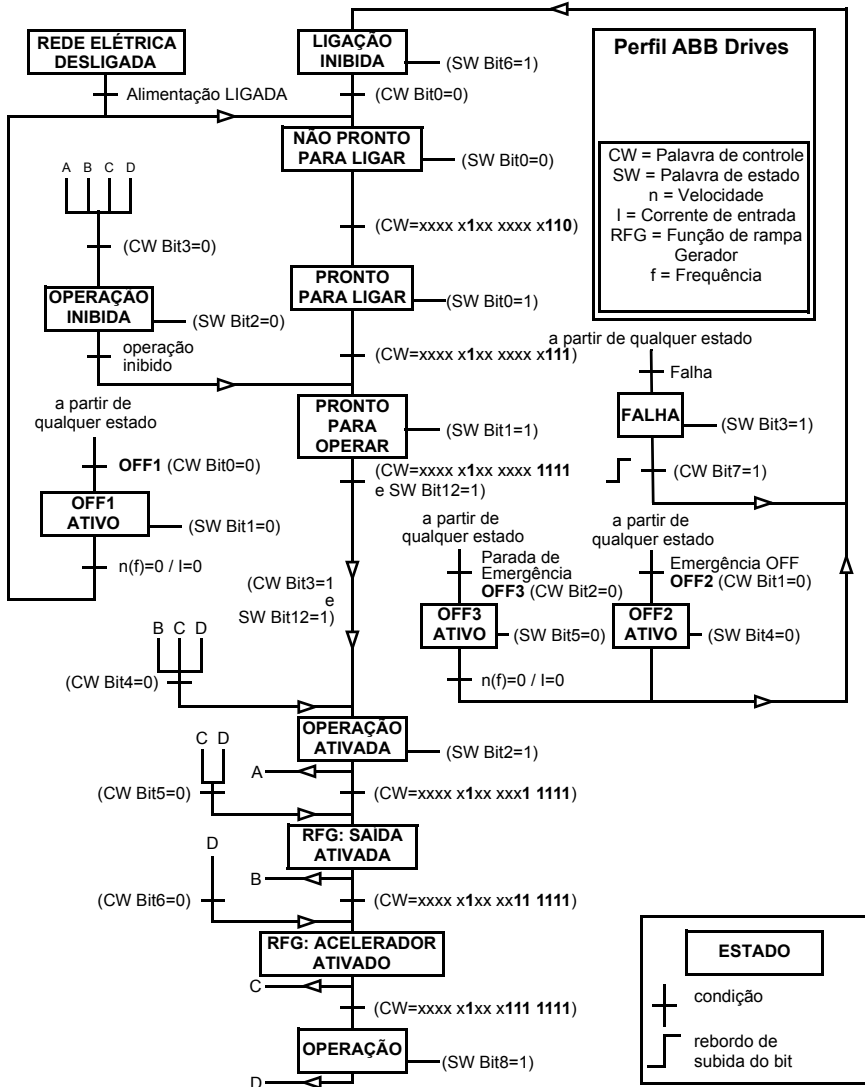
## Consulte os diagramas de transição de estado

### ■ Diagrama de transição de estado do perfil ABB Drives

O diagrama abaixo mostra as transições de estado no inversor de frequência quando ele está usando o perfil ABB Drives e está configurado para seguir os comandos da palavra de controle da interface de Fieldbus integrado. O texto em maiúsculas refere-se aos estados usados nas tabelas que representam as palavras de controle e de estado do Fieldbus. Consulte as seções [Palavra de controle para o perfil ABB Drives](#) na página 537 e [Palavra de estado para o perfil ABB Drives](#) na página 541.

---





Sequência de partida:

- 476h → NÃO PRONTO PARA LIGAR
- Se MSW bit 0 = 1, então
  - 477h → PRONTO PARA LIGAR (parado)
  - 47Fh → OPERAÇÃO (funcionamento)

Sequência de parada:

- 477h = Parar de acordo com [21.03 Modo paragem](#)
- 47Eh = Parada da rampa OFF1 (Observação: parada da rampa ininterrupta)

Redefinição de falha:

- Borda elevada de MCW bit 7

Iniciar após STO:

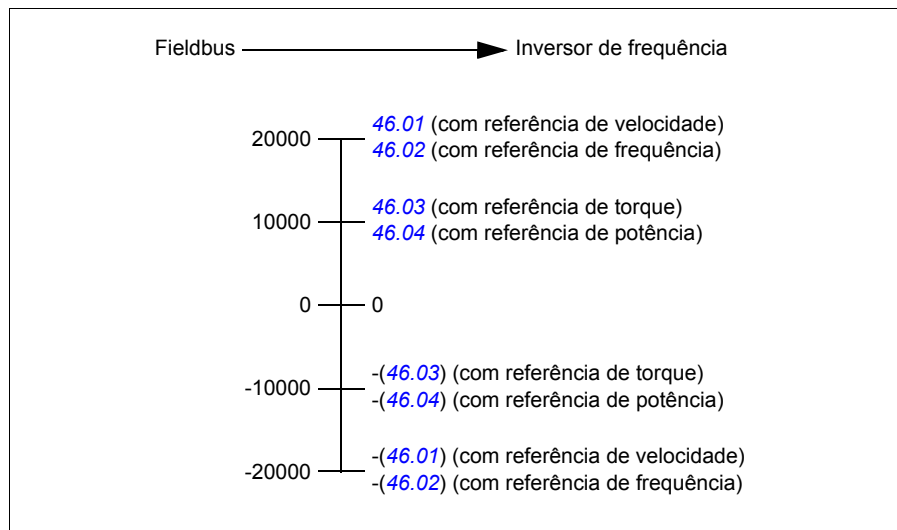
- Se [31.22 Indic STO func/parar](#) não for Falha/Falha, verifique se [06.18 Palav est inib partida](#), bit 7 STO = 0 antes de dar um comando de partida.
-

## Referências

### ■ Referências para o perfil ABB Drives e o Perfil DCU

O perfil ABB Drives permite o uso de duas referências, EFB referência 1 e EFB referência 2. As referências são palavras de 16 bits que contêm um bit de sinal e um inteiro de 15 bits. Uma referência negativa é formada calculando o complemento de dois da referência positiva correspondente.

As referências são escaladas conforme definidas pelos parâmetros [46.01...46.04](#) e a escala utilizada depende do ajuste de [58.26 EFB ref1 tipo](#) e [58.27 EFB ref2 tipo](#) (consulte a página [410](#)).



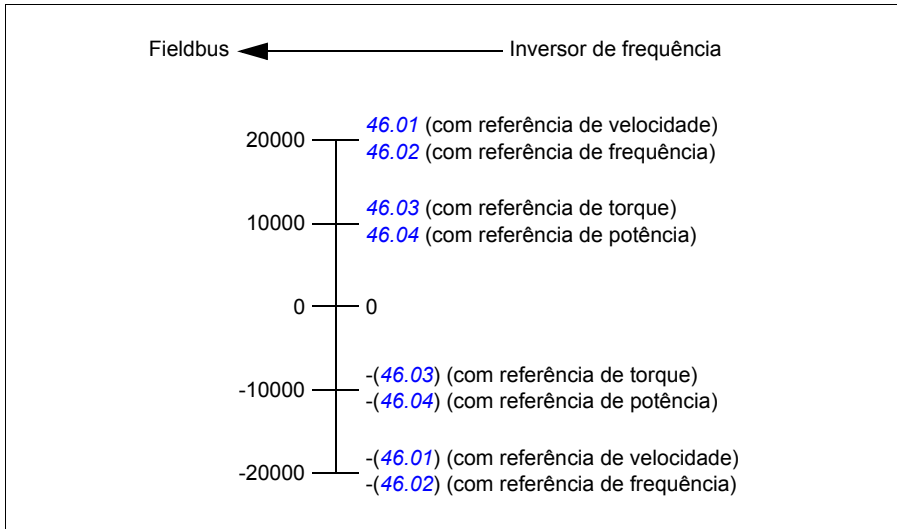
As referências escaladas são mostradas pelos parâmetros [03.09 EFB referência 1](#) e [03.10 EFB referência 2](#).

## Valores atuais

### ■ Valores atuais para o perfil ABB Drives e para o Perfil DCU

O perfil ABB Drives permite o uso de dois valores atuais de Fieldbus, ACT1 e ACT2. Os valores atuais são palavras de 16 bits que contêm um bit de sinal e um inteiro de 15 bits. Um valor negativo é formado calculando o complemento de dois do valor positivo correspondente.

Os valores atuais são escalados conforme definidos pelos parâmetros [46.01...46.04](#) e a escala utilizada depende do ajuste dos parâmetros [58.28 EFB act1 tipo](#) e [58.29 EFB act2 tipo](#) (consulte a página [410](#)).



## Endereços de registro de contenção Modbus

### ■ Endereços de registro de contenção Modbus para o perfil ABB Drives e o Perfil DCU

A tabela abaixo mostra os endereços de registro de contenção Modbus padrão para os dados do inversor de frequência com o perfil ABB Drives. Esse perfil dá acesso de 16 bits convertido aos dados do inversor de frequência.

**Observação:** É possível acessar apenas os 16 bits menos significativos das palavras de controle e estado de 32 bits do inversor de frequência.

**Observação:** Os bits de 16 a 32 das palavras de controle e estado de DCU não são usadas quando as palavras de controle e estado de 16 bits são usadas com o Perfil DCU.

Endereço de registro	Dados do registro (palavras de 16 bits)
400001	Padrão: Palavra de controle ( <i>CW 16bit</i> ). Consulte as seções <i>Palavra de controle para o perfil ABB Drives</i> (página 537) e <i>Palavra de controle para o Perfil DCU</i> (página 538). Para alterar a seleção, use o parâmetro <i>58.101 Dados I/O 1</i> .
400002	Padrão: Referência 1 ( <i>Ref1 16bit</i> ). Para alterar a seleção, use o parâmetro <i>58.102 Dados I/O 2</i> .
400003	Padrão: Referência 2 ( <i>Ref2 16bit</i> ). Para alterar a seleção, use o parâmetro <i>58.102 Dados I/O 2</i> .
400004	Padrão: Palavra de estado ( <i>SW 16bit</i> ). Consulte as seções <i>Palavra de estado para o perfil ABB Drives</i> (página 541) e <i>Palavra de estado para Perfil DCU</i> (página 542). Para alterar a seleção, use o parâmetro <i>58.102 Dados I/O 2</i> .
400005	Padrão: Valor atual 1 ( <i>Act1 16bit</i> ). Para alterar a seleção, use o parâmetro <i>58.105 Dados I/O 5</i> .
400006	Valor atual 2 ( <i>Act2 16bit</i> ). Para alterar a seleção, use o parâmetro <i>58.106 Dados I/O 6</i> .
400007...400014	Entrada/saída de dados 7...14. Selecionado pelos parâmetros <i>58.107 Dados I/O 7 ...58.114 Dados I/O 14</i> .
400015...400089	Não usado
400090...400100	Acesso de código de erro. Consulte a seção <i>Registros de código de erro (registros de contenção 400090...400100)</i> (página 556).
400101...465536	Leitura/gravação de parâmetro. Parâmetros são mapeados a endereços de registro de acordo com o parâmetro <i>58.33 Modo endereço</i> .

## Códigos de função Modbus

A tabela abaixo mostra os códigos de função Modbus suportados pela interface de Fieldbus integrado.

Código	Nome da função	Descrição
01h	Ler bobinas	Lê o estado 0/1 das bobinas (referências 0X).
02h	Ler entradas discretas	Lê o estado 0/1 de entradas discretas (referências 1X).
03h	Ler registros de contenção	Lê o conteúdo binário de registros de contenção (referências 4X).
05h	Gravar bobina única	Força uma única bobina (referência 0X) para 0 ou 1.
06h	Gravar registro único	Grava um único registro de contenção (referência 4X).
08h	Diagnósticos	<p>Fornece uma série de testes para verificar a comunicação ou para verificar várias condições de erro interno. Subcódigos suportados:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 00h Retornar dados de consulta: Teste de eco/loopback.</li> <li>• 01h Reiniciar opção de com.: Reinicia e inicializa o EFB, limpa os contadores de eventos de comunicação.</li> <li>• 04h Forçar modo ouvir apenas</li> <li>• 0Ah Limpar contadores e registro de diagnóstico</li> <li>• 0Bh Retornar contagem de mensagem de barramento</li> <li>• 0Ch Retornar contagem de erro de com. de barramento</li> <li>• 0Dh Retornar contagem de erro de exceção de barramento</li> <li>• 0Eh Retornar contagem de mensagem do slave</li> <li>• 0Fh Retornar contagem de sem resposta do slave</li> <li>• 10h Retornar contagem de NAK (reconhecimento negativo ) do slave</li> <li>• 11h Retornar contagem de ocupado do slave</li> <li>• 12h Retornar contagem de excesso de caracteres do barramento</li> <li>• 14h Limpar contagem e sinalizador de excesso</li> </ul>
0Bh	Obter contador de evento de com.	Retorna uma palavra de estado e um contador de evento.
0Fh	Gravar várias bobinas	Força uma sequência de bobinas (referências 0X) para 0 ou 1.
10h	Gravar vários registros	Grava o conteúdo de um bloco contíguo de registros de contenção (referências 4X).
16h	Mascarar registro único	Modifica o conteúdo de um registro 4X usando uma combinação de uma máscara AND, uma máscara OR e o conteúdo atual do registro.

