Manual de programação

Allen-Bradley

Inversores PowerFlex® Série 750

Versões do firmware: 1.xxx a 9.xxx

Allen-Bradley • Rockwell Software

Rockwell Automation

Informações importantes para o usuário

Leia este documento e os documentos listados na seção de recursos adicionais sobre instalação, configuração e operação deste equipamento antes de instalar, configurar, operar ou fazer manutenção neste produto. Os usuários precisam estar familiarizados com as instruções de instalação e de fiação, bem como com as especificações de todos os códigos, leis e normas aplicáveis.

Atividades incluindo instalação, ajustes, colocação em serviço, uso, montagem, desmontagem e manutenção precisam ser executadas por pessoal devidamente treinado, de acordo com o código de práticas aplicável.

Se este equipamento for usado de forma não especificada pelo fabricante, a proteção fornecida por ele pode ser prejudicada.

Em nenhuma circunstância a Rockwell Automation, Inc. será responsável por danos indiretos ou decorrentes do uso ou aplicação deste equipamento.

Os exemplos e diagramas neste manual estão inclusos apenas para fins ilustrativos. Devido a muitas variáveis e especificações associadas com uma instalação em particular, a Rockwell Automation, Inc. não se responsabiliza pelo uso real com base nos exemplos e diagramas.

Nenhuma responsabilidade patente é assumida pela Rockwell Automation, Inc. com relação ao uso destas informações, circuitos, equipamentos ou programas descritos neste manual.

A reprodução do conteúdo deste manual, ao todo ou em parte, sem a permissão escrita da Rockwell Automation, Inc. é proibida.

Durante todo este manual, quando necessário usamos observações para conscientizá-los das considerações de segurança.

	ADVERTÊNCIA: Identifica informações sobre práticas ou circunstâncias que podem causar uma explosão em um ambiente classificado, o que pode levar a ferimentos pessoais ou morte, prejuízos a propriedades ou perda econômica.
	ATENÇÃO: Identifica informações sobre práticas e circunstâncias que podem levar a ferimentos pessoais ou morte, prejuízos a propriedades ou perda econômica. As informações de atenção ajudam a identificar um perigo, evitá-lo e reconhecer suas consequências.
IMPORTANTE	Identifica informações que são críticas para a aplicação bem-sucedida e o entendimento do produto.

As etiquetas podem estar no equipamento ou dentro dele, fornecendo informações de precaução específicas.

	PERIGO DE CHOQUE: Etiquetas podem estar localizadas dentro ou fora do equipamento, por exemplo, um inversor ou motor, para alertar sobre a possível presença de tensão perigosa.
	PERIGO DE QUEIMADURA: Etiquetas podem estar localizadas dentro ou fora do equipamento, por exemplo, um inversor ou motor, para alertar que as superfícies podem alcançar temperaturas perigosas.
	PERIGO DE ARCO ELÉTRICO: As etiquetas podem estar sobre ou dentro do equipamento, por exemplo, um centro de controle de motores, para alertas quanto ao arco elétrico em potencial. O arco elétrico causará ferimento grave ou morte. Use equipamento de proteção individual (EPI) apropriado. Sigas TODAS as especificações reguladoras para práticas de trabalho seguro e para equipamento de proteção individual (EPI).

Allen-Bradley, Rockwell Software, Rockwell Automation e TechConnect são marcas comerciais da Rockwell Automation, Inc.

As marcas comerciais que não pertencem à Rockwell Automation são propriedade de suas respectivas empresas.

Este manual contém informações novas e atualizadas.

Informações novas e atualizadas

Esta tabela contém as alterações feitas nesta revisão.

Tópico	Página
Alteração do nome do produto: E/S série 11 substituiu E/S aprimorada	
Parâmetros	45, 245
Diagramas de blocos do PowerFlex 753	376, 377, 378
Diagramas de blocos do PowerFlex 755	417, 418, 419

Prefácio

Características gerais
Quem deve usar este manual. 9
O que não está incluso neste manual 9
Documentação recomendada. 9
Obtenção dos manuais. 10
Inversores Allen-Bradley Suporte técnico. 11
Certificação do produto 11
Convenções do manual 11
Precauções gerais 12

Capítulo 1

Partida
Lista de verificação da inicialização. 15
Menu Start-up 17
Indicadores de status do inversor. 18
Estabelecimento de uma conexão com a EtherNet/IP. 19

Capítulo 2

Organização de parâmetros
Sobre os parâmetros 22
Nível de acesso 23
Como os parâmetros do inversor são organizados 24
Como os parâmetros do módulo opcional são organizados 44

Capítulo 3

Parâmetros inversor Porta 0
Arquivo de monitoração do inversor (porta 0) 50
Arquivo de controle do motor (porta 0) do inversor 52
Arquivo de E/S e realimentação do inversor (porta 0). 64
Arquivo de configuração do inversor (porta 0) 80
Arquivo de proteção do inversor (porta 0) 94
Arquivo de controle de velocidade (porta 0) do inversor 106
Arquivo de controle de torque (porta 0) do inversor 121
Arquivo de controle de posição (porta 0) do inversor 127
Arquivo de comunicação do inversor (porta 0). 140
Arquivo de diagnóstico do inversor (porta 0) 146
Arquivo de aplicações do inversor (porta 0). 163

Capítulo 4

Parâmetros da Porta 10 e Porta 11
Parâmetros de ponto comum do inversor (porta 10). 204
Parâmetros do inversor *n* (porta 10). 206
Parâmetros de ponto comum do conversor (porta 11) 209
Parâmetros do conversor *n* (porta 11) 211
Parâmetros de ponto comum de pré-carga (porta 11) 215
Parâmetros de pré-carga *n* (porta 11). 217

Capítulo 5

Recursos incorporados e parâmetros do módulo opcional

Parâmetros da EtherNet/IP incorporada (porta 13) 222
Configurações de comunicação 228
Parâmetros do DeviceLogix incorporado (porta 14) 231
Parâmetros do módulo de E/S 234
Parâmetros do módulo de E/S série 11 245
Parâmetros do módulo de encoder incremental simples 254
Parâmetros do módulo do encoder incremental duplo 256
Parâmetros do módulo de realimentação universal. 261
Parâmetros do módulo Safe Speed Monitor. 279

Capítulo 6

Localização de falhas

Falhas, alarmes e condições configuráveis 292
Indicadores de status do inversor. 293
Indicação IHM 294
Remoção de falhas manualmente 294
Tela de 7 segmentos da placa de interface da camada de alimentação (PLI) 294
Configuração dos ajustes de fábrica 296
Alocação do recurso do sistema 296
Manual de manutenção do hardware 297
Aplicações de movimento integrado. 297
Códigos de exibição de falha e de alarme 297
Nível de acesso 297
Descrições da falha do inversor e do alarme 298
Falhas e alarmes do inversor (porta 10) (carcaças 8 e maiores) 313
Falhas e alarmes do conversor (porta 11) (carcaças 8 e maiores) 318
Falhas e alarmes da pré-carga (porta 11) (carcaças 8 e maiores). 323
Funções N-1 e Re-Rate 326
Eventos da EtherNet/IP incorporada (porta 13) 330
Falhas e alarmes de E/S 332
Falha de Safe Torque Off 332
Falhas ATEX 333
Falhas e alarmes do encoder incremental simples 333
Falhas e alarmes do encoder incremental duplo. 334
Falhas e alarmes de realimentação universal 335
Verificação da porta 341
Sintomas comuns e ações corretivas 341
Prova de Içamento/Torque PowerFlex 755 344
Resistor de frenagem externo 344
Opções de suporte técnico 345

Apêndice A

Diagramas de blocos de controle do PowerFlex 753
Lista dos diagramas de bloco de controle do PowerFlex 753 347
Convenções e definições dos diagramas..... 348

Diagramas de blocos de controle do PowerFlex 755
Lista dos diagramas de bloco de controle do PowerFlex 755 382
Convenções e definições dos diagramas..... 383

Apêndice B

Observações sobre a aplicação
Tolerância da tensão..... 427
Prova de Içamento/Torque PowerFlex 755 428
Configuração do guindaste com realimentação do encoder..... 430
Configuração do guindaste – sem encoder..... 439
Função Pump-Off..... 447

Apêndice C

Uso do DeviceLogix
Introdução..... 459
Parâmetros 461
Elementos do bloco de funções 461
Bit e pontos da E/S analógica..... 462
Dicas..... 464
Exemplos de programa..... 466

Apêndice D

Motores com ímã permanente
Compatível com servomotores Allen-Bradley 477

Apêndice E

Movimento integrado na EtherNet/IP
Introdução..... 481
Opções de configuração de realimentação 483
Parâmetro/mapeamento de atributos de instâncias 488
Atributos aprimorados..... 496
Falhas 502
Recursos adicionais..... 505

Índice

Características gerais

O objetivo deste manual é fornecer informações básicas necessárias para instalação, partida e localização de falhas dos Inversores de frequência ajustável PowerFlex® Série 750.

Para informações sobre…	Consulte a página…
Quem deve usar este manual	9
O que não está incluso neste manual	9
Documentação recomendada	9
Obtenção dos manuais	10
Inversores Allen-Bradley Suporte técnico	11
Certificação do produto	11
Convenções do manual	11
Precauções gerais	12

Quem deve usar este manual

Este manual deverá ser usado por pessoal qualificado. A pessoa deverá estar apta a programar e a operar os inversores de frequência ajustável. Além disso, deve-se compreender os ajustes do parâmetro e as funções.

O que não está incluso neste manual

O manual do usuário do PowerFlex Série 750 foi desenvolvido para fornecer apenas as informações básicas de partida.

Documentação recomendada

Toda documentação recomendada listada nesta seção está disponível on-line no endereço http://www.rockwellautomation.com/literature.

As publicações a seguir fornecem informações gerais sobre o inversor.

Título	Publicação
Wiring and Grounding Guidelines for Pulse Width Modulated (PWM) AC Drives	DRIVES-IN001
Safety Guidelines for the Application, Installation and Maintenance of Solid State Control	SGI-1.1
A Global Reference Guide for Reading Schematic Diagrams	100-2.10
Guarding Against Electrostatic Damage	8000-4.5.2

As publicações a seguir fornecem informações específicas sobre os recursos na instalação do inversor, especificações e operação do inversor PowerFlex Série 750:

Título	Publicação
PowerFlex 750-Series AC Drive Installation Instructions	750-IN001
PowerFlex 750-Series AC Drives Technical Data	750-TD001
Enhanced PowerFlex 7-Class Human Interface Module (HIM) User Manual	20HIM-UM001
PowerFlex 750-Series Safe Torque Off User Manual	750-UM002
Safe Speed Monitor Option Module for PowerFlex 750-Series AC Drives Reference Manual	750-RM001
PowerFlex 750-Series AC Drives Hardware Service Manual (Frame 8 e maiores)	750-TG001
Dynamic Braking Resistor Calculator	PFLEX-AT001
DeviceLogix User Manual	RA-UM003

As publicações a seguir fornecem informações específicas sobre comunicação de rede:

Título	Publicação
PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter	750COM-UM001
PowerFlex 750-Series Drive DeviceNet Option Module	750COM-UM002
PowerFlex 20-750-CNETC Coaxial ControlNet Option Module	750COM-UM003

As publicações a seguir fornecem as informações necessárias ao aplicar os controladores Logix:

Título	Publicação
Logix5000 Controllers Common Procedures	1756-PM001
Logix5000 Controllers General Instructions	1756-RM003
Logix5000 Controllers Process Control and Drives Instructions	1756-RM006
RSLogix 5000 Getting Results	9399-RLD300GR

As publicações a seguir fornecem informações que são úteis ao planejar e instalar redes de comunicação:

Título	Publicação
ContolNet Coax Tap Installation Instructions	1786-5.7
ControlNet Cable System Planning and Installation Manual	1786-6.2.1
ContolNet Fiber Media Planning and Installation Guide	CNET-IN001

Obtenção dos manuais

Para solicitar cópias em papel da documentação técnica, entre em contato com seu distribuidor ou seu representante de vendas local Rockwell Automation.

Para localizar seu distribuidor local Rockwell Automation, visite www.rockwellautomation.com/locations

Inversores Allen-Bradley Suporte técnico

On-line no endereço…	Por e-mail no endereço…	Por telefone pelo número…
www.ab.com/support/abdrives	support@drives.ra.rockwell.com	262-512-8176

Para suporte técnico em automação e controle:

Título	On-line no endereço…
Suporte técnico da Rockwell Automation	http://support.rockwellautomation.com/knowledgebase

Certificação do produto

Certificações de produto e declarações de conformidade estão disponíveis na internet no endereço: **www.rockwellautomation.com/products/certification**

Convenções do manual

- Neste manual, fazemos referência aos inversores de frequência ajustável PowerFlex Série 750 como: inversor, PowerFlex 750, inversor PowerFlex 750 ou inversor CA PowerFlex 750.
- Inversores específicos junto ao PowerFlex Série 750 podem ser citados como:
  - PowerFlex 753, inversor PowerFlex 753 ou inversor CA PowerFlex 753
  - PowerFlex 755, inversor PowerFlex 755 ou inversor CA PowerFlex 755
- Para ajudar a diferenciar os nomes dos parâmetros e o texto da tela de outros textos, as convenções a seguir serão usadas:
  - Nomes de parâmetro aparecerão entre [colchetes] após o número de parâmetro.
    Por exemplo: parâmetro 308 [Modo Direção].
  - O texto da tela aparecerá “entre aspas.” Por exemplo: “Ativado.”
- As palavras a seguir são usadas em todo o manual para descrever uma ação:

Palavra	Significado
Pode	Possibilidade, apto a fazer algo
Não pode	Não é possibilidade, não está apto a fazer algo
Pode	Permitido, autorizado
Deve	Não pode ser evitado, tem que ser feito
Deverá	Exigido e necessário
Deve	Recomendado
Não Deve	Não Recomendado

Precauções gerais

Pessoal qualificado

ATENÇÃO: Somente pessoal qualificado e familiarizado com inversores CA de frequência ajustável e as máquinas associadas a eles devem planejar ou implementar a instalação, partida e subsequente manutenção do sistema. O não cumprimento das especificações pode resultar em ferimentos pessoais e/ou dano ao equipamento.

Segurança pessoal

ATENÇÃO: Para evitar o perigo de choque elétrico, verifique se a tensão nos capacitores de barramento descarregou completamente antes de fazer manutenção. Verifique a tensão do barramento CC no borne de alimentação ao medir entre os terminais +CC e –CC, entre o terminal +CC e o rack e entre o terminal –CC e o rack. A tensão deve ser zero para todas as três medições.