Código	Nome da função	Descrição
17h	Ler/Gravar vários registros	Grava o conteúdo de um bloco contíguo de registros 4X e, em seguida, lê o conteúdo de outro grupo de registros (o mesmo que foi gravado ou outro diferente) em um dispositivo de servidor.
2Bh / 0Eh	Transporte de interface encapsulado	<p>Subcódigos suportados:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 0Eh Ler identificação de dispositivo: Permite ler a identificação e outras informações.</li> </ul> <p>Códigos de ID suportados (tipo de acesso):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 00h: Solicitação para obter a identificação básica do dispositivo (acesso a fluxo)</li> <li>• 04h: Solicitação para obter um objeto de identificação específica (acesso individual)</li> </ul> <p>IDs de objeto suportados:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 00h: Nome do fornecedor ("ABB")</li> <li>• 01h: Código do produto (por exemplo, "ASCD2" ou "ASCD4")</li> <li>• 02h: Revisão maior e menor (combinação do conteúdo dos parâmetros <a href="#">07.05 Versão firmware</a> e <a href="#">58.02 ID protocolo</a>).</li> <li>• 03h: URL do fornecedor ("www.abb.com")</li> <li>• 04h: Nome do produto: ("ACS580").</li> </ul>

## Códigos de exceção

A tabela abaixo mostra os códigos de exceção Modbus suportados pela interface de Fieldbus integrado.

Código	Nome	Descrição
01h	FUNÇÃO ILEGAL	O código de função recebido na solicitação não é uma ação permitida para o servidor.
02h	ENDEREÇO ILEGAL	O endereço de dados recebido na consulta não é um endereço permitido para o servidor.
03h	VALOR ILEGAL	A quantidade solicitada de registros é maior do que a quantidade suportada pelo dispositivo. Este erro não significa que um valor gravado no dispositivo está fora da gama válida.
04h	FALHA DO DISPOSITIVO	Ocorreu um erro irreversível enquanto o servidor tentava realizar a ação solicitada. Consulte a seção <a href="#">Registros de código de erro (registros de contenção 400090...400100)</a> na página <a href="#">556</a> .

## Bobinas (conjunto de referência 0xxxx)

Bobinas são valores de leitura/gravação de 1 bit. Os bits de palavra de controle são expostos com esse tipo de dados. A tabela abaixo resume as bobinas de Modbus (conjunto de referência 0xxxx). Observe que as referências são índices de base 1 que correspondem ao endereço transmitido no fio.

Referência	Perfil ABB Drives	Perfil DCU
000001	OFF1_CONTROL	PARADA
000002	OFF2_CONTROL	INÍCIO
000003	OFF3_CONTROL	Reservado
000004	INHIBIT_OPERATION	Reservado
000005	RAMP_OUT_ZERO	RESETA
000006	RAMP_HOLD	EXT2
000007	RAMP_IN_ZERO	RUN_DISABLE
000008	RESETA	STOPMODE_RAMP
000009	JOGGING_1	STOPMODE_EMERGENCY_RAMP
000010	JOGGING_2	STOPMODE_COAST
000011	REMOTE_CMD	Reservado
000012	EXT_CTRL_LOC	RAMP_OUT_ZERO
000013	USER_0	RAMP_HOLD
000014	USER_1	RAMP_IN_ZERO
000015	USER_2	Reservado
000016	USER_3	Reservado
000017	Reservado	FB_LOCAL_CTL
000018	Reservado	FB_LOCAL_REF
000019	Reservado	Reservado
000020	Reservado	Reservado
000021	Reservado	Reservado
000022	Reservado	Reservado
000023	Reservado	USER_0
000024	Reservado	USER_1
000025	Reservado	USER_2
000026	Reservado	USER_3
000027	Reservado	Reservado
000028	Reservado	Reservado
000029	Reservado	Reservado
000030	Reservado	Reservado
000031	Reservado	Reservado
000032	Reservado	Reservado



Referência	Perfil ABB Drives	Perfil DCU
000033	Controle para a saída de relé RO1 (parâmetro <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> , bit 0)	Controle para a saída de relé RO1 (parâmetro <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> , bit 0)
000034	Controle para a saída de relé RO2 (parâmetro <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> , bit 1)	Controle para a saída de relé RO2 (parâmetro <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> , bit 1)
000035	Controle para a saída de relé RO3 (parâmetro <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> , bit 2)	Controle para a saída de relé RO3 (parâmetro <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> , bit 2)
000036	Controle para a saída de relé RO4 (parâmetro <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> , bit 3)	Controle para a saída de relé RO4 (parâmetro <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> , bit 3)
000037	Controle para a saída de relé RO5 (parâmetro <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> , bit 4)	Controle para a saída de relé RO5 (parâmetro <i>10.99 RO/DIO palav controle</i> , bit 4)

## Entradas discretas (conjunto de referência 1xxxx)

Entradas discretas são valores somente leitura de 1 bit. Os bits de palavra de estado são expostos com esse tipo de dados. A tabela abaixo resume as entradas discretas de Modbus (conjunto de referência 1xxxx). Observe que as referências são índices de base 1 que correspondem ao endereço transmitido no fio.

Referência	Perfil ABB Drives	Perfil DCU
100001	RDY_ON	PRONTO
100002	RDY_RUN	D
100003	RDY_REF	Reservado
100004	DISPARO	EM OPERAÇÃO
100005	OFF_2_STATUS	ZERO_SPEED
100006	OFF_3_STATUS	Reservado
100007	SWC_ON_INHIB	Reservado
100008	ALARM	AT_SETPOINT
100009	AT_SETPOINT	LIMIT
100010	REMOTO	SUPERVISÃO
100011	ABOVE_LIMIT	Reservado
100012	USER_0	Reservado
100013	USER_1	PANEL_LOCAL
100014	USER_2	FIELDBUS_LOCAL
100015	USER_3	EXT2_ACT
100016	Reservado	FALHA
100017	Reservado	ALARM
100018	Reservado	Reservado
100019	Reservado	Reservado
100020	Reservado	Reservado
100021	Reservado	CTL_MODE
100022	Reservado	Reservado
100023	Reservado	USER_0
100024	Reservado	USER_1
100025	Reservado	USER_2
100026	Reservado	USER_3
100027	Reservado	REQ_CTL
100028	Reservado	Reservado
100029	Reservado	Reservado
100030	Reservado	Reservado
100031	Reservado	Reservado
100032	Reservado	Reservado

Referência	Perfil ABB Drives	Perfil DCU
100033	Estado atrasado da entrada digital DI1 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0)	Estado atrasado da entrada digital DI1 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 0)
100034	Estado atrasado da entrada digital DI2 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1)	Estado atrasado da entrada digital DI2 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 1)
100035	Estado atrasado da entrada digital DI3 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2)	Estado atrasado da entrada digital DI3 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 2)
100036	Estado atrasado da entrada digital DI4 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3)	Estado atrasado da entrada digital DI4 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 3)
100037	Estado atrasado da entrada digital DI5 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4)	Estado atrasado da entrada digital DI5 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 4)
100038	Estado atrasado da entrada digital DI6 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5)	Estado atrasado da entrada digital DI6 (parâmetro <a href="#">10.02 Estado atraso DI</a> , bit 5)

---

## Registros de código de erro (registros de contenção 400090...400100)

Esses registros contêm informações sobre a última solicitação. O registro de erro é limpo quando a consulta é concluída com sucesso.

Referência	Nome	Descrição
400090	Resetar registros de erro	1 = Reseta registros de erro internos (91...95). 0 = Não faz nada.
400091	Código de função de erro	Código de função da consulta com falha.
400092	Código de erro	Ajustado quando o código de exceção 04h é gerado (consulte a tabela acima). <ul style="list-style-type: none"> <li>• 00h Nenhum erro</li> <li>• 02h Limite superior/inferior excedido</li> <li>• 03h Índice com Falha: Índice de um parâmetro de matriz não disponível</li> <li>• 05h Tipo de dados incorreto: O valor não corresponde ao tipo de dados do parâmetro</li> <li>• 65h Erro geral: Erro não definido ao manusear a consulta</li> </ul>
400093	Registro com falha	O último registro (entrada discreta, bobina, registro de entrada ou registro de contenção) no qual houve falha durante a leitura ou a gravação.
400094	Último registro gravado com êxito	O último registro (entrada discreta, bobina, registro de entrada ou registro de contenção) que foi gravado com êxito.
400095	Último registro lido com êxito	O último registro (entrada discreta, bobina, registro de entrada ou registro de contenção) que foi lido com êxito.

# 11

## Controle do Fieldbus por meio de um adaptador Fieldbus

---

### O que este capítulo contém

O capítulo descreve como o inversor de frequência pode ser controlado por dispositivos externos em uma rede de comunicações (Fieldbus) por meio de um módulo de adaptador de Fieldbus opcional.

Primeiro descrevemos a interface de controle do Fieldbus e, em seguida, um exemplo de configuração.

### Visão geral do sistema

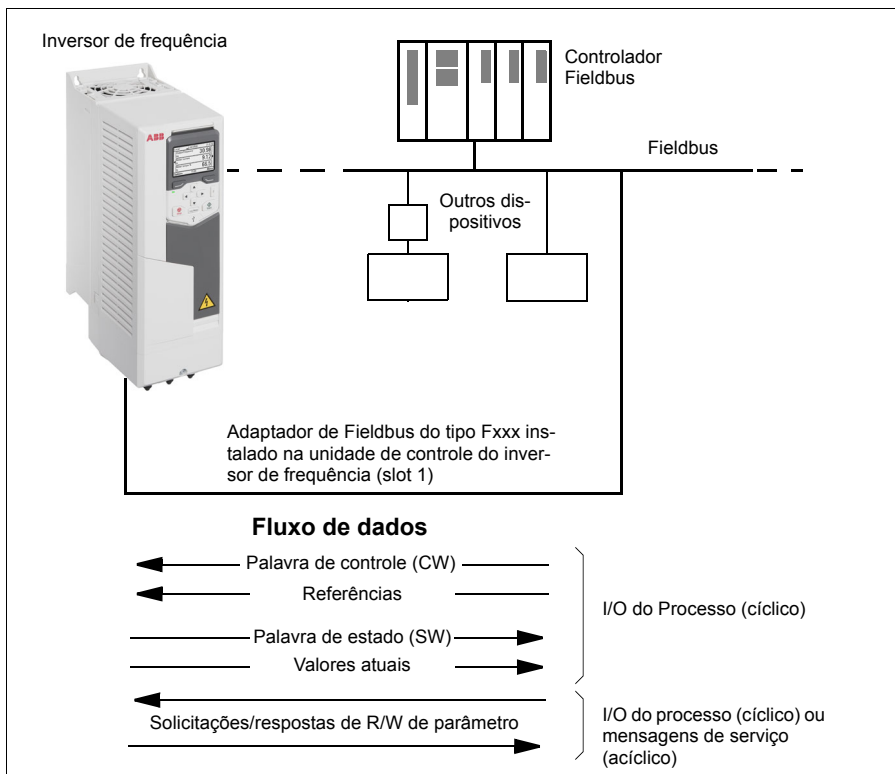
O inversor de frequência pode ser conectado a um sistema de controle remoto por meio de um adaptador de Fieldbus ("adaptador Fieldbus" = FBAA) montado na unidade de controle do inversor de frequência. O inversor de frequência pode ser configurado para receber todas as suas informações de controle por meio da interface Fieldbus, ou pode ser distribuído entre a interface Fieldbus e outras fontes disponíveis, por exemplo, entradas digitais e analógicas, dependendo da configuração dos locais de controle EXT1 e EXT2.

---

Há adaptadores de Fieldbus disponíveis para vários protocolos e sistemas de comunicação — por exemplo:

- CANopen (adaptador FCAN-01)
- ControlNet (adaptador FCNA-01)
- DeviceNet™ (adaptador FDNA-01)
- Ethernet POWERLINK (adaptador FEPL-02)
- EtherCAT (adaptador FECA-01)
- EtherNet/IP™ (adaptador FENA-21)
- Modbus/RTU (adaptador FSCA-01)
- Modbus/TCP (adaptador FMBT-21, FENA-21)
- PROFINET IO (adaptador FENA-21)
- PROFIBUS DP (adaptador FPBA-01)

**Observação:** O texto e os exemplos neste capítulo descrevem a configuração de um adaptador fieldbus (FBA A) pelos parâmetros [50.01...50.18](#) e grupos de parâmetros [51 FBA A ajustes...53 FBA A saída de dados](#).

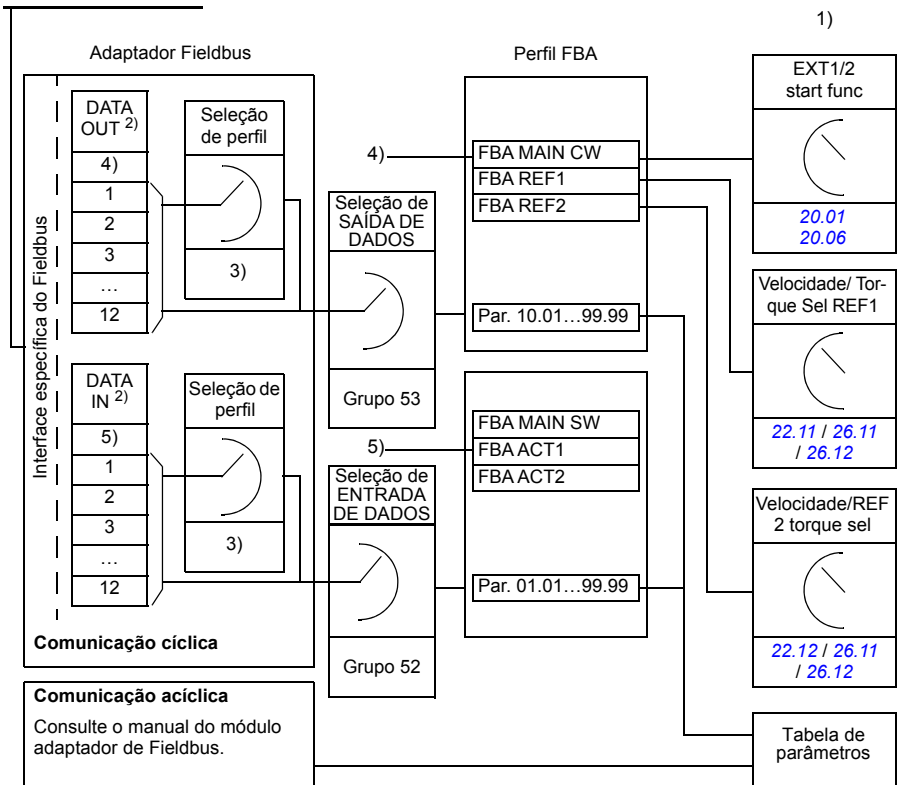


## Aspectos básicos da interface de controle por Fieldbus

A comunicação cíclica entre um sistema Fieldbus e o inversor de frequência consiste de palavras de dados de entrada e saída de 16 ou 32 bits. O inversor de frequência suporta, no máximo, o uso de 12 palavras de dados (16 bits) em cada direção.

Os dados transmitidos do inversor de frequência para o controlador Fieldbus são definidos por meio dos parâmetros [52.01 FBA A dados in1](#) ... [52.12 FBA A dados in12](#). Os dados transmitidos do controlador Fieldbus para o inversor de frequência são definidos por meio dos parâmetros [53.01 FBA A dados out1](#) ... [53.12 FBA A dados out12](#).

Rede Fieldbus



1) Veja também outros parâmetros que podem ser controlados pelo Fieldbus.

2) O número máximo de palavras de dados usadas depende do protocolo.

3) Parâmetros de selecção de perfil/instância. Parâmetros específicos do módulo Fieldbus. Para obter mais informações, consulte o *Manual do usuário* do módulo adaptador de Fieldbus correspondente.

4) Com o DeviceNet, a parte de controle é transmitida diretamente.

5) Com o DeviceNet, a parte de valor atual é transmitida diretamente.

## ■ Palavra de controle e Palavra de estado

A Palavra de controle é o principal meio de controlar o inversor de frequência a partir de um sistema Fieldbus. É enviada pela estação mestre do Fieldbus para o inversor de frequência por meio do módulo do adaptador. O inversor de frequência alterna entre seus estados de acordo com as instruções codificadas em bit da palavra de controle e retorna informações de estado ao mestre na palavra de estado.

Para o perfil de comunicação dos Inversores de frequência ABB, o conteúdo da Palavra de controle e da Palavra de estado é detalhado nas páginas [563](#) e [565](#), respectivamente. Os estados do inversor de frequência são apresentados no diagrama de estado (página [566](#)). Para outros perfis de comunicação específicos do dispositivo, consulte o manual do adaptador de fieldbus.

O conteúdo da Palavra de controle e da Palavra de estado é detalhado nas páginas [563](#) e [565](#), respectivamente. Os estados do inversor de frequência são apresentados no diagrama de estado (página [566](#)).

### Depurando as palavras de rede

Se o parâmetro [50.12 FBA A modo depurar](#) estiver ajustado para *Rápido*, a palavra de controle recebida do fieldbus será exibida pelo parâmetro [50.13 FBA A palav controle](#) e a palavra Estado será transmitida à rede fieldbus por [50.16 FBA A palavra estado](#). Os dados "brutos" são muito úteis para determinar se o mestre do Fieldbus está transmitindo os dados corretos antes de passar o controle à rede do Fieldbus.

---



## Referências

Referências são palavras de 16 bits que contêm um bit de sinal e um inteiro de 15 bits. Uma referência negativa (indicando o sentido inverso de rotação) é formada calculando o complemento de dois da referência positiva correspondente.

ABB drives podem receber informações de controle de várias fontes, incluindo entradas analógicas e digitais, painel de controle do inversor de frequência e um módulo de adaptador Fieldbus. Para que o inversor de frequência seja controlado por meio do Fieldbus, é necessário definir o módulo como a fonte de informações de controle, como referência. Para isso, usa-se os parâmetros de seleção de fonte nos grupos [22 Seleção ref velocidade](#), [26 Corrente ref torque](#) e [28 Controle referência de freq.](#)

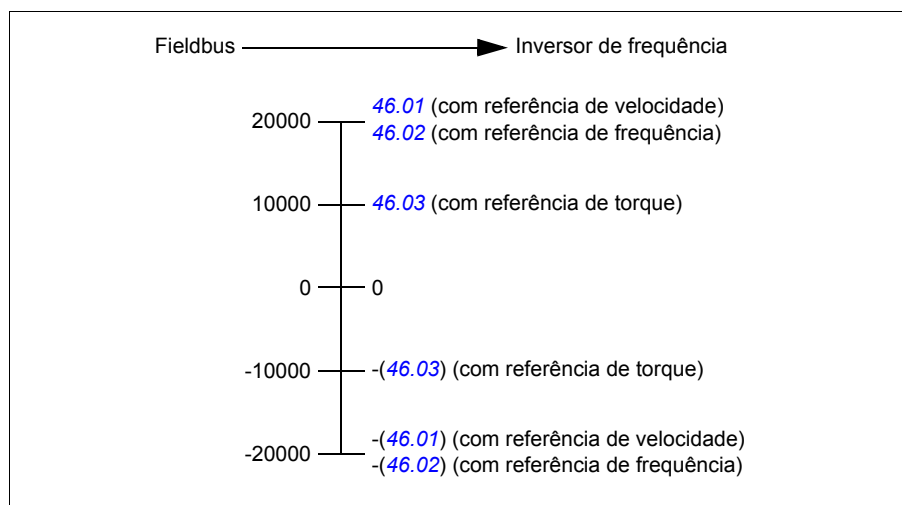
### Depurando as palavras de rede

Se o parâmetro [50.12 FBA A modo depurar](#) estiver ajustado para *Rápido*, as referências recebidas do fieldbus serão exibidas por [50.14 FBA A referência 1](#) e [50.15 FBA A referência 2](#).

### Escala de referências

**Observação:** As escalas descritas abaixo são para o perfil de comunicação dos Inversores de frequência da ABB. Os perfis de comunicação específicos do fieldbus podem usar diferentes escalas. Para obter mais informações, consulte o manual do adaptador de fieldbus.

As referências são escaladas conforme definido pelos parâmetros [46.01...46.04](#); a escala que está em uso depende do ajuste de [50.04 FBA A tipo ref1](#) e [50.05 FBA A tipo ref2](#).



As referências escaladas são mostradas pelos parâmetros [03.05 FB A referência 1](#) e [03.06 FB A referência 2](#).

## ■ Valores atuais

Os valores atuais são palavras de 16 bits que contêm informações sobre as operações do inversor de frequência. Os tipos de sinais monitorados são selecionados pelos parâmetros [50.07 FBA A tipo atual 1](#) e [50.08 FBA A tipo atual 2](#).

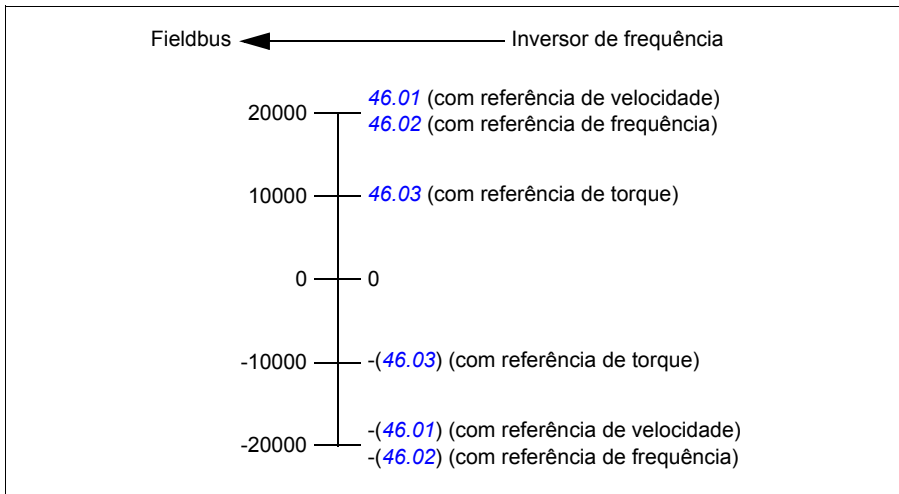
### Depurando as palavras de rede

Se o parâmetro [50.12 FBA A modo depurar](#) estiver ajustado para *Rápido*, os valores reais enviados ao fieldbus serão exibidos por [50.17 FBA A valor atual 1](#) e [50.18 FBA A valor atual 2](#).

### Escala de valores atuais


**Observação:** As escalas descritas abaixo são para o perfil de comunicação dos Inversores de frequência da ABB. Os perfis de comunicação específicos do fieldbus podem usar diferentes escalas. Para obter mais informações, consulte o manual do adaptador de fieldbus.

Os valores atuais são escalados conforme definido pelos parâmetros [46.01...46.04](#); a escala que está em uso depende do ajuste dos parâmetros [50.07 FBA A tipo atual 1](#) e [50.08 FBA A tipo atual 2](#).



■ **Conteúdo da Palavra de controle do fieldbus (perfil de Inversores de frequência da ABB)**

O texto em negrito e em letras maiúsculas refere-se aos estados mostrados no diagrama de estado (página 566).