ATENÇÃO: Perigo de ferimento pessoal ou dano ao equipamento ao usar fontes de entrada bipolares. Ruído e desvio em circuitos de entrada sensível podem causar mudanças imprevisíveis na velocidade e direção do motor. Use os parâmetros de comando de velocidade para ajudar a reduzir a sensibilidade da fonte de entrada.

ATENÇÃO: Há risco de ferimentos ou dano ao equipamento. Os produtos host DPI ou SCANport não devem ser conectados diretamente por meio de cabos 1202. Pode resultar em comportamento imprevisível se dois ou mais equipamentos forem conectados desta forma.

ATENÇÃO: O circuito de controle para iniciar/parar/habilitar o inversor inclui componentes de estado sólido. Se houver perigo devido ao contato acidental com o maquinário em movimento ou fluxo não intencional de líquido, gás ou sólidos, pode ser necessário um circuito de parada fisicamente conectado adicional para remover a linha CA para o inversor. Um método de frenagem auxiliar pode ser necessário.

ATENÇÃO: Perigo de ferimentos pessoais ou dano ao equipamento devido a operação inesperada da máquina se o inversor for configurado para enviar automaticamente um comando de partida ou operação. Não use estas funções sem considerar os códigos, normas, regulamentações ou orientações industriais locais, nacionais e internacionais.

Segurança do produto

ATENÇÃO: Um inversor incorretamente aplicado ou instalado pode resultar em dano a componente ou em redução da vida útil do produto. Erros de fiação ou de aplicação como dimensionamento menor do motor, fonte CA incorreta ou inadequada ou temperatura do ar circundante excessiva pode resultar em falhas do sistema.

ATENÇÃO: Este inversor contém partes e conjuntos sensíveis ESD (Descarga Eletrostática). É necessária a precaução de controle de estática ao instalar, testar, fazer manutenção ou reparo neste conjunto. Podem ocorrer danos ao componente se os procedimentos de controle ESD não forem seguidos. Se não estiver familiarizado com os procedimentos de controle da descarga eletrostática, consulte Guarding Against Electrostatic Damage, publicação 8000-4.5.2 ou qualquer outro manual de proteção contra ESD aplicável.

ATENÇÃO: A configuração de uma entrada analógica para operação 0-20 mA e sua conversão a partir de uma fonte de tensão pode causar dano ao componente. Verifique a configuração adequada antes de aplicar os sinais de entrada.

ATENÇÃO: Um contator ou outro dispositivo que desconecta e reaplica frequentemente a linha CA ao inversor para iniciar e parar o motor pode causar dano ao inversor. O inversor é projetado para usar os sinais de entrada de controle que iniciarão e pararão o motor. Se um dispositivo de entrada for usado, a operação não deve exceder um ciclo por minuto, caso contrário, poderá ocorrer dano ao inversor.

ATENÇÃO: O inversor não deve ser instalado em uma área em que a atmosfera contenha poeira, vapores ou gases corrosivos ou voláteis. Se o inversor não for instalado por um período, ele deve ser armazenado em uma área em que não fique exposto a uma atmosfera corrosiva.

Produto LED Classe 1

ATENÇÃO: Perigo de dano permanente nos olhos ao usar equipamento de transmissão óptica. Este produto emite luz intensa e radiação invisível. Não olhe diretamente nas portas dos módulos ou conectores de cabo de fibra óptica.

Observações:

Partida

Este capítulo fornece as informações necessárias para iniciar o inversor PowerFlex Série 750.

Tópico	Página
Lista de verificação da inicialização	15
Menu Start-up	17
Indicadores de status do inversor	18
Estabelecimento de uma conexão com a EtherNet/IP	19

Lista de verificação da inicialização

- Esta lista de verificação suporta a opção de menu de partida.
- É necessário um interface homem-máquina (IHM) para operar a rotina de partida.

  Para informações detalhadas sobre o uso da IHM, consulte Enhanced PowerFlex 7-Class Human Interface Module (HIM) User Manual, publicação 20HIM-UM001.
- A rotina de partida pode modificar valores de parâmetro para E/S analógica e digital.

ATENÇÃO: A alimentação deve ser aplicada ao inversor para realizar o procedimentos para a partida a seguir. Algumas das tensões presentes estão no potencial de linha de entrada. Para evitar o perigo de choque elétrico ou dano ao dispositivo, somente pessoal de manutenção qualificado deve realizar o procedimento a seguir. Leia com atenção e entenda o procedimento antes de iniciar.

Preparativos para partida inicial do inversor

❑ 1. Confirme se o inversor foi instalado de acordo com PowerFlex 750-Series AC Drives Installation Instructions, publicação 750-IN001.

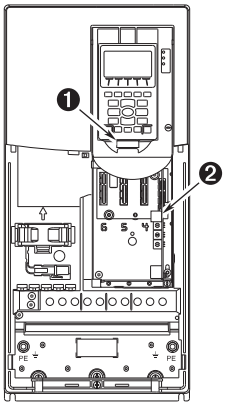
❑ 2. Confirme se todas as entradas estão conectadas aos terminais corretos e prenda-as.

❑ 3. Verifique se a alimentação CA no dispositivo desconectado está dentro do valor nominal do inversor.

❑ 4. Verifique se a tensão de alimentação de controle está correta.

❑ **5.** O restante deste procedimento requer a conexão de uma interface homem-máquina (IHM) a DPI Porta 1 ou 2.

Figura 1 – Portas DPI ❶ e ❷



❑ **6.** Aplique alimentação CA e controle as tensões para o inversor.

Se qualquer entrada digital estiver configurada para parar – CF, Operar ou Ativar, verifique se os sinais estão presentes ou o inversor não ligará. Consulte Capítulo 6 para obter uma lista de potenciais conflitos de entrada digital.

Se o LED STS não estiver verde e intermitente neste ponto, consulte Indicadores de status do inversor na página 18.

❑ **7.** Quando solicitado, selecione um idioma de exibição. A tela Start-up será exibida automaticamente para os inversores que não foram configurados previamente.

Se a tela Start-up não for exibida, pressione a tecla Enter.

❑ **8.** Pressione a tecla Enter para exibir o menu Start-up.

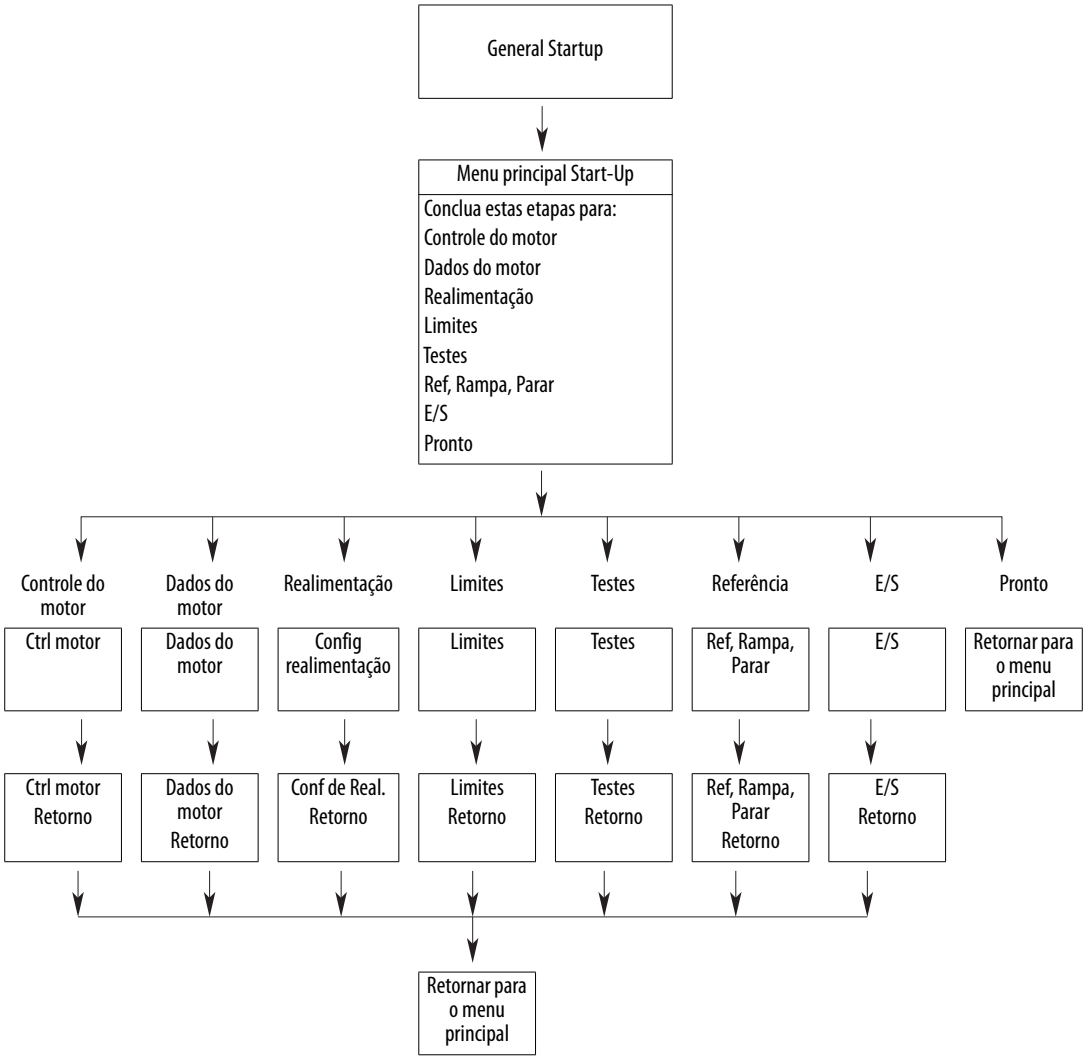
❑ **9.** Use as teclas de seleção para destacar “2. Basic”.

❑ **10.** Pressione a tecla Enter. Siga o menu usando a tecla Enter o qual o levará pela rotina Start-up.

A rotina Start-up faz perguntas simples e solicita a inserção das informações necessárias.

Menu Start-up

A interface homem-máquina (IHM) exibe o menu General Start-Up por padrão mediante a energização do inversor. Para navegar até o menu Start-Up após a energização inicial do inversor, pressione a tecla (Folders).



IMPORTANTE	Se uma rotina de partida for iniciada, mas precisar ser finalizada antes de ser concluída, certifique-se de pressionar a tecla de função Abort para sair totalmente da rotina.

Indicadores de status do inversor

Tabela 1 – Descrições do indicador de status PowerFlex 753

Nome	Cor	Estado	Descrição
STS (Status)	Verde	Intermitente	Inversor pronto, mas sem operar e sem falhas presentes.
		Sólido	Inversor executando, sem falhas presentes.
	Amarelo	Intermitente	O inversor não está executando, existe uma condição de inibição da partida e o inversor não pode ser iniciado. Consulte o parâmetro 933 [Inic Inibições].
		Sólido	O inversor não está executando, há uma condição de alarme tipo 1 (configurável pelo usuário) e o inversor continua a executar. Consulte os parâmetros 959 [Status AlarmeA] e 960 [Status AlarmeB].
	Vermelho	Intermitente	Uma falha grave ocorreu. O inversor desligará. O inversor não pode ser iniciado até que a condição de falha seja removida. Consulte o parâmetro 951 [Últ Código Falha].
		Sólido	Uma falha não reinicializável ocorreu.
	Vermelho/ Amarelo	Intermitente alternadamente	Uma falha de advertência ocorreu. Durante a operação, o inversor continua a executar. O sistema é desligado no controle do sistema. A falha deve ser removida para continuar. Use o parâmetro 950 [Conf Falh Menor] para habilitar. Se não ativado, atua como uma falha grave.
	Amarelo/ Verde	Intermitente alternadamente	Durante a operação, há um alarme tipo 1. Consulte os parâmetros 959 [Status AlarmeA] e 960 [Status AlarmeB].
	Verde/ Vermelho	Intermitente alternadamente	O inversor está atualizando.

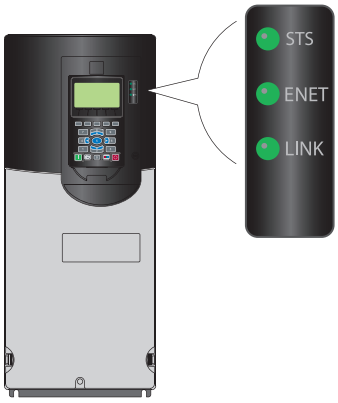


Tabela 2 – Descrições do indicador de status PowerFlex 755

Nome	Cor	Estado	Descrição
STS (Status)	Verde	Intermitente	Inversor pronto, mas sem operar e sem falhas presentes.
		Sólido	Inversor executando, sem falhas presentes.
	Amarelo	Intermitente	O inversor não está executando, há uma condição de alarme tipo 2 (não configurável) e o inversor não pode ser iniciado. Consulte o parâmetro 961 [Alarmes Tipo2].
		Sólido	O inversor não está executando, há uma condição de alarme tipo 1 (configurável pelo usuário) e o inversor continua a executar. Consulte os parâmetros 959 [Status AlarmeA] e 960 [Status AlarmeB].
	Vermelho	Intermitente	Uma falha grave ocorreu. O inversor desligará. O inversor não pode ser iniciado até que a condição de falha seja removida. Consulte o parâmetro 951 [Últ Código Falha].
		Sólido	Uma falha não reinicializável ocorreu.
	Vermelho/ Amarelo	Intermitente alternadamente	Uma falha de advertência ocorreu. Durante a operação, o inversor continua a executar. O sistema é desligado no controle do sistema. A falha deve ser removida para continuar. Use o parâmetro 950 [Conf Falh Menor] para habilitar. Se não ativado, atua como uma falha grave.
	Amarelo/ Verde	Intermitente alternadamente	Durante a operação, há um alarme tipo 1. Consulte os parâmetros 959 [Status AlarmeA] e 960 [Status AlarmeB].
	Verde/ Vermelho	Intermitente alternadamente	O inversor está atualizando.
ENET	Apagado	Desligado	A EtherNet/IP não está conectada corretamente à rede ou precisa de um endereço IP.
	Vermelho	Intermitente	Terminou a temporização de uma conexão EtherNet/IP.
		Sólido	O módulo adaptador não passou no teste de detecção de duplicação do endereço IP.
	Vermelho/ Verde	Intermitente alternadamente	O módulo adaptador está executando um autoteste.
	Verde	Intermitente	O módulo adaptador está devidamente conectado, porém, não está se comunicando com nenhum dispositivo na rede.
		Sólido	O módulo adaptador está devidamente conectado e se comunicando na rede.
LINK	Apagado	Desligado	O módulo adaptador não está energizado ou não está transmitindo na rede.
	Verde	Intermitente	O módulo adaptador está devidamente conectado e transmitindo pacote de dados na rede.
		Sólido	O módulo adaptador está devidamente conectado, porém, não está transmitindo na rede.