Bit	Nome	Valor	ESTADO/Descrição
0	Controle Off1	1	Prossiga para <b>PRONTO PARA OPERAR</b> .
		0	Pare ao longo da rampa de desaceleração atualmente ativa. Prossiga para <b>OFF1 ATIVO</b> ; prossiga para <b>PRONTO PARA LIGAR</b> a menos que outros bloqueios (OFF2, OFF3) estejam ativos.
1	Controle Off2	1	Continuar operação (OFF2 inativo).
		0	Emergência desligada, parada por inércia. Prossiga para <b>OFF2 ATIVO</b> ; prossiga para <b>LIGAÇÃO INIBIDA</b> .
2	Controle Off3	1	Continuar operação (OFF3 inativo).
		0	Parada de emergência, parada dentro do tempo definido pelo parâmetro do inversor de frequência. Prossiga para <b>OFF3 ATIVO</b> ; prossiga para <b>LIGAÇÃO INIBIDA</b> .  <b>AVISO:</b> Certifique-se de que é possível parar o motor e a máquina acionada com este modo de parada.
3	Funcionar	1	Continuar para <b>OPERAÇÃO ATIVADA</b> . <b>Observação:</b> O sinal de permissão de funcionamento deve estar ativo; consulte a documentação do inversor de frequência. Se o inversor de frequência está ajustado para receber o sinal de permissão de funcionamento do Fieldbus, o bit ativa o sinal.
		0	Inibir operação. Prossiga para <b>OPERAÇÃO INIBIDA</b> . Consulte também o parâmetro <i>06.18 Palav est inib partida</i> (página 216).
4	Saída rampa zero	1	Operação normal. Prossiga para <b>GERADOR DE FUNÇÃO DE RAMPA: SAÍDA ATIVADA</b> .
		0	Força a saída do gerador de função de rampa para zero. O inversor de frequência desacelerará imediatamente para a velocidade zero (observando os limites de torque).
5	Paragem rampa	1	função de rampa. Prossiga para <b>GERADOR DE FUNÇÃO DE RAMPA: ACELERA-DOR ATIVADO</b> .
		0	Suspensão da rampa (retenção da saída do Gerador de função de rampa).
6	Rampa em zero	1	Operação normal. Prossiga para <b>OPERANDO</b> . <b>Observação:</b> Este bit terá efeito apenas se a interface Fieldbus for definida como a fonte desse sinal pelos parâmetros do inversor de frequência.
		0	Força a entrada do gerador de função de Rampa para zero.
7	Reseta	0=>1	Rearma de falha, se existir uma falha ativa. Prossiga para <b>LIGAÇÃO INIBIDA</b> . <b>Observação:</b> Este bit terá efeito apenas se a interface Fieldbus for definida como a fonte desse sinal de reset pelos parâmetros do inversor de frequência.
		0	Continuar operação normal.
8	Implusão 1	1	Acelerar para o ponto de ajuste de impulsão 1 (jogging). <b>Observações:</b> • Bits 4...6 devem ser 0. • Consulte também a seção <i>Controle de arrancada</i> (página 167).
		0	Impulsão (jogging) 1 desativado.
9	Implusão 2	1	Acelerar para o ponto de ajuste 2 de impulsão (jogging). Veja as notas no bit 8.
		0	Impulsão (jogging) 2 desativado.
10	Cmd remoto	1	Controle de Fieldbus ativado.
		0	A palavra de controle e a referência não estão chegando ao inversor de frequência, exceto os bits 0...2.

<b>Bit</b>	<b>Nome</b>	<b>Valor</b>	<b>ESTADO/Descrição</b>
11	Ctrl loc ext	1	Selecionar local de controle remoto EXT2. Efetivo se o local de controle for parametrizado para ser selecionado a partir de um Fieldbus.
		0	Selecionar local de controle remoto EXT1. Efetivo se o local de controle for parametrizado para ser selecionado a partir de um Fieldbus.
12	Utilz bit 0	1	
		0	
13	Utilz bit 1	1	
		0	
14	Utilz bit 2	1	
		0	
15	Utilz bit 3	1	
		0	

---

■ **Conteúdo da Palavra de estado do fieldbus (perfil de Inversores de frequência da ABB)**

O texto em negrito e em letras maiúsculas refere-se aos estados mostrados no diagrama de estado (página 566).

Bit	Nome	Valor	ESTADO/Descrição
0	Pronto para LIGAR	1	<b>PRONTO PARA LIGAR.</b>
		0	<b>NAO PRONTO PARA LIGAR.</b>
1	Pronto func	1	<b>PRONTO PARA OPERAR.</b>
		0	<b>OFF1 ATIVO.</b>
2	Ref pronto	1	<b>OPERAÇÃO ATIVADA.</b>
		0	<b>OPERAÇÃO INIBIDA.</b> Consulte também o parâmetro <a href="#">06.18 Palav est inib partida</a> (página 216).
3	Disparo	1	<b>FALHA.</b>
		0	Nenhuma falha.
4	Off 2 inativo	1	<b>OFF2 inativo.</b>
		0	<b>OFF2 ATIVO.</b>
5	Off 3 inativo	1	<b>OFF3 inativo.</b>
		0	<b>ATIVO OFF3.</b>
6	Ligação inibida	1	<b>LIGAÇÃO INIBIDA.</b>
		0	-
7	Aviso	1	Aviso ativo.
		0	Sem aviso ativo.
8	No pto ajuste	1	<b>OPERATING.</b> Valor atual igual à referência = está dentro dos limites de tolerância (consulte os parâmetros <a href="#">46.21...46.23</a> ).
		0	Os valores atuais são diferentes da referência = está fora dos limite de tolerância.
9	Remoto	1	Local de controle do inversor de frequência: REMOTO (EXT1 ou EXT2).
		0	Local de controle do inversor de frequência: LOCAL.
10	Acima limite	-	Veja o bit 10 de <a href="#">06.17 Palv estado conv 2</a> .
11	Utiliz bit 0	-	Consulte o parâmetro <a href="#">06.30 Seleção MSW bit 11</a> .
12	Utiliz bit 1	-	Consulte o parâmetro <a href="#">06.31 Seleção MSW bit 12</a> .
13	Utiliz bit 2	-	Consulte o parâmetro <a href="#">06.32 Seleção MSW bit 13</a> .
14	Utiliz bit 3	-	Consulte o parâmetro <a href="#">06.33 Seleção MSW bit 14</a> .
15	Reservado		



## Configuração do inversor de frequência para controle do Fieldbus

1. Instale o módulo adaptador do Fieldbus mecânica e eletricamente de acordo com as instruções fornecidas no *Manual de usuário* do módulo.
  2. Dê partida no inversor de frequência.
  3. Ativa a comunicação entre o inversor de frequência e o módulo adaptador de fieldbus com o parâmetro [50.01 FBA A ativo](#).
  4. Com [50.02 FBA A fun perda comum](#), selecione como o inversor de frequência reage no caso de uma interrupção da comunicação Fieldbus.  
**Observação:** Esta função monitora a comunicação entre o mestre de Fieldbus e o módulo adaptador e a comunicação entre o módulo adaptador e o inversor de frequência.
  5. Com [50.03 FBA A sai t perd comun](#), defina o tempo entre a detecção de uma interrupção de comunicação e a ação selecionada.
  6. Selecione valores específicos da aplicação para o restante dos parâmetros no grupo [50 Adaptador Fieldbus \(FBA\)](#), começando a partir de [50.04](#). Exemplos de valores apropriados são mostrados nas tabelas abaixo.
  7. Ajuste os parâmetros de configuração de módulo de adaptador do Fieldbus no grupo [51 FBA A ajustes](#). No mínimo, defina o endereço de nó necessário para o perfil de comunicação.
  8. Defina os dados de processo transferidos de e para o inversor de frequência nos grupos de parâmetros [52 FBA A entrada de dados](#) e [53 FBA A saída de dados](#).  
**Observação:** Dependendo do protocolo de comunicação e do perfil sendo usados, pode ser que a palavra de controle e a de estado já possam estar configuradas para enviar/receber pelo sistema de comunicação.
  9. Guarde os valores de parâmetro válidos na memória permanente ajustando o parâmetro [96.07 Salvar parâmetro](#) para [Guardar](#).
  10. Valide os ajustes feitos nos grupos de parâmetros 51, 52 e 53 ajustando o parâmetro [51.27 FBA A atualizar par](#) em [Configurar](#).
  11. Configure os locais de controle EXT1 e EXT2 para permitir que sinais de controle e referência venham do Fieldbus. Exemplos de valores apropriados são mostrados nas tabelas abaixo.
-

## ■ Exemplo de ajuste de parâmetro: FPBA (PROFIBUS DP) com perfil de Inversores de frequência ABB

Esse exemplo mostra como configurar uma aplicação de controle básico de velocidade que usa o perfil de comunicação de Inversores de frequência ABB com PPO tipo 2. Os comandos de partida/parada e a referência são de acordo com o perfil de Inversores de frequência ABB, modo de controle de velocidade.

É necessário escalar os valores de referências enviados por meio do Fieldbus no inversor de frequência para que tenham o efeito desejado. O valor de referência  $\pm 16.384$  (4.000h) corresponde ao intervalo da velocidade ajustada no parâmetro [46.01 Escala velocidade](#) (direções para a frente e inversa). Por exemplo, se [46.01](#) está ajustado em 480 rpm, 4000h enviado por Fieldbus solicitará 480 rpm.

Sentido	PZD1	PZD2	PZD3	PZD4	PZD5	PZD6
Saída	Palavra de controle	Referência de velocidade	Temp acel 1		Tempo desac 1	
Entrada	Palavra de estado	Valor atual de velocidade	Corrente do motor		Tensão CC	

A tabela abaixo contém os ajustes recomendados de parâmetros do inversor de frequência.

Parâmetro do inversor de frequência	Ajuste para conversores ACX580	Descrição
<a href="#">50.01 FBA A ativo</a>	1 = [número do slot]	a comunicação entre o inversor de frequência e o módulo adaptador de fieldbus.
<a href="#">50.04 FBA A tipo ref1</a>	4 = <a href="#">Velocidade</a>	Seleciona o tipo e a escala da referência 1 de Fieldbus A.
<a href="#">50.07 FBA A tipo atual 1</a>	0 = <a href="#">Velocidade ou frequência</a>	Seleciona o tipo de valor real e a escala de acordo com o modo Ref1 ativo atual definido no parâmetro <a href="#">50.04</a> .
<a href="#">51.01 FBA A tipo</a>	1 = FPBA <sup>1)</sup>	Mostra o tipo de módulo adaptador de Fieldbus.
51.02 Endereço de nó	3 <sup>2)</sup>	Define o endereço de nó do PROFIBUS do módulo de adaptador Fieldbus.
51.03 Taxa transmissão	12.000 <sup>1)</sup>	Exibe a taxa de transmissão atual na rede PROFIBUS em kbit/s.
51.04 Tipo MSG	1 = PPO2 <sup>1)</sup>	Exibe o tipo de telegrama selecionado pela ferramenta de configuração do PLC.
51.05 Perfil	1 = Inversores de frequência ABB	Seleciona a Palavra de controle de acordo com o perfil de Inversores de frequência ABB (modo de controle de velocidade).
51.07 Modo RPBA	0 = Desativado	Desativa o modo de emulação de RPBA.
52.01 FBA data in1	4 = SW 16bit <sup>1)</sup>	Palavra de estado
52.02 FBA data in2	5 = Act1 16bit	Valor atual 1
52.03 FBA data in3	01.07 <sup>2)</sup>	Corrente do motor



Parâmetro do inversor de frequência	Ajuste para conversores ACX580	Descrição
52.05 FBA data in5	01.11 <sup>2)</sup>	Tensão CC
53.01 FBA dados out1	1 = CW 16 bits <sup>1)</sup>	Palavra de controle
53.02 FBA dados out2	2 = Ref1 16bit	Referência 1 (velocidade)
53.03 FBA data out3	23.12 <sup>2)</sup>	Tempo aceleração 1
53.05 FBA data out5	23.13 <sup>2)</sup>	Tempo desacel 1
<i>51.27 FBA A atualizar par</i>	1 = <i>Configurar</i>	Valida os ajustes de parâmetro de configuração.
<i>19.12 Modo controle Ext1</i>	2 = <i>Velocidade</i>	Seleciona a velocidade de controle como o modo de controle 1 para local de controle externo EXT1.
<i>20.01 Comandos Ext1</i>	12 = <i>Fieldbus A</i>	Seleciona o adaptador Fieldbus A como a fonte dos comandos de partida e paragem para o local externo EXT1.
<i>20.02 Disparo iniciar Ext1</i>	1 = <i>Nível</i>	Seleciona um sinal de partida acionado por nível para localização de controle externa de EXT1.
<i>22.11 Ext1 veloc ref1</i>	4 = <i>FB A ref1</i>	Seleciona a referência 1 do Fieldbus A como a fonte de referência de velocidade 1.

<sup>1)</sup> Somente leitura ou detecção/ajuste automático

<sup>2)</sup> Exemplo

Palavra de controle:

- 477h (1143 decimal) → PRONTO PARA LIGAR
- 47Fh (1151 decimal) → OPERANDO (modo de velocidade)

Sequência de partida:

- 476h → NÃO PRONTO PARA LIGAR
- Se MSW bit 0 = 1, então
  - 477h → PRONTO PARA LIGAR (parado)
  - 47Fh → OPERAÇÃO (funcionamento)

Sequência de parada:

- 477h = Parar de acordo com *21.03 Modo paragem*
- 47Eh = Parada da rampa OFF1 (Observação: parada da rampa ininterrupta)

Redefinição de falha:

- Borda elevada de MCW bit 7

Iniciar após STO:

Se *31.22 Indic STO func/parar* não for Falha/Falha, verifique se *06.18 Palav est inib partida*, bit 7 STO = 0 antes de dar um comando de partida.

## Configuração de inversor de frequência automático para controle de Fieldbus

Os parâmetros definidos na detecção do módulo são mostrados na tabela abaixo. Consulte também os parâmetros [07.35 Configuração do inversor de frequência](#) e [07.36 Configuração do inversor de frequência 2](#).

Opção	50.01 FBA A enable	50.02 FBA A fun perda comum	51.02 FBA A Par2	51.04 FBA A Par4	51.05 FBA A Par5	51.06 FBA A Par6
FENA-21	1 (Enable)	0 (Nenhuma ação)	11	0	-	-
FECA-01	1 (Enable)	0 (Nenhuma ação)	0	-	-	-
FPBA-01	1 (Enable)	0 (Nenhuma ação)	-	-	1	-
FCAN-01	1 (Enable)	0 (Nenhuma ação)	-	-	0	-
FSCA-01	1 (Enable)	0 (Nenhuma ação)	-	-	-	10
FEIP-21	1 (Enable)	0 (Nenhuma ação)	100	0	-	-
FMBT-21	1 (Enable)	0 (Nenhuma ação)	0	0	-	-
FPNO-21	1 (Enable)	0 (Nenhuma ação)	11	0	-	-
FEPL-02	1 (Enable)	0 (Nenhuma ação)	-	-	-	-
FDNA-01	1 (Enable)	0 (Nenhuma ação)	-	-	-	-
FCNA-01	1 (Enable)	0 (Nenhuma ação)	-	-	-	-

Opção	51.07 FBA A Par7	51.21 FBA A Par21	51.23 FBA A Par23	51.24 FBA A Par24	52.01 FBA data in1	52.02 FBA data in2
FENA-21	-	-	-	-	4	5
FECA-01	-	-	-	-	-	-
FPBA-01	-	-	-	-	4	5
FCAN-01	-	-	-	-	-	-
FSCA-01	1	-	-	-	-	-
FEIP-21	-	-	128	128	-	-
FMBT-21	-	1	-	-	-	-
FBIP-21	-	-	-	-	-	-
FPNO-21	-	-	-	-	4	5
FEPL-02	-	-	-	-	-	-
FDNA-01	-	-	-	-	-	-
FCNA-01	-	-	-	-	-	-

<b>Opção</b>	<b>53.01 FBA data out1</b>	<b>53.02 FBA data out2</b>
FENA-21	1	2
FECA-01	-	-
FPBA-01	1	2
FCAN-01	-	-
FSCA-01		
FEIP-21	-	-
FMBT-21	-	-
FPNO-21	1	2
FEPL-02	-	-
FDNA-01	-	-
FCNA-01	-	-



# 12

## Diagrama lógico de controle

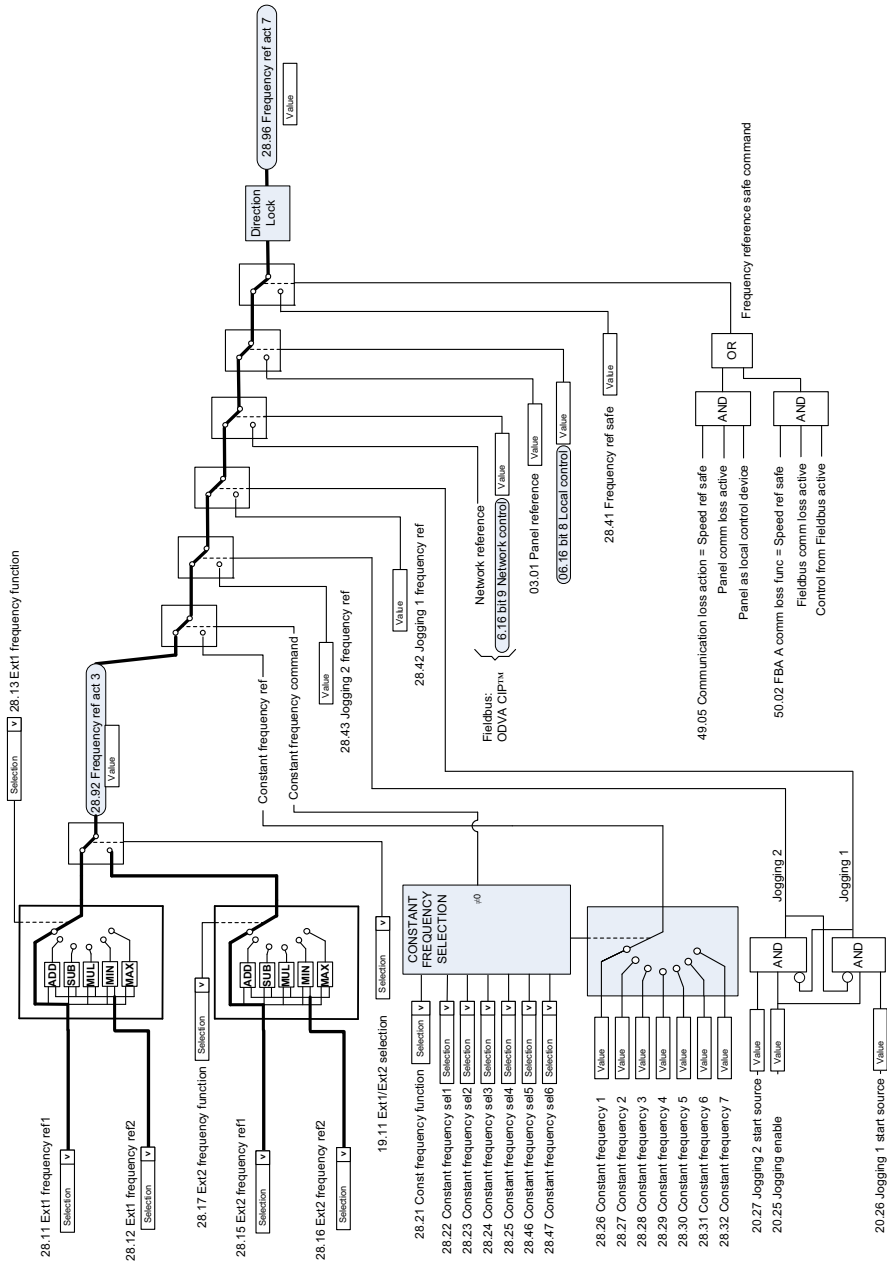
---

### Conteúdo deste capítulo

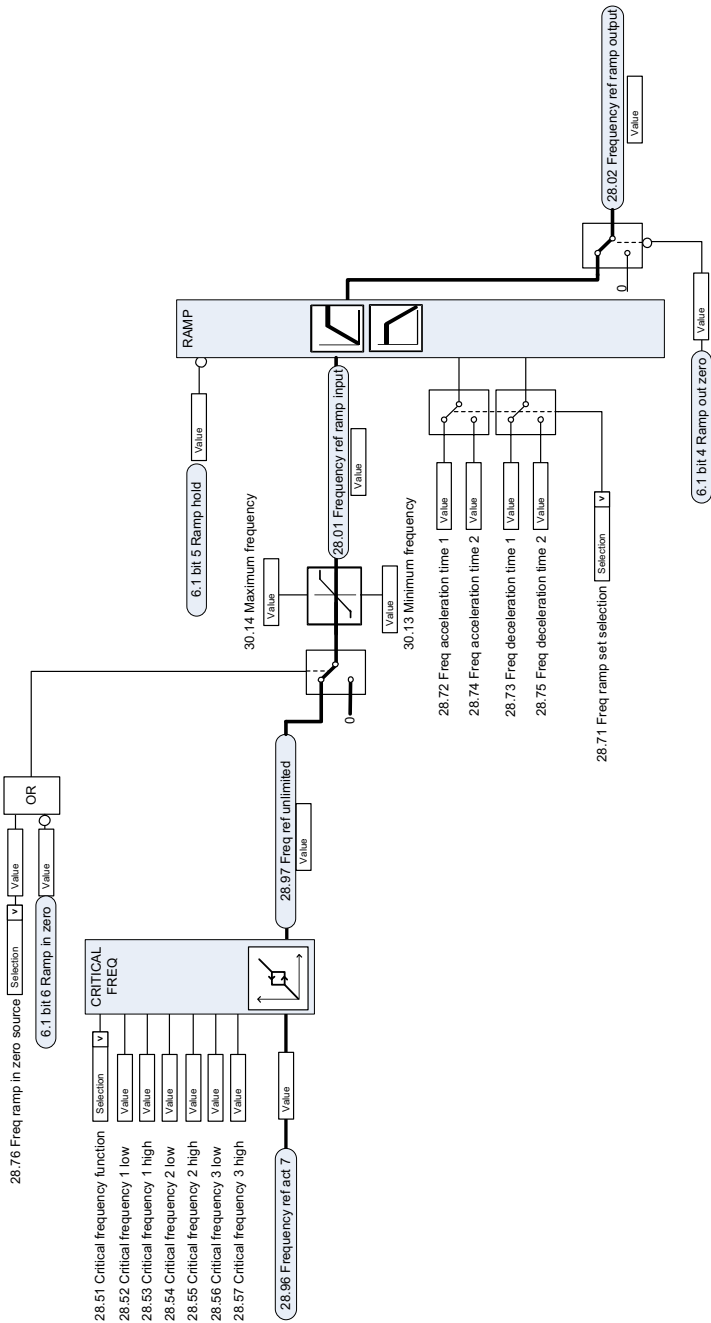
O capítulo apresenta as correntes de referência do inversor de frequência. É possível usar os diagramas lógicos de controle para verificar como os parâmetros interagem e onde eles têm efeito no sistema de parâmetros do inversor de frequência.

Para obter um diagrama mais geral, consulte a seção [Modos de operação do inversor de frequência](#) (página 114).

# Seleção de referência de frequência



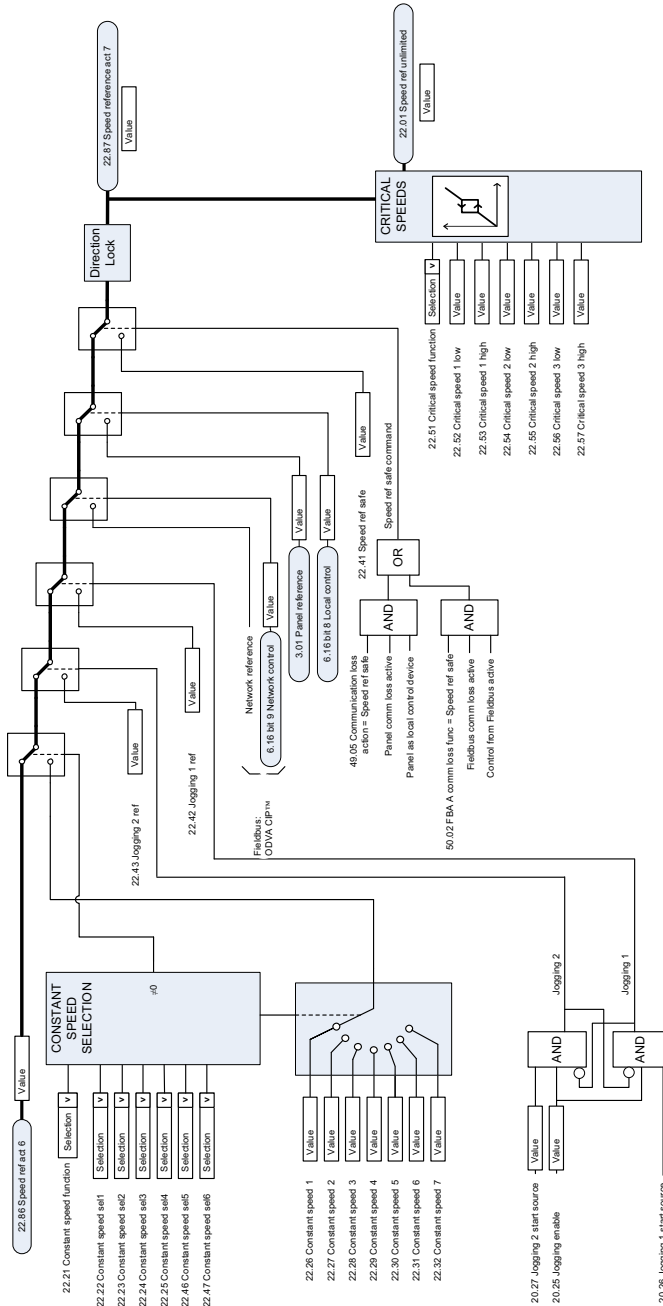
# Modificação de referência de frequência