IMPORTANTE Os LEDs indicadores de status no invólucro da IHM não indicam o status atual de um módulo adaptador de comunicação opcional instalado. Se um módulo adaptador de comunicação opcional estiver instalado, consulte o manual do usuário para obter uma descrição da localização e indicação do LED.

Estabelecimento de uma conexão com a EtherNet/IP

Há três métodos de configuração do endereço IP do módulo adaptador EtherNet/IP embutido:

- **Seccionadoras do módulo adaptador –** Use as seccionadoras ao trabalhar em uma rede simples, isolada (por exemplo, 192.168.1.xxx) que possua outros produtos com seccionadoras para ajustar seus endereços IP, quando não precisar acessar a rede de fora e se preferir um método de endereçamento de nó simplificado. As três seccionadoras do módulo adaptador são lidas quando o inversor é energizado e representam três dígitos decimais a partir da parte inferior (consulte Figura 2). Se definir um endereço válido (001-254), o módulo adaptador usará esse valor como o octeto inferior de seu endereço IP (192.168.1.xxx, onde xxx = ajustes de parâmetro da seccionadora), juntamente com uma máscara de subrrede de 255.255.255.0 e não haverá conversor de protocolos configurado. Além disto, o ajuste de parâmetro como módulo adaptador P36 [BOOTP] é automaticamente ignorado.

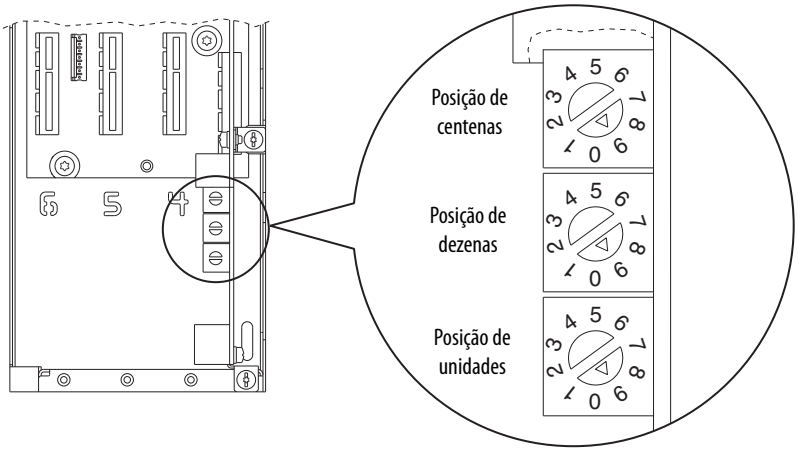
  Consulte Figura 2 e sua respectiva tabela para conhecer todos os ajustes de parâmetro possíveis para a seccionadora e as respectivas descrições.

IMPORTANTE Ao usar as seccionadoras do módulo adaptador, ajuste o endereço IP antes de aplicar a alimentação porque o módulo adaptador usa o endereço IP detectado ao receber a alimentação pela primeira vez.

- **Servidor BOOTP –** Use BOOTP se preferir controlar os endereços IP dos dispositivos usando um servidor. O endereço IP, a máscara de subrrede e os endereços de gateway serão então fornecidos pelo servidor BOOTP.
- **Parâmetros do módulo adaptador –** Use os parâmetros do módulo adaptador quando desejar maior flexibilidade no ajuste do endereço IP ou se precisar se comunicar fora da rede de controle usando um gateway. O endereço IP, a máscara de subrrede e os endereços de conversor de protocolos virão dos parâmetros do módulo adaptador ajustados.

IMPORTANTE Independente do método usado para ajustar o endereço IP do módulo adaptador, cada modo na rede EtherNet/IP deverá ter um endereço IP exclusivo. Para mudar um endereço IP, deve-se ajustar o novo valor, remover e aplicar novamente a alimentação (ou reinicializar) o módulo adaptador.

Figura 2 – Ajuste de parâmetro do endereço IP



Ajustes possíveis de parâmetro	Descrição
000	O módulo adaptador usará, dependendo do P36 [BOOTP], o ajuste de parâmetro BOOTP ou o ajuste do parâmetro do módulo adaptador para o endereço IP.
001…254	O módulo adaptador usará o ajuste de parâmetro da seccionadora para o endereço IP (192.168.1.xxx, onde xxx = ajuste de parâmetro da seccionadora).
255…887	O módulo adaptador usará, dependendo do P36 [BOOTP], o ajuste de parâmetro BOOTP ou o ajuste do parâmetro do módulo adaptador para o endereço IP.
888	Reinicializa a função do endereço IP do módulo adaptador com o ajuste de fábrica. A partir daí, o inversor deve ser desenergizado, as seccionadoras definidas com um ajuste de parâmetro diferente de 888 e o inversor deverá ser energizado novamente para aceitar o novo endereço.
889…998	O módulo adaptador usará, dependendo do P36 [BOOTP], o ajuste de parâmetro BOOTP ou o ajuste do parâmetro do módulo adaptador para o endereço IP.
999 (ajustes de parâmetro padrões)	Desabilita as seccionadoras. O módulo adaptador usará, dependendo do P36 [BOOTP], o ajuste de parâmetro BOOTP ou o ajuste do parâmetro do módulo adaptador para o endereço IP.

Organização de parâmetros

Este capítulo lista e descreve os parâmetros do inversor PowerFlex Série 750 Porta 0. Os parâmetros podem ser programados (visualizados/editados) usando uma interface homem-máquina (IHM). Consulte Enhanced PowerFlex 7-Class Human Interface Module (HIM) User Manual, publicação 20HIM-UM001, para instruções sobre como usar a IHM para visualizar e editar os parâmetros. Como uma alternativa, a programação também pode ser executada usando o software DriveTools™ e um microcomputador.

Tópico	Página
Sobre os parâmetros	22
Nível de acesso	23
Como os parâmetros do inversor são organizados	24
Como os parâmetros do módulo opcional são organizados	44

Sobre os parâmetros

Para configurar um módulo inversor para operar de maneira específica, determinados parâmetros do inversor precisam ser configurados corretamente. Há três tipos de parâmetros:

- **Parâmetros numéricos**
  Estes parâmetros têm um único valor numérico (como 1750.0 RPM).
- **Parâmetros ENUM**
  Esses parâmetros permitem a seleção de 2 ou mais itens. A IHM LCD exibirá uma mensagem de texto para cada item.
- **Parâmetros indiretos**
  Estes parâmetros, representados por um valor máximo de 159999 ou 159999.15, são usados para criar atribuições ou para selecionar uma fonte ou destino de dados. Os primeiros dois dígitos são usados para selecionar uma porta. Os quatro dígitos seguintes selecionam um número de parâmetro. Se aplicável, os dois dígitos após a casa decimal selecionam um bit. Por exemplo, para atribuir um módulo opcional de E/S na porta 4 usando um contato de operação na entrada digital 0, o parâmetro 163 [Exec ED] é definido como 040001.00.
- **Parâmetros de bits**
  Esses parâmetros têm bits individuais associados aos recursos e condições. Se o bit for 0, o recurso está desabilitado ou a condição é falsa. Se o bit for 1, o recurso está habilitado ou a condição é verdadeira.

A tabela a seguir mostra como cada tipo de parâmetro é apresentado neste manual.

Tabela 3 – Tabela de explicação

❶			❷	❸			
		Nº	**Nome da tela** Nome completo Descrição	**Valores**		**Leitura-gravação**	**Tipo de dados**
CONTROLE DO MOTOR	Dados do motor	**28**	**RPM An Motor** Rotações por minuto na placa de identificação do motor RPM nominal na placa de identificação do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM 1750,0 1,0/40000,0	RW	Real
	Regul. de vetor.	**107**	**Ativ Adapt Torq** Habilitação da adaptação do torque Habilita ou desabilita o cálculo de adaptação do torque. Esta seleção está ativa somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Opções:	1 = "Ativ." 0 = "Desativ." 1 = "Ativ."	RW	Inteiro de 32 bits
REALIMENTAÇÃO E E/S	Funções de entr. digital	**164**	**Exec Avan ED** Avanço de execução da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para operar o inversor (controle de 2 fios) e comandar a direção de avanço.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
	Entradas digitais	**220**	**753 Stat Ent. Dig** Status da entrada digital Status das entradas digitais residentes na placa de controle principal (porta 0).			RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	En Digitl 2	En Digitl 1	En Digitl 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Nº	**Nome** Descrição			**Leitura-gravação**	**Tipo de dados**
❶	Organização do arquivo e grupo				
	Nº – Número de parâmetro				
	O valor do parâmetro não pode ser alterado até que o inversor pare.				
❷	**Nome** – O nome do parâmetro como aparece no software DriveExecutive.				
	Descrição – Breve descrição da função do parâmetro. A primeira linha é o nome completo do parâmetro relacionado ao texto.				
	753 = O parâmetro é específico para os inversores PowerFlex 753 somente. 755 = O parâmetro é específico para os inversores PowerFlex 755 somente. 755 (8+) = O parâmetro é específico para os inversores PowerFlex 755 com carcaça 8 e maiores somente.				
❸	**Valores** – Define as diversas características de operação do parâmetro. *Há três tipos de valores.*				
	ENUM	Padrão:	Lista o valor atribuído na fábrica.		
		Opções:	Exibe as seleções disponíveis.		
	Bit	Padrão:	Lista o valor atribuído na fábrica.		
		Opções:	Exibe as seleções disponíveis.		
	Numérico	Padrão	Lista o valor atribuído na fábrica.		
		Mín/Máx.	Exibe o menor ajuste possível/Exibe o maior ajuste possível.		
	Indica se o parâmetro é leitura-escrita ou somente leitura. **RW** = Leitura-escrita **RO** = Somente leitura			RW RO	
	Indica o tipo de dados do parâmetro (ou seja, inteiro, ponto flutuante, booleano).				Inteiro de 32 bits

Nível de acesso

Três opções de nível de acesso de parâmetro podem ser selecionadas por P301 [Nível Acesso].

- Opção 0 “Básico” é a visualização mais limitada, exibindo apenas os parâmetros e opções comumente usados.
- Opção 1 “Avançado” é uma visualização expandida que pode ser necessária para acessar recursos mais avançados do inversor.
- Opção 2 “Especialista” permite uma visualização abrangente de todo o conjunto de parâmetro do inversor.

Como os parâmetros do inversor são organizados

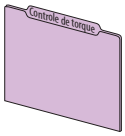
O software de programação DriveExecutive exibe os parâmetros no formato de uma "lista linear" ou "arquivo de grupos de parâmetros". Visualizar os parâmetros no formato "arquivo de grupos de parâmetros" simplifica a programação ao agrupar os parâmetros que são usados para funções semelhantes. Há onze arquivos. Cada arquivo está dividido em diversos grupos de parâmetros.

As descrições do parâmetro Inversor (porta 0) começam na página 49.

Visualização básica dos parâmetros (porta 0)

Parâmetro 301 [Nível Acesso] ajustado para a opção 0 "Básico."

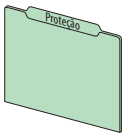
Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Monitoração	Medição	Freq de Saída	1	Fdbk Cr Torque	5	Energia de Saída	9		
		RefVel comandada	2	Fdbk Cr Fluxo	6	Volts de Bar Dir	11		
		Fdbk Veloc Mtr	3	Corrente Saí	7				
		Torque Comand	4	Voltagem Saí	8				
	Dados do inversor	Voltagem nom	20	Amp nominal	21	KW nominais	22		
Controle do motor	Dados do motor	Volts An Motor	25	Hertz An Motor	27	Uni Ener An Mtr	29	Polos do Mtr	31
		Amp An Motor	26	RPM An Motor	28	Ener Anunc Motor	30		
	Opções Ctrl Mtr	Modo Cntl do Mtr	35	Voltagem Máxima	36	Frequência MLP	38	IPM Stc OfsTst K (1)	1660
				Freq Máxima	37				
								(1) Carcaças 1 a 7 somente	
	Volts por Hertz	Curva VHz	65						
	AjusteAuto	AjusteAuto	70	Torq AjusteAuto	71	IPM_Lg_25_pct	1630	IPM_Ld_0_pct	1635
						IPM_Lg_50_pct	1631	IPM_Ld_100_pct	1636
						IPM_Lg_75_pct	1632		
						IPM_Lg_100_pct	1633		
						IPM_Lg_125_pct	1634		
Realimentação e E/S	Funções de entrada digital	Conf Ent Digital	150	Início ED	161	DI Transm 1	166	Cntl Manual ED	172
		Ativ ED	155	Avan Revert ED	162	DI Trans 1 Avan	167	Selc 0 Vel DI	173
		Falha Clar ED	156	Exec ED	163	DI Trans 1 Volta	168	Selc 1 Vel DI	174
		Falha Aux ED	157	Exec Avan ED	164	DI Transm 2	169	Selc 2 Vel DI	175
		Inter ED	158	Exec Rev ED	165	DI Trans 2 Avan	170	DI HOA Start	176
		Inter Lim Cor ED	159			DI Trans 2 Volta	171	Acel 2 ED	179
		Inter Desacel ED	160					Decel 2 ED	180
	E/S da placa de controle [755]	Sts Ent Digital	220						
	Entradas Dig. [753]	Sts Ent Digital	220	MáscFltrEntDig	222	FiltrEntDig	223		
	Saídas digitais [753]	Status Saíd Dig	225	Selec. RO0	230	Selec TO0	240		
		Invert Saíd Dig	226	Selec Nív RO0	231	Sel Nív TO0	241		
				Nív. RO0	232	Nív TO0	242		
				Sts Cmp Niv RO0	233	Sts Cmp. Niv TO0	243		
	Motor PTC [753]	Config PTC	250	Status PTC	251				
	Entradas analógicas [753]	Tpo Ent Analóg	255	Valor Anlg In0	260	Ent0 Anlg Alta	261	Ent0 Anlg. baixa	262
	Saídas analógicas [753]	Tipo Sd. Anlg	270	Selec. Sd0 Anlg	275	Dados Sd0 Anlg	277	Sd0 Anlg Al	280
						DadosAl Sd0 Anlg	278	Sd0 Anlg bx	281
						DadosBx Sd0 Anlg	279	Sd0 Anlg val	282