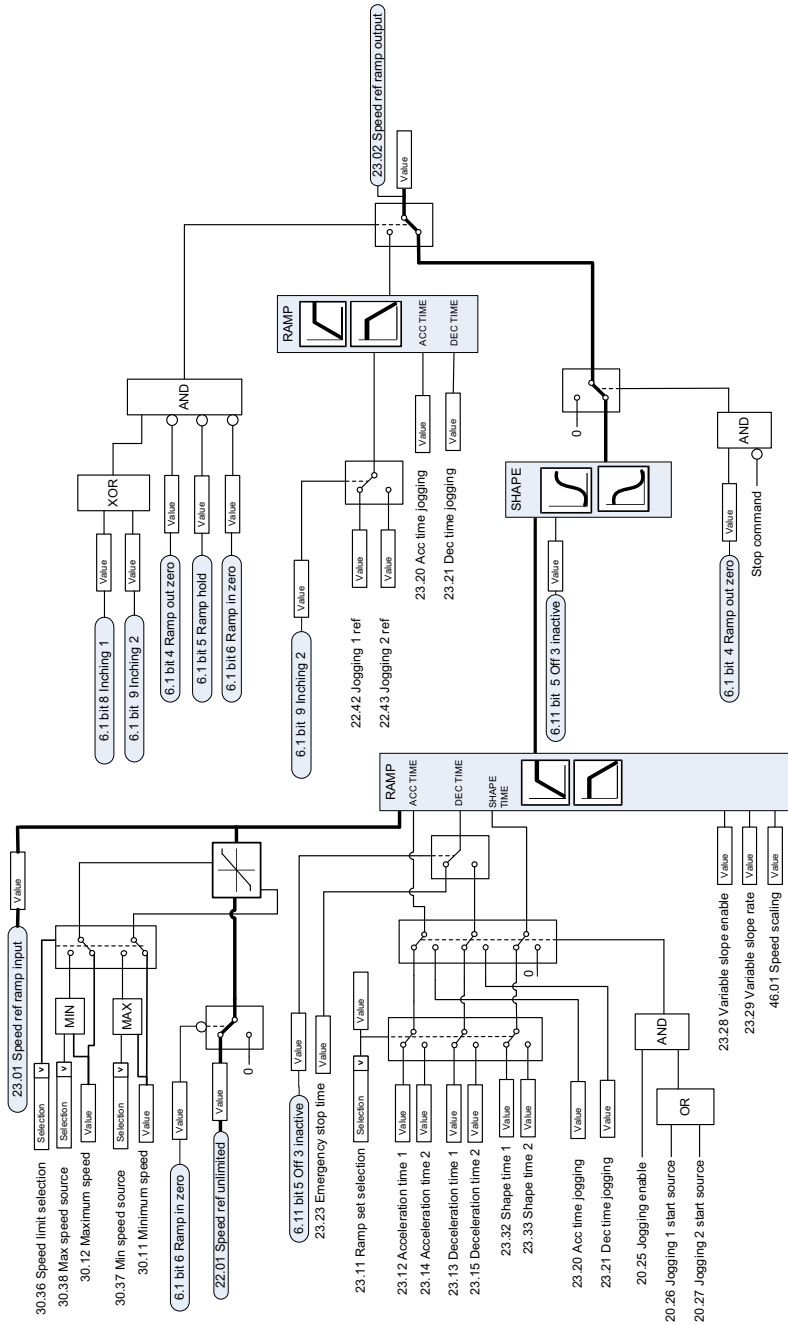




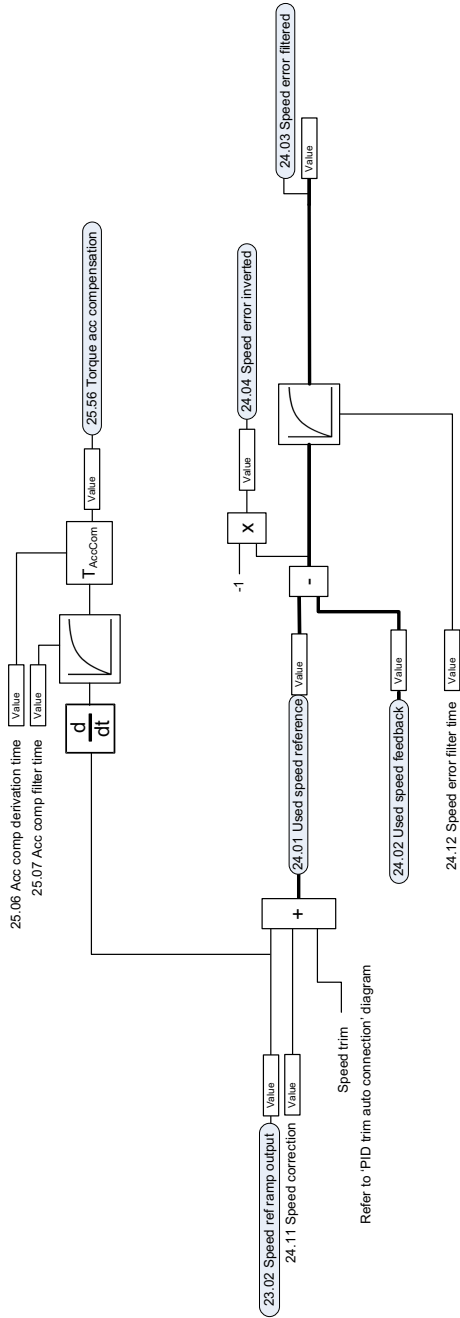
## Seleção da fonte de referência de velocidade II



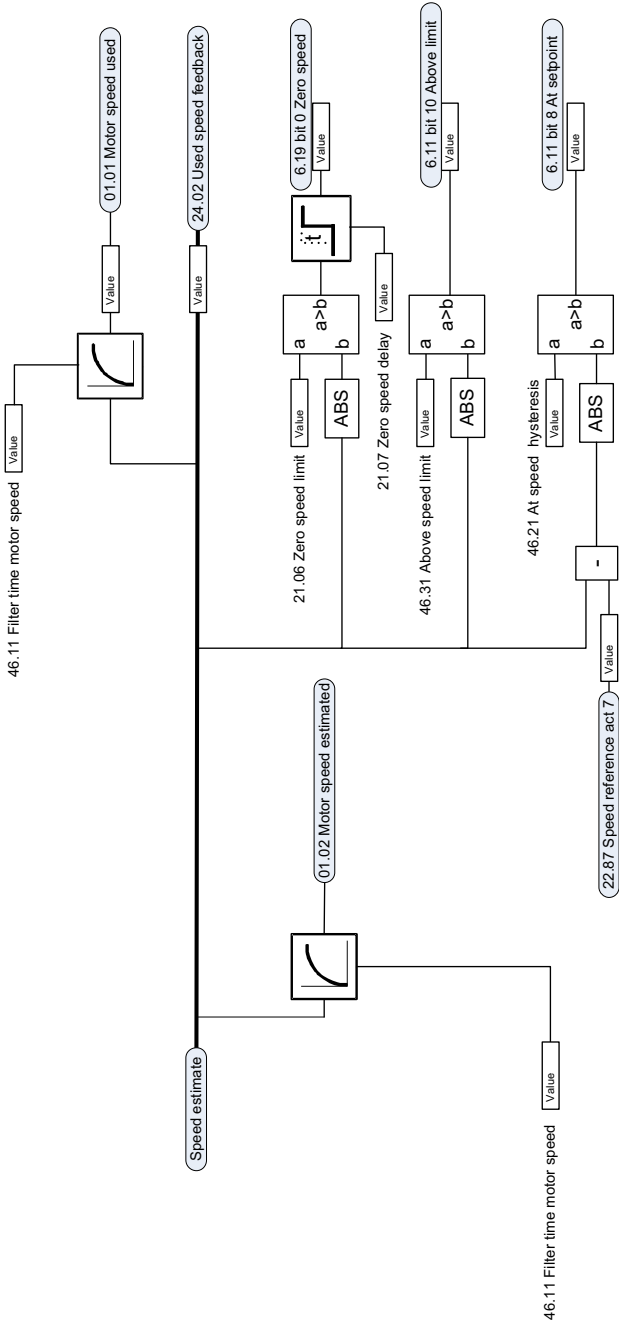
# Rampa e formação de referência de velocidade