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
CFG Inver	Preferências	Unids Veloc	300	Nível Acesso	301	Idioma	302		
	Cfg controle	Classe Voltagem	305	PsoTrqVelc Md A	309				
		Taxa Serviço	306						
		Modo Direção	308						
	Ctrl Auto Manual	Másc Lógica	324	Sel Ref Man Alt	328	Pré-carg Manual	331		
		Másc Autom	325	Rf Man Alt AnAlt	329				
		Másc Cmd Manual	326	Rf Man Alt AnBai	330				
		Másc Ref Manual	327						
	Recursos de frenagem	Inter Modo A	370	Tipo Resistor FR	382	Stop Dwell Time	392		
		Inter Modo B	371	Ohms Ext FR	383	Ação Inib Desac	409		
		Reg Bar Mode A	372	Watts Ext FR	384				
		Reg Bar Mode B	373	WattsPulsExt FR	385				
Proteção	Sobrecarga do motor	Ação SC Motor	410	Fator SC Mtr	413	Nvl Redef SC Mtr	415		
		SC Mtr Inicializ	411	Hertz SC Mtr	414	Hora Redef SCMtr	416		
		Nvl Alarm SC Mtr	412						
	Limites de carga	Sel Lmt Corrente	421			Config Pino Cort	434		
		Lim Corrente 1	422			Acão Pino Cort 1	435		
						Nível Pino1 Cort	436		
						Temp Pino Cort 1	437		
	Prd Energia	Ação Perda Eng	449	Perda Eng Modo A	450				
Controle de velocidade	Velc Limits	Veloc Avanc Máx	520	Veloc Avanc Mín	522				
		Veloc Rev Máx	521	Veloc Rev Mín	523				
	Taxas de velocidade de aceleração em rampa	Temp Acel 1	535	Temp Desacel 1	537	Temp Des Ac Tran	539		
		Temp Acel 2	536	Tmp Descel 2	538				
	Referência de velocidade	Sel Ref A Veloc	545	Sel Ref B Veloc	550	Transm Veloc 1	556	Veloc 1 Atual	571
		PntConf Rf A Vel	546	PntConf Rf B Vel	551	Transm Veloc 2	557	Veloc 2 Atual	572
		RefVel A AnlgEne	547	RefVel B AnlgEne	552	MOP Init Select	566	Veloc 3 Atual	573
		RefVel A AnlgDes	548	RefVel B AnlgDes	553	MOP Init Stpt	567	Veloc 4 Atual	574
								Veloc 5 Atual	575
								Veloc 6 Atual	576
								Veloc 7 Atual	577
Controle de torque	Referência de torque	Sel Ref A Torque	675	Sel Ref B Torque	680	RefTorq Selecion	685		
		PntConf Rf A Tq	676	PtCnf Rf B Torq	681				
		RefTrqA AnlgEner	677	RefTrqB AnlgEner	682				
		RefTrqA AnlgDes	678	RefTrqB AnlgDes	683				
		Mult Rf A Torq	679	Mult Ref B Torq	684				
Comunicação	Controle de comunicação	Port 1 Referênc	871						
	Datalinks DPI	En Dads A1	895	En Dads C1	899	Sd Dados A1	905	Sd Dados C1	909
		En Dads A2	896	En Dads C2	900	Sd Dados A2	906	Sd Dados C2	910
		En Dads B1	897	En Dads D1	901	Sd Dados B1	907	Sd Dados D1	911
		En Dads B2	898	En Dads D2	902	Sd Dados B2	908	Sd Dados D2	912
Diagnósticos	Status	Origem Ref Veloc	930	Status Unid 1	935				
		OrigemÚlt Início	931	Status Unid 2	936				
		Origem Últ Inter	932	Sts Condição 1	937				
		Inic Inibições	933						
		Último IníclInib	934						
	Info de falha/alarme	Conf Falh Menor	950						
		Últ Código Falha	951						
		Status Falha A	952						
		Status Falha B	953						

Visualização avançada dos parâmetros (porta 0)

Parâmetro 301 [Nível Acesso] ajustado para a opção 1 “Avançado.”

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Monitoração	Medição	Freq de Saída	1	Fdbk Cr Torque	5	Volts de Bar Dir	11	Total MWh Motor	16
		RefVel comandada	2	Fdbk Cr Fluxo	6	Mem Bar Dir	12	Total MWh Regen	17
		Fdbk Veloc Mtr	3	Corrente Saí	7	MWHr Decorrido	13	Total kWh Motor	18
		Torque Comand	4	Voltagem Saí	8	kWHr Decorrido	14	Total kWh Regen	19
				Energia de Saída	9	Tempo Exec Decor	15		
				Fatr de Ener Saí	10				
	Dados do inversor	Voltagem nom	20	Amp nominal	21	KW nominais	22		
Controle do motor	Dados do motor	Volts An Motor	25	Hertz An Motor	27	Uni Ener An Mtr	29	Polos do Mtr	31
		Amp An Motor	26	RPM An Motor	28	Ener Anunc Motor	30		
	Opções Ctrl Mtr	Modo Cntl do Mtr	35	Voltagem Máxima	36	Cnfg Opções Mtr	40	IPM Stc OfsTst K (1)	1660
				Freq Máxima	37	Ativ Flux Sub	43		
				Frequência MLP	38	Tmp Flux Sub	44	(1) Carcaças 1 a 7 somente	
	Volts por Hertz	Iniciar/Acel Imp	60	Voltagem Abert	62	Curva VHz	65		
		Exec Imp	61	Frequência Abert	63				
	AjusteAuto	AjusteAuto	70	Inércia Total	76	IPM_Lg_25_pct	1630	IPM_Ld_0_pct	1635
		Torq AjusteAuto	71	Lim Test Inércia	77	IPM_Lg_50_pct	1631	IPM_Ld_100_pct	1636
		Queda Volt RC	73			IPM_Lg_75_pct	1632		
		Queda Volt Rfg	74			IPM_Lg_100_pct	1633		
		Ref corrent flux	75			IPM_Lg_125_pct	1634		
Realimentação e E/S	Funções de entrada digital	Conf Ent Digital	150	DI Transm 1	166	Acel 2 ED	179	Redef DIP ED	193
		Ativ ED	155	DI Trans 1 Avan	167	Decel 2 ED	180	Invert DIP ED	194
		Falha Clar ED	156	DI Trans 1 Volta	168	Sel0 SP TqPs DI	181	PontAjA Torq ED	195
		Falha Aux ED	157	DI Transm 2	169	Sel1 SP TqPs DI	182	Lim Ext Avanç ED	196
		Inter ED	158	DI Trans 2 Avan	170	Int ED Modo B	185	Lim Dec Avanç ED	197
		Inter Lim Cor ED	159	DI Trans 2 Volta	171	RegBar ED Modo B	186	Lim Ext Rev ED	198
		Inter Desacel ED	160	Cntl Manual ED	172	Prd Eng ED ModoB	187	Lim Desac Rev ED	199
		Início ED	161	Selc 0 Vel DI	173	Prd Eng ED	188	HdwrP ED Sbrcurs	200
		Avan Revert ED	162	Selc 1 Vel DI	174	Pré-Carg ED	189	HdwrN ED Sbrcurs	201
		Exec ED	163	Selc 2 Vel DI	175	Ved Pré-Carg ED	190		
		Exec Avan ED	164	DI HOA Start	176	Ativ DIP ED	191		
		Exec Rev ED	165	Inc POM ED	177	Mant DIP ED	192		
				Dec POM ED	178				
	E/S da placa de controle [755]	Sts Ent Digital	220						
	Entradas Dig. [753]	Sts Ent Digital	220	MáscFItrEntDig	222	FiltrEntDig	223		
	Saídas digitais [753]	Status Saíd Dig	225	Selec. RO0	230	Selec TO0	240		
		Invert Saíd Dig	226	Selec Nív RO0	231	Sel Nív TO0	241		
		PntConf Sda Dig	227	Nív. RO0	232	Nív TO0	242		
				Sts Cmp Niv RO0	233	Sts Cmp. Niv TO0	243		
				Tem RO0 lig	234	TO0 Temp Lig	244		
				Temp. RO0 desl	235	TO0 Temp Desl	245		
	Motor PTC [753]	Config PTC	250	Status PTC	251				
	Entradas analógicas [753]	Tpo Ent Analóg	255	Valor Anlg In0	260	Pda Actn EnAnlg	263	Filt Gn En0 Anlg	265
		Sqrt EntAnalóg	256	Ent0 Anlg Alta	261	Val InicEn0Anlg	264	BW Filt Ent0 Anl	266
		Sts Perd Ent Anl	257	Ent0 Anlg. baixa	262				
	Saídas analógicas [753]	Tipo Sd. Anlg	270	Selec. Sd0 Anlg	275	Dados Sd0 Anlg	277	Sd0 Anlg Al	280
		Abs Sd. Anlg	271	Stpt Sd0 Anlg	276	DadosAl Sd0 Anlg	278	Sd0 Anlg bx	281
						DadosBx Sd0 Anlg	279	Sd0 Anlg val	282
	Manut Predit R0 [753]	StsManutPredit	285	Amps Carga RO0	287	TempDec Ro0	289	NivEventDur RO0	291
		Tipo Carga RO0	286	DurTotal RO0	288	TempRest RO0	290	ActnEvntDur RO0	292

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
CFG Inver	Preferências	Unids Veloc	300	Nível Acesso	301	Idioma	302		
	Cfg controle	Classe Voltagem	305	PsoTrqVelc Md A	309	Md PosTqVel Ativ	313	Control Pré-Carg	321
		Taxa Serviço	306	PsoTrqVelc Md B	310	Ptaj Erro TALV	314	Atraso Pré-Carg	322
		Modo Direção	308	PsoTrqVelc Md C	311	Temp Cont TALV	315	Cfg Err Pré-Carg	323
				PsoTrqVelc Md D	312				
	Ctrl Auto Manual	Másc Lógica	324	Sel Ref Man Alt	328	Pré-Carg Manual	331		
		Másc Autom	325	Rf Man Alt AnAlt	329				
		Másc Cmd Manual	326	Rf Man Alt AnBai	330				
		Másc Ref Manual	327						
	Memória do inversor	Redef Medids	336						
	Recursos de partida	Inic No InícSist	345	Modo Sleep Wake	350	Mode FlyingStart	356		
		Atraso InícSist	346	SelRef SleepWake	351				
		Falha Tent Auto	347	Nível Sleep	352				
		Tent Reinic Auto	348	Hora Sleep	353				
		Rtrd Reinic Auto	349	Nível Wake	354				
				Hora Wake	355				
	Recursos de frenagem	Inter Modo A	370	Tipo Resistor FR	382	Stop Dwell Time	392	Adj 1 Freio Desl	402
		Inter Modo B	371	Ohms Ext FR	383	Sel Nvl Frnag CD	393	Adj 2 Freio Desl	403
		Reg Bar Mode A	372	Watts Ext FR	384	Nível Frnag CD	394	Ação Inib Desac	409
		Reg Bar Mode B	373	WattsPulsExt FR	385	Hora Frnag CD	395		
		Cnfg Nvl Reg Bar	374	Ativ Frnag Flux	388				
		Nível Reg Bar	375	Lmt Frnag Fluxo	389				
Proteção	Sobrecarga do motor	Ação SC Motor	410	Fator SC Mtr	413	Nvl Redef SC Mtr	415	Contagens SC Mtr	418
		SC Mtr Inicializ	411	Hertz SC Mtr	414	Hora Redef SCMtr	416	Hora Viag SC Mtr	419
		Nvl Alarm SC Mtr	412						
	Limites de carga	Modo SC Unidade	420	Lmt Energ Motor	427	Config Pino Cort	434	Ação Perd Carg	441
		Sel Lmt Corrente	421			Acão Pino Cort 1	435	Nível Perd Carg	442
		Lim Corrente 1	422			Nível Pino1 Cort	436	Temp Perd Carg	443
		Lim Corrente 2	423			Temp Pino Cort 1	437	AçãoPrdFaseSaída	444
		Lim Corr Ativa	424			Acão Pino Cort 2	438	NvlPerdFase Saí	445
		Lim Taxa Corrent	425			Nível Pino2 Cort	439		
		Lim Energ Regen	426			Temp Pin Cort 2	440		
	Prd Energia	Ação Perda Eng	449	Perda Eng Modo A	450	Perda Eng Modo B	453	Ação Baixa Volt	460
				Nível Perd Eng A	451	Nível Perd Eng B	454	Nível Baixa Volt	461
				Temp Perd Eng A	452	Temp Perd Eng B	455	AçãoPerda EmFase	462
								Nvl Perd Em Fase	463
								Redef Mem Bar CD	464
	Falha Terra	Ação AlertaTerra	466						
		Nvl Alerta Terra	467						
	Manut Preditiva	Status ManPredit	469	RedTax VentDC	488	DurTotMancMtr	502	DurTotalMancMaq	511
		TempAmbManPred	470	DurTotal VentDC	489	DurDecMancMtr	503	DurDecMancMaq	512
		Ativ RedManPrd	471	DurDec VentDC	490	DurRestMancMtr	504	DurRestMancMaq	513
		Redef Manut Pred	472	DurRest VentDC	491	NvlEventMancMtr	505	NvlEventMancMáq	514
		CbFan Derate 755 (8+)	481	NívelEvnt VentDC	492	AçãoEventMancMtr	506	AçãoEventMancMaq	515
		CbFan TotalLife 755 (8+)	482	AçãoEvent VentDC	493	LogRedef MancMtr	507	LogRedefMancMáq	516
		CbFan ElpsdLife 755 (8+)	483	HSFan ResetLog (1)	494	HrDecLubrifMtr	508	HrDecLubrifMáq	517
		CbFan RemainLife 755 (8+)	484	RedTx EmVent	495	NvlEvntLubrfMtr	509	NvlEvnt LubrfMáq	518
		CbFan EventLevel 755 (8+)	485	DurTotal EmVent	496	AçãoEvntLubrfMtr	510	AçãoEvntLubrfMáq	519
		CbFan EventActn 755 (8+)	486	DurDecor EmVent	497				
				DurRest EmVent	498				
				NívlEvent EmVent	499				
				AçãoEvnt EmVent	500				
				LogRed EmVent	501				
				(1) Carcaças 755 1 a 7 somente.					