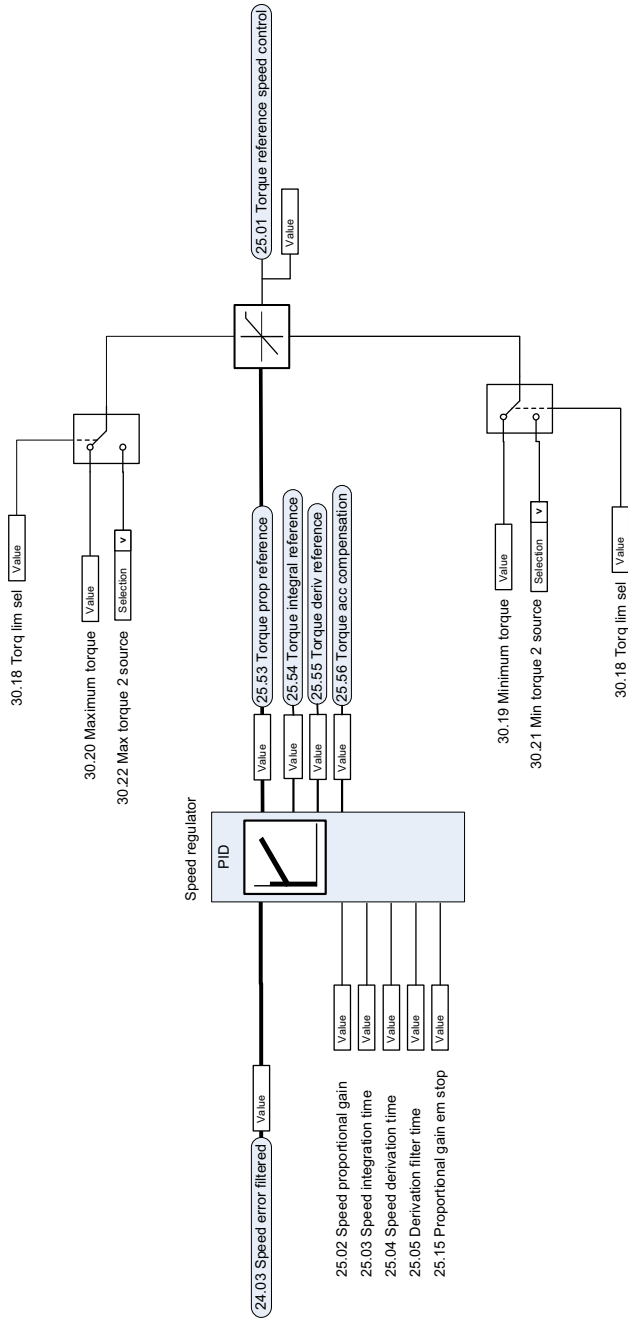
# Cálculo do erro de velocidade



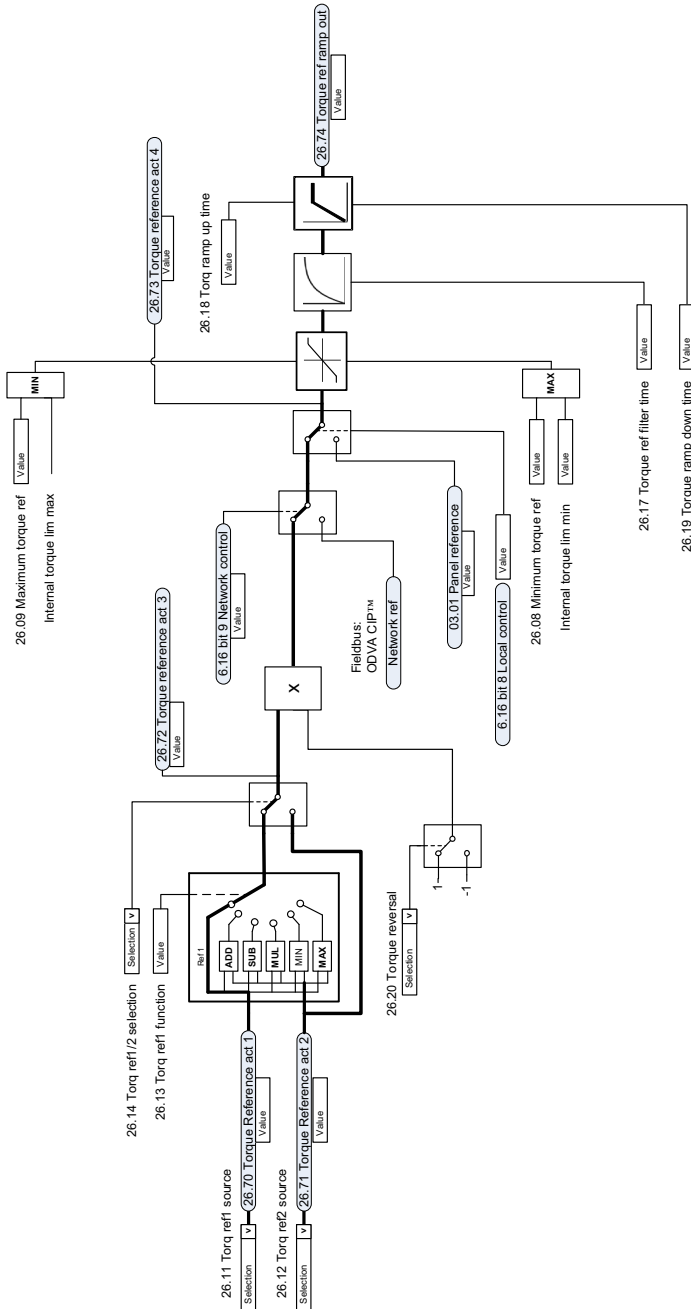
## Feedback de velocidade



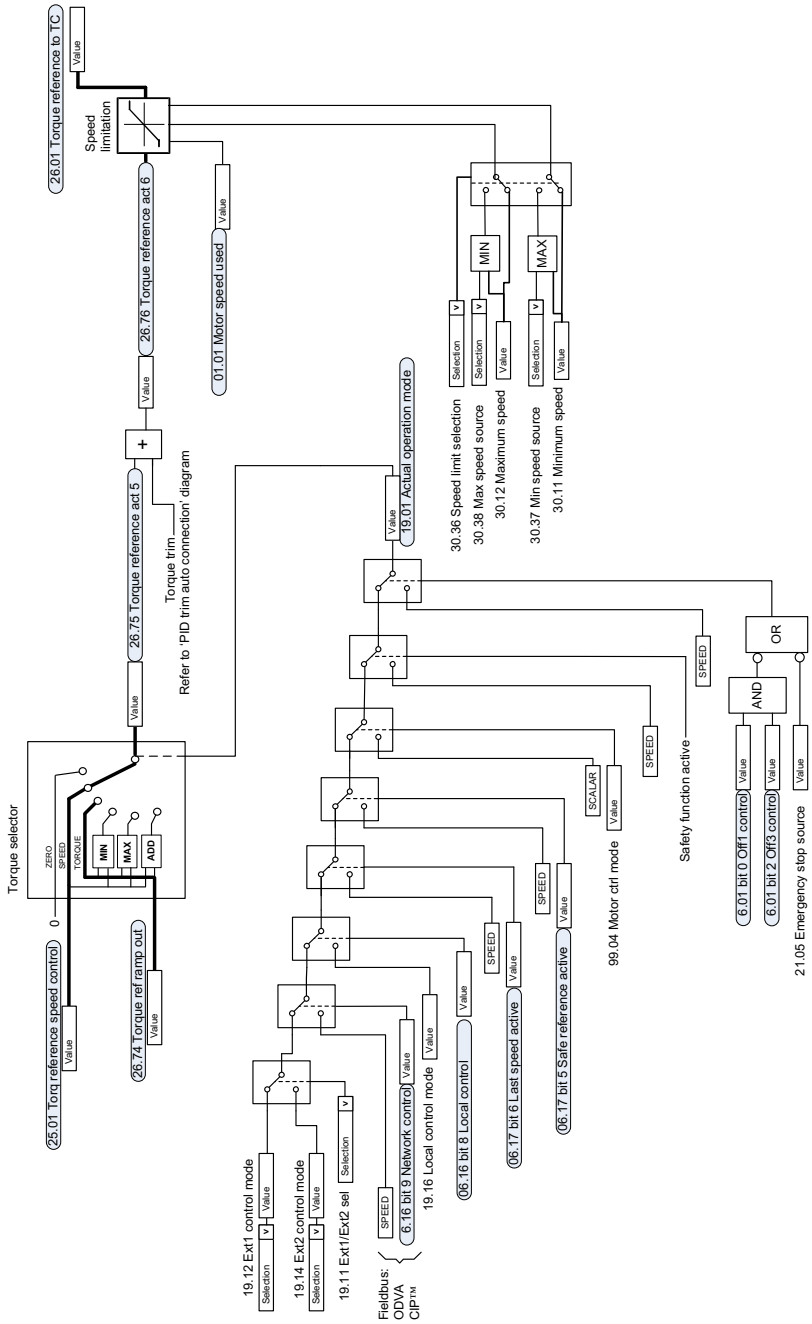
# Controlador de velocidade



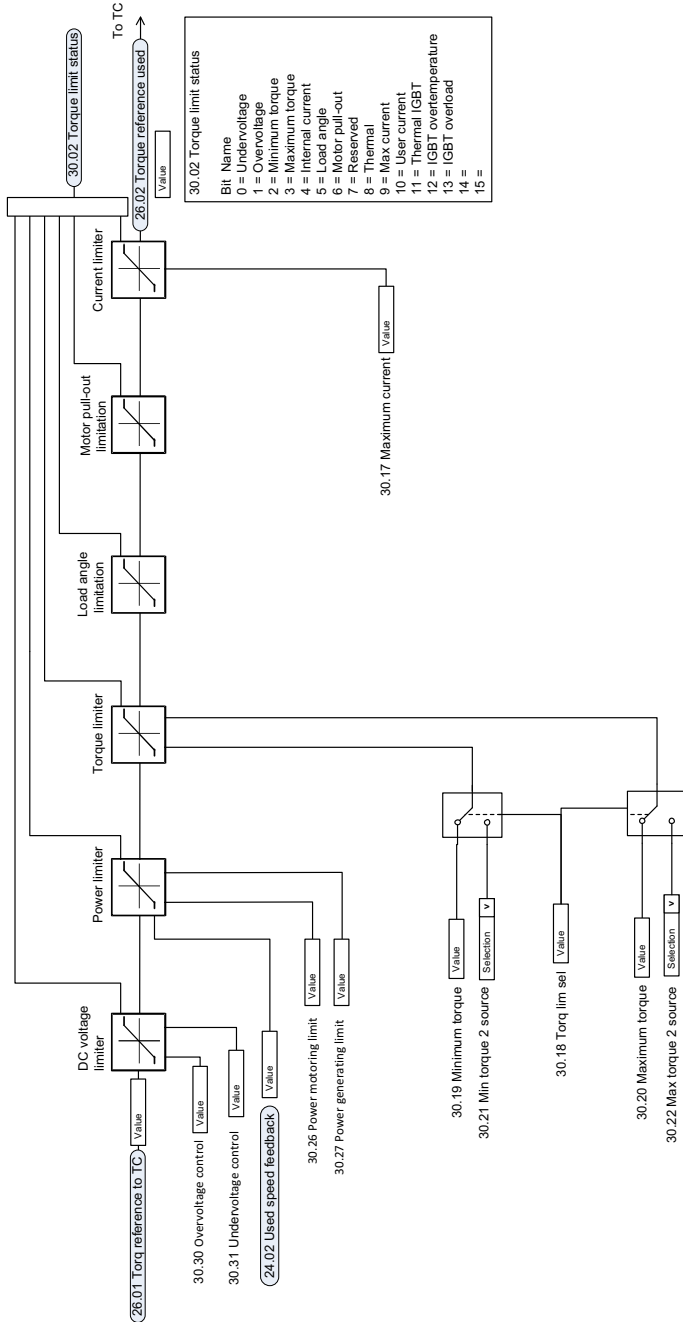
## Seleção e modificação da fonte de referência de torque