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Controle de velocidade	Velc Limits	Veloc Avanc Máx	520	Veloc Avanc Mín	522	Limite Sobrevel	524	Ign Veloc 1	526
		Veloc Rev Máx	521	Veloc Rev Mín	523	Limit Veloc Zero	525	Ign Veloc 2	527
								Ign Veloc 3	528
								Ign Band Veloc	529
	Taxas de velocidade de aceleração em rampa	Temp Acel 1	535	Temp Desacel 1	537	Temp Des Ac Tran	539	Curva Acel S	540
		Temp Acel 2	536	Tmp Descel 2	538			Desac Curva S	541
	Referência de velocidade	Sel Ref A Veloc	545	Escala Ref Veloc	555	Sel Ref Man ED	563	Veloc 1 Atual	571
		PntConf Rf A Vel	546	Transm Veloc 1	556	RefMan ED AnlgEn	564	Veloc 2 Atual	572
		RefVel A AnlgEne	547	Transm Veloc 2	557	RefMan ED AnlgDe	565	Veloc 3 Atual	573
		RefVel A AnlgDes	548	Referece POM	558			Veloc 4 Atual	574
		Mult Ref A Veloc	549	Salvar Ref POM	559			Veloc 5 Atual	575
		Sel Ref B Veloc	550	Taxa POM	560			Veloc 6 Atual	576
		PntConf Rf B Vel	551	Limite Alto POM	561			Veloc 7 Atual	577
		RefVel B AnlgEne	552	Lim Baixo POM	562				
		RefVel B AnlgDes	553	MOP Init Select	566				
		Mult Ref B Veloc	554	MOP Init Stpt	567				
	Corte de velocidade	Sel Ref A Cort	600	Sel Ref B Cort	604	Sel RfA PctCt	608	Sel RefB PctCt	612
		PntCnf Rf A Cort	601	PtConf Rf B Cort	605	Ptconf RfA PctCt	609	Ptconf RfB PctCt	613
		RefCorteA AnlgEn	602	RefCorteB AnlgEn	606	RefPrcCortA AnEn	610	RefPrcCortB AnEn	614
		RefCorteA AnlgDe	603	RefCorteB AnlgDe	607	RefPrcCortA AnDe	611	RefPrcCortB AnDe	615
	Compensação de escorregamento/ redução	Red RPM em ACT	620						
		Desl RPM em ACT	621						
		Desl LB Comp	622						
	Regulador de velocidade	Cntl Opções Vel	635	Kp Reg Veloc	645	Amortec Circ Vel	653	Kp Reg Vel VSVHz	663
		LB Reg Veloc	636	Kp Máx Reg Vel	646	Saí Int Reg Vel	654	Ki Reg Vel VSVHz	664
		VelFdbk Filtrado	640	Ki Reg Veloc	647	Lmt Pos Reg Vel	655		
		Erro Veloc	641			Lmt Neg Reg Vel	656		
						Saída Reg Vel	660		
	Comp velocidade	Sel Comp Veloc	665						
		Gan Comp Veloc	666						
		Saída Comp Veloc	667						
Controle de torque	Limites de torque	Limit Torque Pos	670						
		Limit Torque Neg	671						
	Referência de torque	Sel Ref A Torque	675	Sel Ref B Torque	680	RefTorq Selecion	685	Etapa Torque	686
		PntConf Rf A Tq	676	PtCnf Rf B Torq	681			RefTorq Filtrada	689
		RefTrqA AnlgEner	677	RefTrqB AnlgEner	682			Ref Torq Limitad	690
		RefTrqA AnlgDes	678	RefTrqB AnlgDes	683				
		Mult Rf A Torq	679	Mult Ref B Torq	684				
	Inertia Comp [755]	Modo Comp Inérci	695	Gan Acel Inércia	696	LBFPB Comp Inérc	698	Ref Arranq Ext	700
				Gan Desac Inérci	697	Saída Comp Inérc	699		
	Inertia Adaption [755]	Md ObsCar AdIner	704	Estimat Carga	707	Retd ObsCg IA	709	LB Observador Cg	711
		LB Adapt Inércia	705	AdapTorq Inércia	708	LBFltrAdptInérc	710		
		GanAdaptInércia	706						
	Comp Atrito [755]	ModoCompFriccao	1560	HisteCompFriccao	1562	HasteCompFriccao	1564	NominCompFriccao	1566
		AcionCompFriccao	1561	TempoCompFriccao	1563	EscorCompFriccao	1565	SaidaCompFriccao	1567

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Controle de posição	Conf/Sts Posição	StatusRefPos PAP	720	Ref Selec Pos	722	Status Reg Pos	724	Band Posit InPos	726
		Controle Pos	721	Comand Pos	723	Posição Zero	725	PositDwell InPos	727
	Retorno à posição inicial	Status Retorn	730	Local Orig ED	732	Local Veloc Orig	735	Pos Orig Real	737
		Control Retorn	731	Pos Redefin ED	733	Loc Arran Orig	736	Pos Orig Us	738
				Limit Orig CA ED	734				
	Posição Observ [755]	Sel ObserPos 1	745	Sel ObserPos 2	748				
		DtcEnt ObsPos 1	746	DtcEnt ObserPos2	749				
		PtCnf ObsPos 1	747	PtCnf ObsPos2	750				
	Interpolador [755]	Contr Interp	755	Entr Pos Interp	756	Saí Pos Interp	759		
				Entr Vel Interp	757	Saí Vel Interp	760		
				Entr Trq Interp	758	Saí Trq Interp	761		
	Direto	Selec RefPos	765	PtCf Direto Pos	766				
				Ref Direta Pos	767				
	Ponto a ponto	Controle PAP	770	Sel Ref PAP	775	PontoConf PAP	780	Lim Vel Ava PAP	785
		Modo PAP	771	Referência PAP	776	Tempo Acel PAP	781	Lim Vel Rev PAP	786
		Etapa Ind ED	772	Feedback PAP	777	Tempo Desac PAP	782	Curva S PAP	787
		Rev Etap Ind ED	773	Escala Ref PAP	778	RefAva Vel PAP	783	Subst Vel PAP	788
		Pred Etap Ind ED	774	Pred Índice PAP	779	Comando PAP	784	Mult PTP EGR	789
								Div PTP EGR	790
	Mlha Bloq Fase [755]	Controle CBF	795	Sel Ref Pos CBF	799	Entrada EPR CBF	804	Saída Cod CBF	809
		Sel Vel Ext CBF	796	PtCnf Pos CBF	800	Entrada Rvls CBF	805	Saída Av Cod CBF	810
		PtCnf Vl Ext CBF	797	LB CBF	801	Filtr Saí Ps CBF	806	Saída EPR CBF	811
		EsclVel Ext CBF	798	LB FiltroCB CBF	802	Saída Veloc CBF	807	Saí Rvls CBF	812
				RPM Cod Virt CBF	803	Saí Avan Vel CBF	808		
	Engrenagem eletrônica	Saí TME Ref Pso	815	Mult TME Pso	816				
				Div TME Pso	817				
	Offset de posição	Sel Pso Offst 1	820	Sel Pso Offst 2	822	Vel Offset Pso	824		
		Pso Offset 1	821	Pso Offset 2	823				
	Ftr Esc Fdbk PosCg [755]	Mult Fdbk PosCg	825	Div Fdbk PsoCg	826				
	Reg posição			Erro Posição	835	Lmt Int Pos RegP	840	Lim Vel Pos RegP	844
				Posição Real	836	Lmt Int Neg RegP	841	Lim Vel Pos RegP	845
				Carg Real Pso [755]	837	Saí Integ RegPso	842	Red Reg Pso	846
				Ki Reg Pso	838	Saí Vel RegPso	843	Fdbk Posição	847
				Kp Reg Pso	839			RelEngrenPosicao	848
Comunicação	Controle de comunicação	Port 1 Referênc	871	Port 4 Referênc	874	Port 13 Referênc [755]	877	Res Lógic Unid	879
		Port 2 Referênc	872	Port 5 Referênc	875	Port 14 Referênc	878	Res Ref DPI	880
		Port 3 Referênc	873	Port 6 Referênc	876			Res Acel DPI	881
								Res Lóg DPI	882
								Rslt Ref Acion	883
								Rslt RmpRef Aci	884
	Segurança	MáscPrtAct	885	MáscEscritAct	887				
		MáscLógicAct	886	Cfg Másc Grv	888				
	Datalinks DPI	En Dads A1	895	En Dads C1	899	Sd Dados A1	905	Sd Dados C1	909
		En Dads A2	896	En Dads C2	900	Sd Dados A2	906	Sd Dados C2	910
		En Dads B1	897	En Dads D1	901	Sd Dados B1	907	Sd Dados D1	911
		En Dads B2	898	En Dads D2	902	Sd Dados B2	908	Sd Dados D2	912
	Proprietários	Int Propriet	919	Trans Prop	921	Elim Prop Falha	923	Ref Prop Selec	925
		Inic Propriet	920	Prp Direç	922	Prop Manual	924		

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Diagnósticos	Status	Origem Ref Veloc	930	Status Unid 1	935	Pct Temp TBTI	941	Status No Lim	945
		OrigemÚlt Início	931	Status Unid 2	936	Temp C TBTI	942	Pad Port Seg	946
		Origem Últ Inter	932	Sts Condição 1	937	Pct Temp Unid	943		
		Inic Inibições	933	Cont Sobrec Un	940	Temp C Unid	944		
		Último IníclnIb	934						
	Info de falha/alarme	Conf Falh Menor	950	Status1 na Falha	954	Status AlarmeA	959	AlarmeA c Falha	962
		Últ Código Falha	951	Status2 na Falha	955	Status AlarmeB	960	AlarmeB c Falha	963
		Status Falha A	952	Freq Falhas	956	Alarmes Tipo2	961		
		Status Falha B	953	Amps Falha	957				
				Volts Bar Falha	958				
	Detecção Pico [755]	Real PtCf DetPic	1035	SelPredDetPic1	1038	Saída DetPico1	1041	Conf Pico 2	1044
		Int D PtCf DtPic	1036	Conf Pico1	1039	Sel En Dt Pic2	1042	Pico 2 Alt	1045
		Sel En Dt Pic1	1037	Pico 1 Alt	1040	SelPredDetPico2	1043	Saída DetPico2	1046
Aplicações	PID de processo	Config DIP	1065	Sel Feedback DIP	1072	Sel Saída DIP	1079	Gan Prop DIP	1086
		Controle DIP	1066	RealimPID AnlEn	1073	Mult Saída DIP	1080	Tempo Int DIP	1087
		Sel Ref DIP	1067	RealimPID AnlDe	1074	Limit Sup DIP	1081	Temp Deriv DIP	1088
		RefPID AnlgEn	1068	Sel Vl PerFB DIP	1075	Limit Inf DIP	1082	Status DIP	1089
		RefPID AnlgDes	1069	SelTq PerdFB DIP	1076	Fxmorta DIP	1083	Med Ref DIP	1090
		PontConf DIP	1070	Feedback DIP	1077	LB Filtro PB DIP	1084	Med Fdback DIP	1091
		Mult Ref DIP	1071	Mult Fdbk DIP	1078	Pré-cg DIP	1085	Med Erro DIP	1092
								Med Saída DIP	1093
	Prova Torque [755]	Cnfg Prov Torq	1100	TaxaGir LmtTorq	1104	Tempo Liber Fr	1107	Tolerância Flut	1111
		Cnfg Prov Torq	1101	Band Dev Veloc	1105	Tempo Def Freio	1108	PctEscalPsoMicro	1112
		PsoMicroFlut ED	1102	Int Band Veloc	1106	Viag Alarm Freio	1109	TempoFlutVelZero	1113
		Status Prov Torq	1103			Cont Desl Freio	1110	TorqueTesteFreio [755]	1114
	Funçao Fibra	Contr Fibra	1120	IncremPercur	1123	SaltoP	1126	SincFibra ED Hab	1129
		Status Fibra	1121	DecremPercur	1124			PercFibra EDDes	1130
		Temp Sinc	1122	Percur Máx	1125				
	Tensão ajustável	ConfTensãoAjust	1131	SelCortTensAjust	1136	TensAjus Presel1	1142	MultRef TensAjus	1149
		SelTensãoAjust	1133	SelCortTenAj Ene	1137	TensAjus Presel2	1143	CurvaS TensAjus	1150
		RefTensAjus Ene	1134	SelCortTenAj Des	1138	TensAjus Presel3	1144	PrcCort TensAjus	1151
		RefTensAjus Des	1135	Cmd Tensão Ajust	1139	TensAjus Presel4	1145	TensãoMín Ajus	1152
				TempAcelTensAjus	1140	TensAjus Presel5	1146	Dead Time Comp	1153
				TempDesacTensAju	1141	TensAjus Presel6	1147	DC Offset Ctrl	1154
						TensAjus Presel7	1148		
	Balancim de bomba	Vel Rolet	1165	Ação AlarmeTrq	1168	Rel Engre Total	1174	PoliaBmb PC	1180
		Trq Rolete	1166	Config AlarmeTrq	1169	Vel Máx Rolet	1175	Limit Cx Engr	1181
		Cmd Vel Rolet	1167	Freq AlarmeTrq	1170	Trq Máx Rolete	1176	Class Cx Engr	1182
				Nvl AlarmeTrq	1171	Vel Máx Rolet	1177	Rel Cx Engr	1183
				Timeout AlarTrq	1172	Polia Motor	1178	Polia Cx Engr	1184
				AçãoTO AlarmTrq	1173	ConfBomb PoçPetr	1179		
	Bmb Desl	Conf Bomba Des	1187	Arm Ciclo Bomba	1192	Perc Trq Ciclo	1198	Cont Bomb Des	1203
		Ajust Bomb Des	1188	Conf Sup Pos Atq	1193	Perc Trq Levant	1199	ContBmb Descanso	1204
		Ação Bomb Des	1189	Vlr Ref Torque	1194	Perc Trq Queda	1200	Pos Ataque Dia	1205
		Ctrl Bomba Des	1190	Nível Bomb Des	1195	Cont Pos Ataque	1201	Bomba ED Desab	1206
		Sts Ciclo Bomba	1191	Veloc Bomb Des	1196	Ataque por Min	1202	Nvl Desc Bomba	1207
				Temp Bomb Des	1197				

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Aplicações	Profiling [755]	Status Perfil	1210	Substit Vel ED	1221	Etapa 1, 2, 3 a 16 Tipo		1230, 1240, 1250 a 1380	
		Unids Viajadas	1212	Sel0 EtapInic ED	1222	Etapa 1, 2, 3 a 16 Velocidade		1231, 1241, 1251 a 1381	
		Comando Perfil	1213	Sel1 EtapInic ED	1223	Etapa 1, 2, 3 a 16 Aceleração		1232, 1242, 1252 a 1382	
		Contag Por Unid	1215	Sel2 EtapInic ED	1224	Etapa 1, 2, 3 a 16 Desaceleração		1233, 1243, 1253 a 1383	
		Substit Vel Perf	1216	Sel3 EtapInic ED	1225	Etapa 1, 2, 3 a 16 Valor		1234, 1244, 1254 a 1384	
		Inver ED Perf	1217	Sel4 EtapInic ED	1226	Etapa 1, 2, 3 a 16 Contato		1235, 1245, 1255 a 1385	
		Mant Etap ED	1218			Etapa 1, 2, 3 a 16 Batch		1236, 1246, 1256 a 1386	
		Etapa Canc ED	1219			Etapa 1, 2, 3 a 16 Próximo		1237, 1247, 1257 a 1387	
		Canc Perf ED	1220			Etapa 1, 2, 3…16 Ação		1238, 1248, 1258 a 1388	
						Etapa 1, 2, 3 a 16 Entr Dig		1239, 1249, 1259 a 1389	
	Came eletrônico [755]	Control PCAM	1390	Exten X PCAM	1396	PCAM Prin Pt X 0, 1, 2 a 15		1407, 1409, 1411 a 1437	
		Modo PCAM	1391	Exten X PCAM	1397	PCAM Prin Pt Y 0, 1, 2 a 15		1408, 1410, 1412 a 1438	
		Selec Pos PCAM	1392	Exten Y PCAM	1398	PtTér Aux PCAM		1439	
		PtCf Pos PCAM	1393	Sel EscalY PCAM	1399	Tipos Aux PCAM		1440	
		Offset Pos PCAM	1394	PtCnfEscalY PCAM	1400	PCAM Aux Pt X 1, 2, 3 a 15		1441, 1443, 1445 a 1469	
		Eps PsoOff PCAM	1395	SelEscalVel PCAM	1401	PCAM Aux Pt Y 1, 2, 3 a 15		1442, 1444, 1446 a 1470	
				PtCfEscalVl PCAM	1402	Status PCAM		1471	
				Inic Decliv PCAM	1403	Sd Vel PCAM		1472	
				Térm Decliv PCAM	1404	Sd Pso PCAM		1473	
				PtTérm Prin PCAM	1405	Partida DI PCAM		1474	
				Tipos Prin PCAM	1406				
	Posição do rolo [755]	ConfigPosicaoRol	1500	Predef PosRol	1504	Ent Revol PosRol	1507	EscalaUnidPosRol	1510
		StatusPosicaoRol	1501	OffsetPosRol	1505	SaidRevol PosRol	1508	SaidaPos PosRol	1511
		PtInicFdbkPosRol	1502	Ent Bord/Rev PR	1506	Desenr PosRol	1509	SaidaUnid PosRol	1512
		SelFdbkPos PRol	1503						
	Impulso de torque [755]	CtrlRefrçTorqPos	1515	RfçTorqPos PosX1	1520	RfçTorqPos TrqY2	1525	RfçTrqPosSaidTrq	1528
		StatRefrçTorqPos	1516	RfçTorqPos PosX2	1521	RfçTorqPos TrqY3	1526		
		SelRefRfçTorqPos	1517	RfçTorqPos PosX3	1522	RfçTorqPos TrqY4	1527		
		OffsetPRfçTrqPos	1518	RfçTorqPos PosX4	1523				
		ContDesenrRfçTqP	1519	RfçTorqPos PosX5	1524				
	Impulso variável	VB Config	1535	VB Minimum	1539	VB Frequency	1543	VB Current Rate	1548
		VB Status	1536	VB Maximum	1540	VB Min Freq	1544	VB Current Hyst	1549
		VB Voltage	1537	VB Accel Rate	1541	VB Flux Thresh	1545	VB Cur Thresh	1550
		VB Time	1538	VB Decel Rate	1542	VB Flux Lag Freq	1546	VB Rate Lag Freq	1551
						VB Filt Flux Cur	1547		
	Orientação do eixo [755]	ConfigOrientEixo	1580	EntBordRevOrEixo	1584	EscalaUnidOriEix	1588	TempoAcelOriEixo	1591
		StatusOrientEixo	1581	EntRevolsOriEixo	1585	SaidPosOrienEixo	1589	TempoDesacOrEixo	1592
		VlrRefOrientEixo	1582	SaidRevlsOriEixo	1586	SO Unit Out	1590	LimVelFrtOriEixo	1593
		OffsetOrientEixo	1583	Cnt/Rev OrieEixo	1587			LimVelRevOriEixo	1594
	Compensação Id [755]	AtivarCompens Id	1600	MonitCompensId 4	1607	Regen CompId 1	1613	Regen CompId 4	1619
		MonitCompensId 1	1601	MonitCompId 4 Iq	1608	RegenCompId 1 Iq	1614	RegenCompId 4 Iq	1620
		MonitCompId 1 Iq	1602	MonitCompensId 5	1609	Regen CompId 2	1615	Regen CompId 5	1621
		MonitCompensId 2	1603	MonitCompId 5 Iq	1610	RegenCompId 2 Iq	1616	RegenCompId 5 Iq	1622
		MonitCompId 2 Iq	1604	MonitCompensId 6	1611	Regen CompId 3	1617	Regen CompId 6	1623
		MonitCompensId 3	1605	MonitCompId 6 Iq	1612	RegenCompId 3 Iq	1618	RegenCompId 6 Iq	1624
		MonitCompId 3 Iq	1606						

Visualização inteligente dos parâmetros (porta 0)

Parâmetro 301 [Nível Acesso] ajustado para a opção 2 “Expert.”

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Monitoração	Medição	Freq de Saída	1	Fdbk Cr Torque	5	Energia de Saída	9	MWHr Decorrido	13
		RefVel comandada	2	Fdbk Cr Fluxo	6	Fatr de Ener Saí	10	kWHr Decorrido	14
		Fdbk Veloc Mtr	3	Corrente Saí	7	Volts de Bar Dir	11	Tempo Exec Decor	15
		Torque Comand	4	Voltagem Saí	8	Mem Bar Dir	12	Total MWh Motor	16
								Total MWh Regen	17
								Total kWh Motor	18
								Total kWh Regen	19
	Dados do inversor	Voltagem nom	20	Amp nominal	21	KW nominais	22		
Controle do motor	Dados do motor	Volts An Motor	25	Hertz An Motor	27	Uni Ener An Mtr	29	Polos do Mtr	31
		Amp An Motor	26	RPM An Motor	28	Ener Anunc Motor	30		
	Opções Ctrl Mtr	Modo Cntl do Mtr	35	Utilização Bar	42	Econ no Ki Ref	47	IPM V FB HP Filt	1648
		Voltagem Máxima	36	Ativ Flux Sub	43	Econ Ki AceDesac	48	IPM SpdEst Filt	1649
		Freq Máxima	37	Tmp Flux Sub	44	Econ Kp AceDesac	49	IPM SpdEst Kp	1650
		Frequência MLP	38	Ki Flux Desc	45	Filtro de Estab	50	IPM SpdEst Ki	1651
		Cnfg Opções Mtr	40	Kp Flux Desc	46	Ganho Volt Estab	51	IPM SpdEst KiAdj	1652
						Ganho Âng Estab	52	IPM Tran PWM	1653
								IPMTran PWM Hyst	1654
								IPM Tran Mode	1655
								IPM TranMod Hyst	1656
								IPM Tran Filt Lo	1657
								IPM Tran Filt Hi	1658
								IPM Tran Angle	1659
								IPM Stc OfsTst K	1660
								IPM Lq Cmd BW	1661
								Parâmetros 1648 a 1661 usados pelos inversores com caraças 1 a 7 somente.	
	Volts por Hertz	Iniciar/Acel Imp	60	Voltagem Abert	62	Filtr de Imp SVC	64		
		Exec Imp	61	Frequência Abert	63	Curva VHz	65		
	AjusteAuto	AjusteAuto	70	Inércia Total	76	RaF TstOfst ImP	85	IPM_Lg_25_pct	1630
		Torq AjusteAuto	71	Lim Test Inércia	77	Volt FCEM ImP	86	IPM_Lg_50_pct	1631
		Queda Volt RC	73	CompAng Sem Cod	78	Voltagem Rl ImP	87	IPM_Lg_75_pct	1632
		Queda Volt Rfg	74	CompVlt Sem Cod	79	Volt EiXq ImP [755]	88	IPM_Lg_100_pct	1633
		Ref corrent flux	75	Config ImP	80	Volt EiXd ImP [755]	89	IPM_Lg_125_pct	1634
				Offst CodPrim Im	81	Kp Reg Vqs ImP	91	IPM_Ld_0_pct	1635
				Offst CodAlt ImP	82	Ki Reg Vqs ImP	92	IPM_Ld_100_pct	1636
				Cor TstOfst ImP	83	Cor Test Dir ImP	93	IPM PriOffstComp	1646
				Ra Cr TstOfst Im	84	Tns125IXqImaPerm	120	IPM AltOffstComp	1647
	Regulador de vetorial	LB Reg Cor CCV	95	Ativ Reg Flux	103	Regen Comp Torq	111	IPM Bus Prot [755]	1629
		Kp Reg Cor CCV	96	Ki Reg Flux	104	Lqs Adapt Desliz	112	IPMVqFFwdCemf [755]	1637
		Ki Reg Cor CCV	97	Kp Reg Flux	105	LmtRot AdaptFD	113	IPMVqFFwdLdIdWe [755]	1638
		Kp RegF SemCodV	98	Veloc Adapt Torq	106	TaxaRot AdaptFD	114	IPMVdFFwdLqIqWe [755]	1639
		Ki RegF SemCodV	99	Ativ Adapt Torq	107	NvlCnvsão AdptFD	115	IPM Max Cur [755]	1640
		Ativ Reg Desliz	100	Comp Atraso Fase	108	LmtCnvsão AdptFD	116	IPM Max Spd [755]	1641
		Ki Reg Desliz	101	Modo Comp Torque	109			IPM TrqTrim Kp [755]	1642
		Kp Reg Desliz	102	Motor Comp Torq	110			IPM TrqTrim Ki [755]	1643
								IPM TrqTrim HLim [755]	1644
								IPM TrqTrim LLim [755]	1645

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Realimentação e E/S	Realimentação	Sel Fdbk Vel Pri	125	Feedback Vel Alt	130	Sel Fdbk Pso	135	Ref Veloc Retard [755]	139
		FltrFdbk Vel Pri	126	Fdbk Vel Ativa	131	SelFdbk Pso Carg [755]	136	RtardCod Virtual [755]	140
		Feedback Vel Pri	127	Sel Fdbk Vel Aux	132	Fbdb Circ Aberto	137	EPR Cod Virtual [755]	141
		Sel Fdbk Vel Alt	128	FltrFdbk Vel Aux	133	Fdbk Simulador	138	Pso Cod Virtual [755]	142
		FltrFdbk Vel Alt	129	Feedback Vel Aux	134				
	Funções de entrada digital	Conf Ent Digital	150	DI Transm 1	166	Acel 2 ED	179	Redef DIP ED	193
		Ativ ED	155	DI Trans 1 Avan	167	Decel 2 ED	180	Invert DIP ED	194
		Falha Clar ED	156	DI Trans 1 Volta	168	Sel0 SP TqPs DI	181	PontAjA Torq ED	195
		Falha Aux ED	157	DI Transm 2	169	Sel1 SP TqPs DI	182	Lim Ext Avanç ED	196
		Inter ED	158	DI Trans 2 Avan	170	Int ED Modo B	185	Lim Dec Avanç ED	197
		Inter Lim Cor ED	159	DI Trans 2 Volta	171	RegBar ED Modo B	186	Lim Ext Rev ED	198
		Inter Desacel ED	160	Cntl Manual ED	172	Prd Eng ED ModoB	187	Lim Desac Rev ED	199
		Início ED	161	Selc 0 Vel DI	173	Prd Eng ED	188	HdwrP ED Sbrcurs	200
		Avan Revert ED	162	Selc 1 Vel DI	174	Pré-Carg ED	189	HdwrN ED Sbrcurs	201
		Exec ED	163	Selc 2 Vel DI	175	Ved Pré-Carg ED	190		
		Exec Avan ED	164	DI HOA Start	176	Ativ DIP ED	191		
		Exec Rev ED	165	Inc POM ED	177	Mant DIP ED	192		
				Dec POM ED	178				
	E/S da placa de controle [755]	Sts Ent Digital	220						
	Entradas Dig. [753]	Sts Ent Digital	220	MáscFltrEntDig	222	FiltrEntDig	223		
	Saídas digitais [753]	Status Saíd Dig	225	Selec. R00	230	Selec T00	240		
		Invert Saíd Dig	226	Selec Nív R00	231	Sel Nív T00	241		
		PntConf Sda Dig	227	Nív. R00	232	Nív T00	242		
				Sts Cmp Niv R00	233	Sts Cmp. Niv T00	243		
				Tem R00 lig	234	T00 Temp Lig	244		
				Temp. R00 desl	235	T00 Temp Desl	245		
	Motor PTC [753]	Config PTC	250	Status PTC	251				
	Entradas analógicas [753]	Tpo Ent Analóg	255	Valor Anlg In0	260	Pda Actn EnAnlg	263	Filt Gn En0 Anlg	265
		Sqrt EntAnalóg	256	Ent0 Anlg Alta	261	Val InicEn0Anlg	264	BW Filt Ent0 Anl	266
		Sts Perd Ent Anl	257	Ent0 Anlg. baixa	262				
	Saídas analógicas [753]	Tipo Sd. Anlg	270	Selec. Sd0 Anlg	275	Dados Sd0 Anlg	277	Sd0 Anlg Al	280
		Abs Sd. Anlg	271	Stpt Sd0 Anlg	276	DadosAl Sd0 Anlg	278	Sd0 Anlg bx	281
						DadosBx Sd0 Anlg	279	Sd0 Anlg val	282
	Manut Predit R0 [753]	StsManutPredit	285	Amps Carga R00	287	TempDec Ro0	289	NivEventDur R00	291
		Tipo Carga R00	286	DurTotal R00	288	TempRest R00	290	ActnEvntDur R00	292