# Seleção de referência para controlador de torque

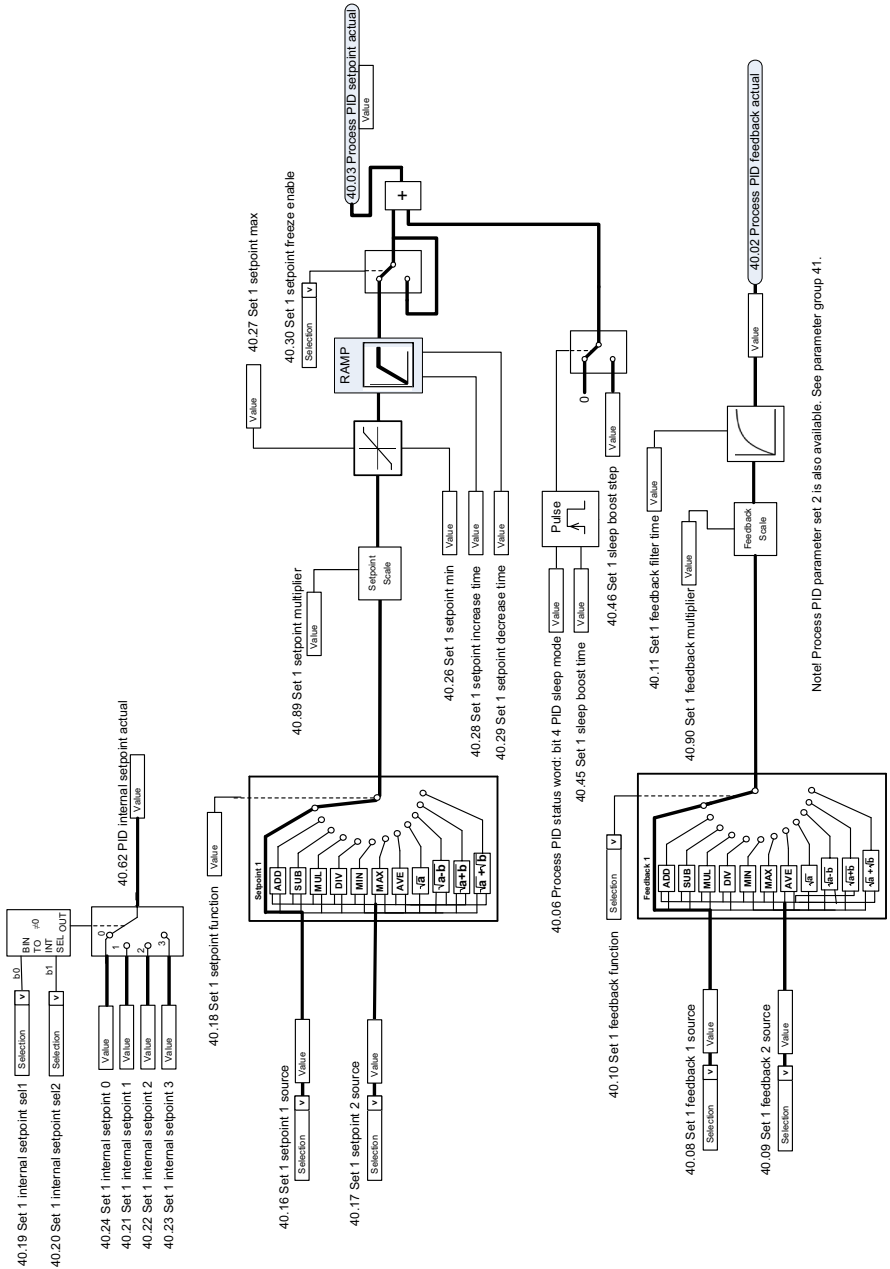


# Limite de torque

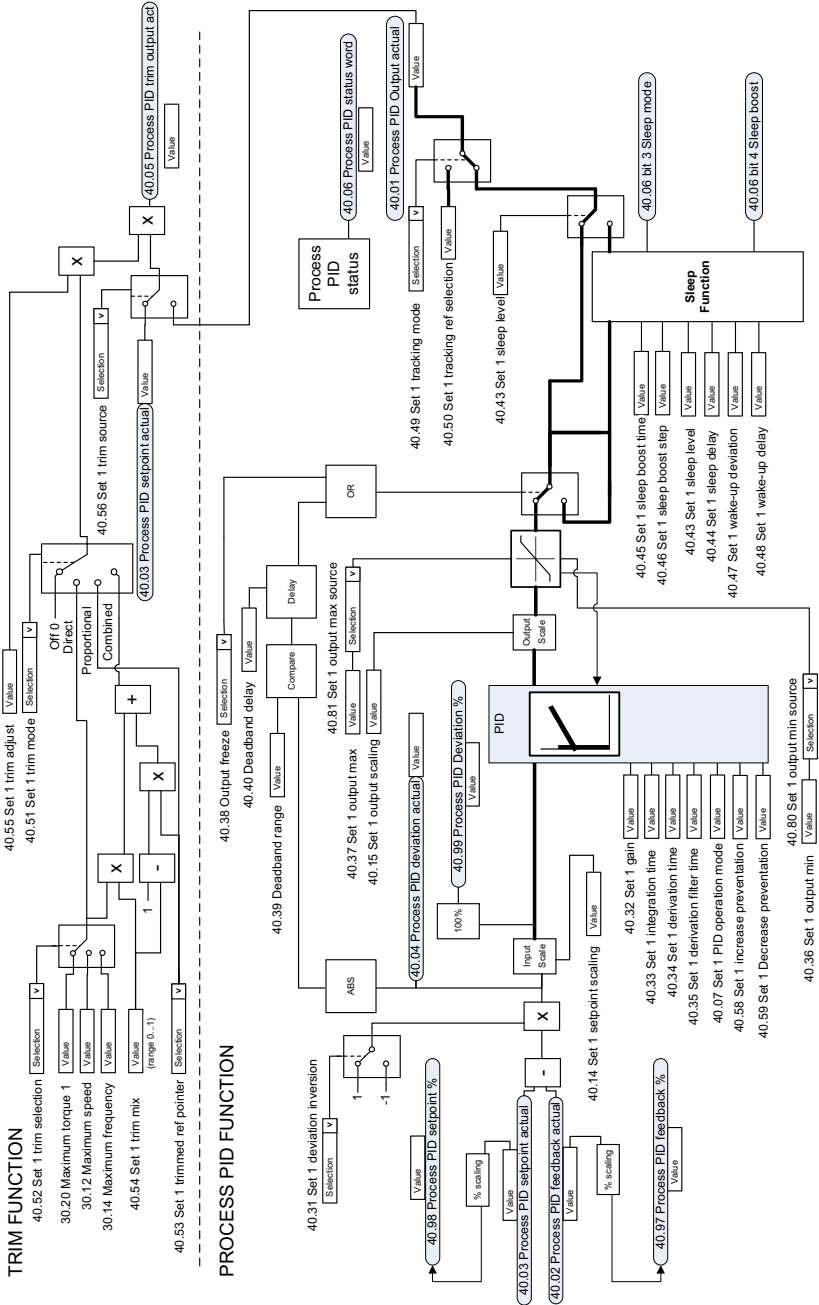




# Ponto de ajuste de PID de processo e seleção de fonte de feedback



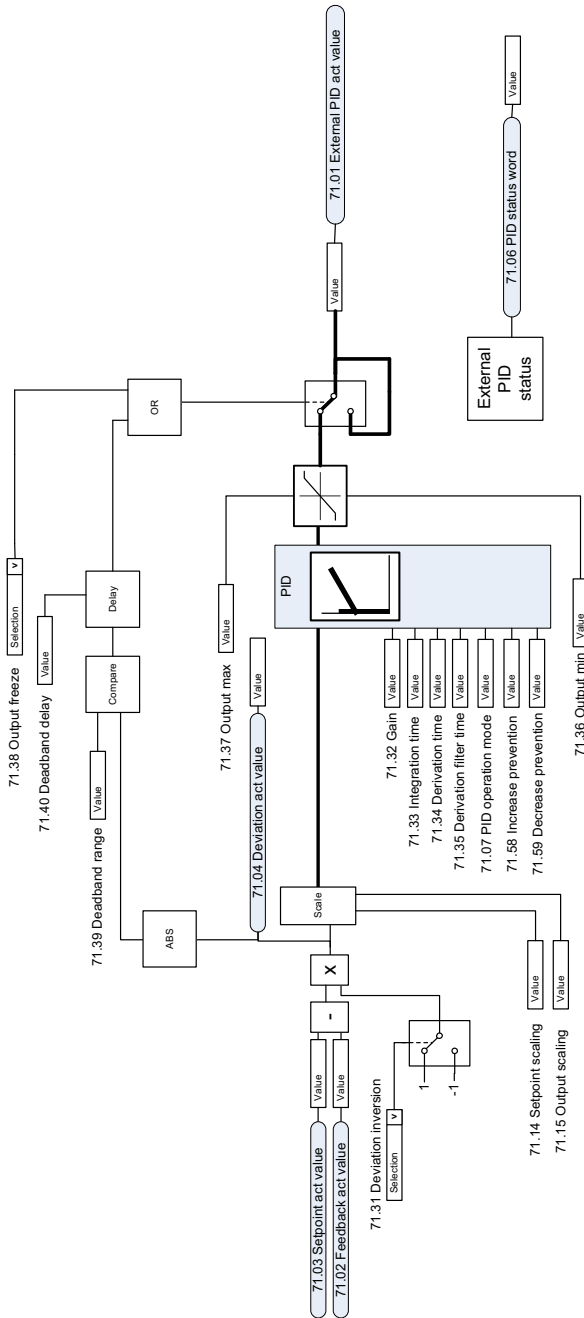
# Controlador PID de processo



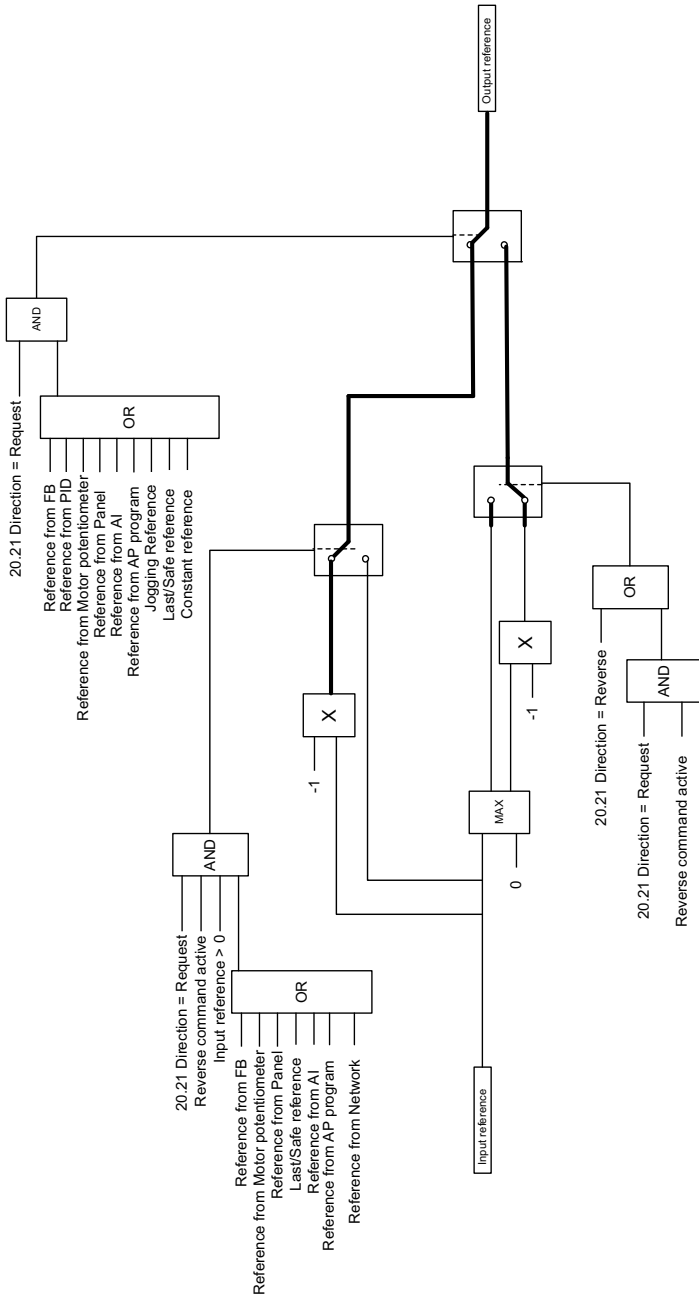
Note! Process PID parameter set 2 is also available. See parameter group 41.



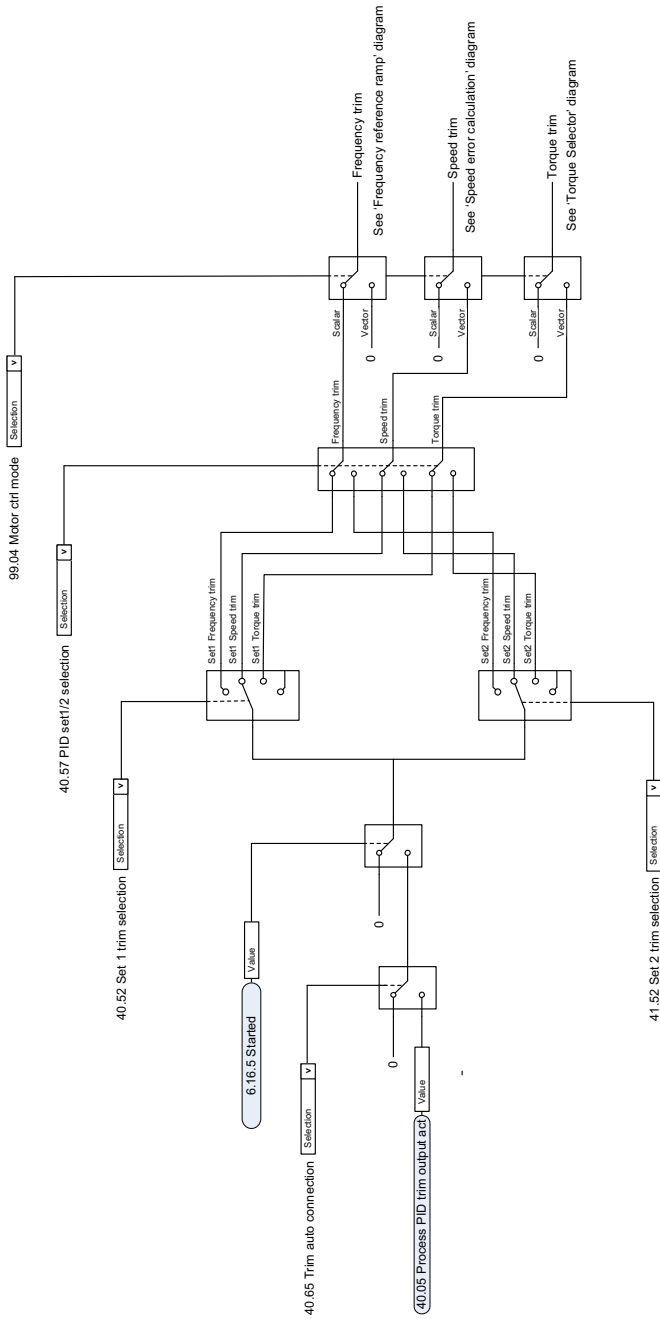
# Controlador PID externo



# Bloqueio de sentido



# Conexão automática de corte de PID



---

# Informações adicionais

## Consultas de produtos e serviços

Encaminhe quaisquer perguntas sobre o produto para seu representante ABB local, citando a designação de tipo e o número de série da unidade em questão. Uma lista dos contatos de venda, suporte e serviço da ABB pode ser encontrada em [abb.com/searchchannels](http://abb.com/searchchannels).

## Treinamento do produto

Para obter informações sobre treinamentos de produtos ABB, acesse o site [new.abb.com/service/training](http://new.abb.com/service/training).

## Fornecendo feedback sobre manuais de inversores de frequência ABB

Seus comentários a respeito de nossos manuais são bem-vindos. Navegue até [new.abb.com/drives/manuals-feedback-form](http://new.abb.com/drives/manuals-feedback-form).

## Biblioteca de documentos na Internet

Os manuais e outros documentos do produto podem ser encontrados em formato PDF no endereço [abb.com/drives/documents](http://abb.com/drives/documents).



[abb.com/drives](http://abb.com/drives)



3AXD5000024108F