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
CFG Inver	Preferências	Unids Veloc	300	Nível Acesso	301	Idioma	302		
	Cfg controle	Classe Voltagem	305	PsoTrqVelc Md A	309	Md PosTqVel Ativ	313	Control Pré-Carg	321
		Taxa Serviço	306	PsoTrqVelc Md B	310	Ptaj Erro TALV	314	Atraso Pré-Carg	322
		Modo Direção	308	PsoTrqVelc Md C	311	Temp Cont TALV	315	Cfg Err Pré-Carg	323
				PsoTrqVelc Md D	312				
	Ctrl Auto Manual	Másc Lógica	324	Másc Cmd Manual	326	Sel Ref Man Alt	328	Pré-carg Manual	331
		Másc Autom	325	Másc Ref Manual	327	Rf Man Alt AnAlt	329		
						Rf Man Alt AnBai	330		
	Memória do inversor	Redef Medids	336						
	Recursos de partida	Inic No InícSist	345	Modo Sleep Wake	350	Mode FlyingStart	356	Ki Excitação FS	361
		Atraso InícSist	346	SelRef SleepWake	351	Ganho FS	357	Kp Excitaçao FS	362
		Falha Tent Auto	347	Nível Sleep	352	Ki FS	358	Retard Recon FS	363
		Tent Reinic Auto	348	Hora Sleep	353	Ki Reg Veloc FS	359	NvlCor Medida FS	364
		Rtrd Reinic Auto	349	Nível Wake	354	Kp Reg Veloc FS	360		
				Hora Wake	355				
	Recursos de frenagem	Inter Modo A	370	Ki RCA Limit Bar	378	Ativ Frnag Flux	388	Ki Frnag CD	396
		Inter Modo B	371	Kp RCA Limit Bar	379	Lmt Frnag Fluxo	389	Kp Frnag CD	397
		Reg Bar Mode A	372	Ki Reg Bar	380	Ki Frnag Fluxo	390	Fltr Vq Frng CD	398
		Reg Bar Mode B	373	Kp Reg Bar	381	Kp Frnag Fluxo	391	Fltr Vd Frng CD	399
		Cnfg Nvl Reg Bar	374	Tipo Resistor FR	382	Stop Dwell Time	392	Ki Frng Rápida	400
		Nível Reg Bar	375	Ohms Ext FR	383	Sel Nvl Frnag CD	393	Kp Frng Rápida	401
		Kp Limite Bar	376	Watts Ext FR	384	Nível Frnag CD	394	Adj 1 Freio Desl	402
		Kd Limite Bar	377	WattsPulsExt FR	385	Hora Frnag CD	395	Adj 2 Freio Desl	403
								Ação Inib Desac	409
Proteção	Sobrecarga do motor	Ação SC Motor	410	Fator SC Mtr	413	Nvl Redef SC Mtr	415	Contagens SC Mtr	418
		SC Mtr Inicializ	411	Hertz SC Mtr	414	Hora Redef SCMtr	416	Hora Viag SC Mtr	419
		Nvl Alarm SC Mtr	412						
	Limites de carga	Modo SC Unidade	420	Lmt Energ Motor	427	Config Pino Cort	434	Ação Perd Carg	441
		Sel Lmt Corrente	421	Kd Lim Corrente	428	Acão Pino Cort 1	435	Nível Perd Carg	442
		Lim Corrente 1	422	Ki Lim Corrente	429	Nível Pino1 Cort	436	Temp Perd Carg	443
		Lim Corrente 2	423	Kp Lim Corrente	430	Temp Pino Cort 1	437	AçãoPrdFaseSaída	444
		Lim Corr Ativa	424	Kp CorFrq Bx Id	431	Acão Pino Cort 2	438	NvlPerdFase Saí	445
		Lim Taxa Corrent	425	Kp CorFrq Bx Iq	432	Nível Pino2 Cort	439		
		Lim Energ Regen	426	Ganho Jerk	433	Temp Pin Cort 2	440		
	Prd Energia	Ação Perda Eng	449	Perda Eng Modo B	453	KpBar FS PerdEng	456	Ação Baixa Volt	460
		Perda Eng Modo A	450	Nível Perd Eng B	454	KdBar FS PerdEng	457	Nível Baixa Volt	461
		Nível Perd Eng A	451	Temp Perd Eng B	455	KpRCA FS PerdEng	458	AçãoPerda EmFase	462
		Temp Perd Eng A	452			KiRCA FS PerdEng	459	Nvl Perd Em Fase	463
								Redef Mem Bar CD	464
	Falha Terra	Ação AlertaTerra	466	Nvl Alerta Terra	467				
	Manut Preditiva	Status ManPredit	469	RedTax VentDC	488	DurTotMancMtr	502	DurTotalMancMaq	511
		TempAmbManPred	470	DurTotal VentDC	489	DurDecMancMtr	503	DurDecMancMaq	512
		Ativ RedManPrd	471	DurDec VentDC	490	DurRestMancMtr	504	DurRestMancMaq	513
		Redef Manut Pred	472	DurRest VentDC	491	NvlEventMancMtr	505	NvlEventMancMáq	514
		CbFan Derate 755 (8+)	481	NívelEvnt VentDC	492	AçãoEventMancMtr	506	AçãoEventMancMaq	515
		CbFan TotalLife 755 (8+)	482	AçãoEvent VentDC	493	LogRedef MancMtr	507	LogRedefMancMáq	516
		CbFan ElpsdLife 755 (8+)	483	HSFan ResetLog (1)	494	HrDecLubrifMtr	508	HrDecLubrifMáq	517
		CbFan RemainLife 755 (8+)	484	RedTx EmVent	495	NvlEvntLubrfMtr	509	NvlEvnt LubrfMáq	518
		CbFan EventLevel 755 (8+)	485	DurTotal EmVent	496	AçãoEvntLubrfMtr	510	AçãoEvntLubrfMáq	519
		CbFan EventActn 755 (8+)	486	DurDecor EmVent	497				
				DurRest EmVent	498				
				NívlEvent EmVent	499				
				AçãoEvnt EmVent	500				
				InFan ResetLog (1)	501	(1) Carcaças 755 1 a 7 somente.			

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Controle de velocidade	Velc Limits	Veloc Avanc Máx	520	Veloc Avanc Mín	522	Limite Sobrevel	524	Ign Veloc 1	526
		Veloc Rev Máx	521	Veloc Rev Mín	523	Limit Veloc Zero	525	Ign Veloc 2	527
								Ign Veloc 3	528
								Ign Band Veloc	529
	Taxas de velocidade de aceleração em rampa	Temp Acel 1	535	Temp Desacel 1	537	Temp Des Ac Tran	539	Curva Acel S	540
		Temp Acel 2	536	Tmp Descel 2	538			Desac Curva S	541
	Referência de velocidade	Sel Ref A Veloc	545	Escala Ref Veloc	555	RefMan ED AnlgDe	565	Filt Ref Veloc	588
		PntConf Rf A Vel	546	Transm Veloc 1	556	MOP Init Select	566	LB Filt Ref Vel	589
		RefVel A AnlgEne	547	Transm Veloc 2	557	MOP Init Stpt	567	GanFltr Rf Vel	590
		RefVel A AnlgDes	548	Referece POM	558	Veloc 1 Atual	571	Sel Sts Rf Vel	591
		Mult Ref A Veloc	549	Salvar Ref POM	559	Veloc 2 Atual	572	Ref Veloc Selec	592
		Sel Ref B Veloc	550	Taxa POM	560	Veloc 3 Atual	573	Ref Vel Limitad	593
		PntConf Rf B Vel	551	Limite Alto POM	561	Veloc 4 Atual	574	Ref Veloc Arranq	594
		RefVel B AnlgEne	552	Lim Baixo POM	562	Veloc 5 Atual	575	Ref Vel Filtrado	595
		RefVel B AnlgDes	553	Sel Ref Man ED	563	Veloc 6 Atual	576	Ref Taxa Veloc	596
		Mult Ref B Veloc	554	RefMan ED AnlgEn	564	Veloc 7 Atual	577	Ref Veloc Final	597
	Corte de velocidade	Sel Ref A Cort	600	Sel Ref B Cort	604	Sel RfA PctCt	608	Sel RefB PctCt	612
		PntCnf Rf A Cort	601	PtConf Rf B Cort	605	Ptconf RfA PctCt	609	Ptconf RfB PctCt	613
		RefCorteA AnlgEn	602	RefCorteB AnlgEn	606	RefPrcCortA AnEn	610	RefPrcCortB AnEn	614
		RefCorteA AnlgDe	603	RefCorteB AnlgDe	607	RefPrcCortA AnDe	611	RefPrcCortB AnDe	615
								FntRefPercCtVelo	616
								Fonte Cort Veloc	617
	Compensação de escorregamento/ redução	Red RPM em ACT	620	Desl LB Comp	622	VSVHz RegCrtVel	623		
		Desl RPM em ACT	621						
	Regulador de velocidade	Cntl Opções Vel	635	Kp Reg Veloc	645	Pred Torq RegV	652	Kp Reg Vel VSVHz	663
		LB Reg Veloc	636	Kp Máx Reg Vel	646	Amortec Circ Vel	653	Ki Reg Vel VSVHz	664
		Sel Fltr FB RegV	637	Ki Reg Veloc	647	Saí Int Reg Vel	654	Fdbk Vel Ativa	131
		GanFltr FB RegS	638	LB Reg Veloc Alt	648	Lmt Pos Reg Vel	655		
		LB Fltr FB RegV	639	Kp Reg Veloc Alt	649	Lmt Neg Reg Vel	656		
		VelFdbk Filtrado	640	Ki Reg Veloc Alt	650	SelFtr Saí RegV	657		
		Erro Veloc	641	LBFltr ErrVelAlt	651	GanFltrSai RegV	658		
		Ganho Bloq Servo [755]	642			LBFtr Saída RegV	659		
		AntiBckup RegVel	643			Saída Reg Vel	660		
		LB Filt Err Vel	644						
	Comp velocidade	Sel Comp Veloc	665	Gan Comp Veloc	666	Saída Comp Veloc	667		
Controle de torque	Limites de torque	Limit Torque Pos	670						
		Limit Torque Neg	671						
	Referência de torque	Sel Ref A Torque	675	Sel Ref B Torque	680	RefTorq Selecion	685	Etapa Torque	686
		PntConf Rf A Tq	676	PtCnf Rf B Torq	681			Frq Ftr RejFaix	687
		RefTrqA AnlgEner	677	RefTrqB AnlgEner	682			Aten Flr RejFaix	688
		RefTrqA AnlgDes	678	RefTrqB AnlgDes	683			RefTorq Filtrada	689
		Mult Rf A Torq	679	Mult Ref B Torq	684			Ref Torq Limitad	690
	Inertia Comp [755]	Modo Comp Inérci	695	Gan Acel Inércia	696	LBFPB Comp Inérc	698	Ref Arranq Ext	700
				Gan Desac Inérci	697	Saída Comp Inérc	699		
	Inertia Adaption [755]	Md ObsCar AdIner	704	Estimat Carga	707	Retd ObsCg IA	709	LB Observador Cg	711
		LB Adapt Inércia	705	AdapTorq Inércia	708	LBFltrAdptInérc	710		
		GanAdaptInércia	706						
	Comp Atrito [755]	ModoCompFriccao	1560	HisteCompFriccao	1562	HasteCompFriccao	1564	NominCompFriccao	1566
		AcionCompFriccao	1561	TempoCompFriccao	1563	EscorCompFriccao	1565	SaidaCompFriccao	1567

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Controle de posição	Conf/Sts Posição	StatusRefPos PAP	720	Ref Selec Pos	722	Status Reg Pos	724	Band Posit InPos	726
		Controle Pos	721	Comand Pos	723	Posição Zero	725	PositDwell InPos	727
	Retorno à posição inicial	Status Retorn	730	Local Orig ED	732	Local Veloc Orig	735	Pos Orig Real	737
		Control Retorn	731	Pos Redefin ED	733	Loc Arran Orig	736	Pos Orig Us	738
				Limit Orig CA ED	734				
	Posição Observ [755]	Sel ObserPos 1	745	Sel ObserPos 2	748				
		DtcEnt ObsPos 1	746	DtcEnt ObserPos2	749				
		PtCnf ObsPos 1	747	PtCnf ObsPos2	750				
	Interpolador [755]	Contr Interp	755	Entr Pos Interp	756	Saí Pos Interp	759		
				Entr Vel Interp	757	Saí Vel Interp	760		
				Entr Trq Interp	758	Saí Trq Interp	761		
	Direto	Selec RefPos	765	PtCf Direto Pos	766				
				Ref Direta Pos	767				
	Ponto a ponto	Controle PAP	770	Sel Ref PAP	775	PontoConf PAP	780	Lim Vel Ava PAP	785
		Modo PAP	771	Referência PAP	776	Tempo Acel PAP	781	Lim Vel Rev PAP	786
		Etapa Ind ED	772	Feedback PAP	777	Tempo Desac PAP	782	Curva S PAP	787
		Rev Etap Ind ED	773	Escala Ref PAP	778	RefAva Vel PAP	783	Subst Vel PAP	788
		Pred Etap Ind ED	774	Pred Índice PAP	779	Comando PAP	784	Mult PTP EGR	789
								Div PTP EGR	790
	Mlha Bloq Fase [755]	Controle CBF	795	Sel Ref Pos CBF	799	Entrada EPR CBF	804	Saída Cod CBF	809
		Sel Vel Ext CBF	796	PtCnf Pos CBF	800	Entrada Rvls CBF	805	Saída Av Cod CBF	810
		PtCnf Vl Ext CBF	797	LB CBF	801	Filtr Saí Ps CBF	806	Saída EPR CBF	811
		EsclVel Ext CBF	798	LB FiltroCB CBF	802	Saída Veloc CBF	807	Saí Rvls CBF	812
				RPM Cod Virt CBF	803	Saí Avan Vel CBF	808		
	Engrenagem eletrônica	Saí TME Ref Pso	815	Mult TME Pso	816				
				Div TME Pso	817				
	Offset de posição	Sel Pso Offst 1	820	Sel Pso Offst 2	822	Vel Offset Pso	824		
		Pso Offset 1	821	Pso Offset 2	823				
	Ftr Esc Fdbk PosCg [755]	Mult Fdbk PosCg	825	Div Fdbk PsoCg	826				
	Reg posição	FreqFtrRejFaiPso	830	Erro Posição	835	Lmt Int Pos RegP	840	Lim Vel Pos RegP	844
		ProfFtrRejFaiPso	831	Posição Real	836	Lmt Int Neg RegP	841	Lim Vel Pos RegP	845
		Sel Fltr Saí Pso	832	Carg Real Pso [755]	837	Saí Integ RegPso	842	Red Reg Pso	846
		GanFltr Saí Pso	833	Ki Reg Pso	838	Saí Vel RegPso	843	Fdbk Posição	847
		Sel Flt Saíd Pso	834	Kp Reg Pso	839			RelEngrenPosicao	848
Comunicação	Controle de comunicação	DPI Pt1 Flt Actn	865	Port 1 Referênc	871	Port 13 Referênc [755]	877	Res Lógic Unid	879
		DPI Pt2 Flt Actn	866	Port 2 Referênc	872	Port 14 Referênc	878	Res Ref DPI	880
		DPI Pt3 Flt Actn	867	Port 3 Referênc	873			Res Acel DPI	881
		DPI Pt1 Flt Ref	868	Port 4 Referênc	874			Res Lóg DPI	882
		DPI Pt2 Flt Ref	869	Port 5 Referênc	875			Rslt Ref Acion	883
		DPI Pt3 Flt Ref	870	Port 6 Referênc	876			Rslt RmpRef Aci	884
	Segurança	MáscPrtAct	885	MáscEscritAct	887				
		MáscLógicAct	886	Cfg Másc Grv	888				
	Datalinks DPI	En Dads A1	895	En Dads C1	899	Sd Dados A1	905	Sd Dados C1	909
		En Dads A2	896	En Dads C2	900	Sd Dados A2	906	Sd Dados C2	910
		En Dads B1	897	En Dads D1	901	Sd Dados B1	907	Sd Dados D1	911
		En Dads B2	898	En Dads D2	902	Sd Dados B2	908	Sd Dados D2	912
	Proprietários	Int Propriet	919	Trans Prop	921	Elim Prop Falha	923	Ref Prop Selec	925
		Inic Propriet	920	Prp Direç	922	Prop Manual	924		

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Diagnósticos	Status	Origem Ref Veloc	930	Status Unid 1	935	Pct Temp TBTI	941	Status No Lim	945
		OrigemÚlt Início	931	Status Unid 2	936	Temp C TBTI	942	Pad Port Seg	946
		Origem Últ Inter	932	Sts Condição 1	937	Pct Temp Unid	943		
		Inic Inibições	933	Cont Sobrec Un	940	Temp C Unid	944		
		Último IníclnIb	934						
	Info de falha/alarme	Conf Falh Menor	950	Status1 na Falha	954	Status AlarmeA	959	AlarmeA c Falha	962
		Últ Código Falha	951	Status2 na Falha	955	Status AlarmeB	960	AlarmeB c Falha	963
		Status Falha A	952	Freq Falhas	956	Alarmes Tipo2	961		
		Status Falha B	953	Amps Falha	957				
				Volts Bar Falha	958				
	Pontos de teste	Selec Pt Teste 1	970	Selec Pt Teste 2	974	Selec Pt Teste 3	978	Selec Pt Teste 4	982
		Aval Pt Teste 1	971	Aval Pt Teste 2	975	Aval Pt Teste 3	979	Aval Pt Teste 4	983
		Niv Pt Teste 1	972	Niv Pt Teste 2	976	Niv Pt Teste 3	980	Niv Pt Teste 4	984
	Detecção Pico [755]	Real PtCf DetPic	1035	SelPredDetPic1	1038	Saída DetPico1	1041	Conf Pico 2	1044
		Int D PtCf DtPic	1036	Conf Pico1	1039	Sel En Dt Pic2	1042	Pico 2 Alt	1045
		Sel En Dt Pic1	1037	Pico 1 Alt	1040	SelPredDetPico2	1043	Saída DetPico2	1046
Aplicações	PID de processo	Config DIP	1065	Sel Feedback DIP	1072	Sel Saída DIP	1079	Gan Prop DIP	1086
		Controle DIP	1066	RealimPID AnlEn	1073	Mult Saída DIP	1080	Tempo Int DIP	1087
		Sel Ref DIP	1067	RealimPID AnlDe	1074	Limit Sup DIP	1081	Temp Deriv DIP	1088
		RefPID AnlgEn	1068	Sel Vl PerFB DIP	1075	Limit Inf DIP	1082	Status DIP	1089
		RefPID AnlgDes	1069	SelTq PerdFB DIP	1076	Fxmorta DIP	1083	Med Ref DIP	1090
		PontConf DIP	1070	Feedback DIP	1077	LB Filtro PB DIP	1084	Med Fdback DIP	1091
		Mult Ref DIP	1071	Mult Fdbk DIP	1078	Pré-cg DIP	1085	Med Erro DIP	1092
								Med Saída DIP	1093
	Prova Torque [755]	Cnfg Prov Torq	1100	TaxaGir LmtTorq	1104	Tempo Liber Fr	1107	Tolerância Flut	1111
		Cnfg Prov Torq	1101	Band Dev Veloc	1105	Tempo Def Freio	1108	PctEscalPsoMicro	1112
		PsoMicroFlut ED	1102	Int Band Veloc	1106	Viag Alarm Freio	1109	TempoFlutVelZero	1113
		Status Prov Torq	1103			Cont Desl Freio	1110	⊠TorqueTesteFreio [755]	1114
	Funçao Fibra	Contr Fibra	1120	IncremPercur	1123	SaltoP	1126	SincFibra ED Hab	1129
		Status Fibra	1121	DecremPercur	1124			PercFibra EDDes	1130
		Temp Sinc	1122	Percur Máx	1125				
	Tensão ajustável	ConfTensãoAjust	1131	SelCortTensAjust	1136	TensAjus Presel1	1142	MultRef TensAjus	1149
		SelTensãoAjust	1133	SelCortTenAj Ene	1137	TensAjus Presel2	1143	CurvaS TensAjus	1150
		RefTensAjus Ene	1134	SelCortTenAj Des	1138	TensAjus Presel3	1144	PrcCort TensAjus	1151
		RefTensAjus Des	1135	Cmd Tensão Ajust	1139	TensAjus Presel4	1145	TensãoMín Ajus	1152
				TempAcelTensAjus	1140	TensAjus Presel5	1146	Dead Time Comp	1153
				TempDesacTensAju	1141	TensAjus Presel6	1147	DC Offset Ctrl	1154
						TensAjus Presel7	1148		
	Balancim de bomba	Vel Rolet	1165	Ação AlarmeTrq	1168	Rel Engre Total	1174	Limit Cx Engr	1181
		Trq Rolete	1166	Config AlarmeTrq	1169	Vel Máx Rolet	1175	Class Cx Engr	1182
		Cmd Vel Rolet	1167	Freq AlarmeTrq	1170	Trq Máx Rolete	1176	Rel Cx Engr	1183
				Nvl AlarmeTrq	1171	Vel Máx Rolet	1177	Polia Cx Engr	1184
				Timeout AlarTrq	1172	Polia Motor	1178		
				AçãoTO AlarmTrq	1173	ConfBomb PoçPetr	1179		
						PoliaBmb PC	1180		
	Bmb Desl	Conf Bomba Des	1187	Arm Ciclo Bomba	1192	Perc Trq Ciclo	1198	Cont Bomb Des	1203
		Ajust Bomb Des	1188	Conf Sup Pos Atq	1193	Perc Trq Levant	1199	ContBmb Descanso	1204
		Ação Bomb Des	1189	Vlr Ref Torque	1194	Perc Trq Queda	1200	Pos Ataque Dia	1205
		Ctrl Bomba Des	1190	Nível Bomb Des	1195	Cont Pos Ataque	1201	Bomba ED Desab	1206
		Sts Ciclo Bomba	1191	Veloc Bomb Des	1196	Ataque por Min	1202	Nvl Desc Bomba	1207
				Temp Bomb Des	1197				

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Aplicações	Profiling [755]	Status Perfil	1210	Substit Vel ED	1221	Etapa 1, 2, 3 a 16 Tipo		1230, 1240, 1250 a 1380	
		Unids Viajadas	1212	Sel0 EtapInic ED	1222	Etapa 1, 2, 3 a 16 Velocidade		1231, 1241, 1251 a 1381	
		Comando Perfil	1213	Sel1 EtapInic ED	1223	Etapa 1, 2, 3 a 16 Aceleração		1232, 1242, 1252 a 1382	
		Contag Por Unid	1215	Sel2 EtapInic ED	1224	Etapa 1, 2, 3 a 16 Desaceleração		1233, 1243, 1253 a 1383	
		Substit Vel Perf	1216	Sel3 EtapInic ED	1225	Etapa 1, 2, 3 a 16 Valor		1234, 1244, 1254 a 1384	
		Inver ED Perf	1217	Sel4 EtapInic ED	1226	Etapa 1, 2, 3 a 16 Contato		1235, 1245, 1255 a 1385	
		Mant Etap ED	1218			Etapa 1, 2, 3 a 16 Batch		1236, 1246, 1256 a 1386	
		Etapa Canc ED	1219			Etapa 1, 2, 3 a 16 Próximo		1237, 1247, 1257 a 1387	
		Canc Perf ED	1220			Etapa 1, 2, 3…16 Ação		1238, 1248, 1258 a 1388	
						Etapa 1, 2, 3 a 16 Entr Dig		1239, 1249, 1259 a 1389	
	Came eletrônico [755]	Control PCAM	1390	Exten X PCAM	1396	PCAM Prin Pt X 0, 1, 2 a 15		1407, 1409, 1411 a 1437	
		Modo PCAM	1391	Exten X PCAM	1397	PCAM Prin Pt Y 0, 1, 2 a 15		1408, 1410, 1412 a 1438	
		Selec Pos PCAM	1392	Exten Y PCAM	1398	PtTér Aux PCAM		1439	
		PtCf Pos PCAM	1393	Sel EscalY PCAM	1399	Tipos Aux PCAM		1440	
		Offset Pos PCAM	1394	PtCnfEscalY PCAM	1400	PCAM Aux Pt X 1, 2, 3 a 15		1441, 1443, 1445 a 1469	
		Eps PsoOff PCAM	1395	SelEscalVel PCAM	1401	PCAM Aux Pt Y 1, 2, 3 a 15		1442, 1444, 1446 a 1470	
				PtCfEscalVl PCAM	1402	Status PCAM		1471	
				Inic Decliv PCAM	1403	Sd Vel PCAM		1472	
				Térm Decliv PCAM	1404	Sd Pso PCAM		1473	
				PtTérm Prin PCAM	1405	Partida DI PCAM		1474	
				Tipos Prin PCAM	1406				
	Posição do rolo [755]	ConfigPosicaoRol	1500	Predef PosRol	1504	Ent Revol PosRol	1507	EscalaUnidPosRol	1510
		StatusPosicaoRol	1501	OffsetPosRol	1505	SaidRevol PosRol	1508	SaidaPos PosRol	1511
		PtInicFdbkPosRol	1502	Ent Bord/Rev PR	1506	Desenr PosRol	1509	SaidaUnid PosRol	1512
		SelFdbkPos PRol	1503						
	Impulso de torque [755]	CtrlRefrçTorqPos	1515	RfçTorqPos PosX1	1520	RfçTorqPos TrqY2	1525	RfçTrqPosSaidTrq	1528
		StatRefrçTorqPos	1516	RfçTorqPos PosX2	1521	RfçTorqPos TrqY3	1526		
		SelRefRfçTorqPos	1517	RfçTorqPos PosX3	1522	RfçTorqPos TrqY4	1527		
		OffsetPRfçTrqPos	1518	RfçTorqPos PosX4	1523				
		ContDesenrRfçTqP	1519	RfçTorqPos PosX5	1524				
	Impulso variável	VB Config	1535	VB Minimum	1539	VB Frequency	1543	VB Current Rate	1548
		VB Status	1536	VB Maximum	1540	VB Min Freq	1544	VB Current Hyst	1549
		VB Voltage	1537	VB Accel Rate	1541	VB Flux Thresh	1545	VB Cur Thresh	1550
		VB Time	1538	VB Decel Rate	1542	VB Flux Lag Freq	1546	VB Rate Lag Freq	1551
						VB Filt Flux Cur	1547		
	Orientação do eixo [755]	ConfigOrientEixo	1580	EntBordRevOrEixo	1584	EscalaUnidOriEix	1588	TempoAcelOriEixo	1591
		StatusOrientEixo	1581	EntRevolsOriEixo	1585	SaidPosOrienEixo	1589	TempoDesacOrEixo	1592
		VlrRefOrientEixo	1582	SaidRevlsOriEixo	1586	SO Unit Out	1590	LimVelFrtOriEixo	1593
		OffsetOrientEixo	1583	Cnt/Rev OrieEixo	1587			LimVelRevOriEixo	1594
	Compensação Id [755]	AtivarCompens Id	1600	MonitCompensId 4	1607	Regen CompId 1	1613	Regen CompId 4	1619
		MonitCompensId 1	1601	MonitCompId 4 Iq	1608	RegenCompId 1 Iq	1614	RegenCompId 4 Iq	1620
		MonitCompId 1 Iq	1602	MonitCompensId 5	1609	Regen CompId 2	1615	Regen CompId 5	1621
		MonitCompensId 2	1603	MonitCompId 5 Iq	1610	RegenCompId 2 Iq	1616	RegenCompId 5 Iq	1622
		MonitCompId 2 Iq	1604	MonitCompensId 6	1611	Regen CompId 3	1617	Regen CompId 6	1623
		MonitCompensId 3	1605	MonitCompId 6 Iq	1612	RegenCompId 3 Iq	1618	RegenCompId 6 Iq	1624
		MonitCompId 3 Iq	1606						

Ponto comum do inversor (porta 10)

Os parâmetros de ponto comum do inversor são usados somente pelos inversores PowerFlex 755 com carcaça 8 e maiores.

As descrições dos parâmetros começam na página 204.

Arquivo	Grupo	Parâmetros					
Inversor Comum	Sistema Nominal	Corrente Nom Sis	1	Corr Nominal Sis	3		
		Tensao Nom Sis	2	I2 Rated Amps	4		
				I3 Rated Amps	5		
	Status	Status Online	10	Status Falha	12	Status Alarme	13
	Medição	Corr Terra	18	Recfg Acknowledg	20	Effctv I Rating	21
	Pontos de teste	Selec Pt Teste 1	30	Selec Pt Teste 2	32		
		Valor PtTeste 1	31	Valor PtTeste 2	33		

Inversor *n* (porta 10)

Os parâmetros do inversor *n* são usados somente pelos inversores PowerFlex 755 com carcaça 8 e maiores.

As descrições dos parâmetros começam na página 206.

Arquivo	Grupo	Parâmetros					
Inversor n	Status	Status Falha I1	105	Status Falha I2	205	Status Falha I3	305
		Stat. Alarme I1	107	Stat. Alarme I2	207	Stat. Alarme I3	307
	Medição	Corr Fase U I1	115	Corr Fase U I2	215	Corr Fase U I3	315
		Corr Fase V I1	116	Corr Fase V I2	216	Corr Fase V I32	316
		Corr Fase W I1	117	Corr Fase W I2	217	Corr Fase W I3	317
		Corr Terra I1	118	Corr Terra I2	218	Corr Terra I3	318
		Tensao BarrCC I1	119	Tensao BarrCC I2	219	Tensao BarrCC I3	319
		Temp Dissip I1	120	Temp Dissip I2	220	Temp Dissip I3	320
		Temp IGTB I1	121	Temp IGTB I2	221	Temp IGTB I3	321
		Vel VentDissp I1	124	Vel VentDissp I2	224	Vel VentDissp I3	324
		VelVent Ativ1 I1	125	VelVent Ativ1 I2	225	VelVent Ativ1 I3	325
		VelVent Ativ2 I1	126	VelVent Ativ2 I2	226	VelVent Ativ2 I3	326
	Manut Preditiva	ResetManPred I1	127	ResetManPred I2	227	ResetManPred I3	327
		TempoVentGabD I1	128	TempoVentGabD I2	228	TempoVentGabD I3	328
		TempoVentAtiv I1	129	TempoVentAtiv I2	229	TempoVentAtiv I3	329
	Pontos de teste	PtTeste Sel1 I1	140	PtTeste Sel1 I2	240	PtTeste Sel1 I3	340
		PtTeste Val1 I1	141	PtTeste Val1 I2	241	PtTeste Val1 I3	341
		PtTeste Sel2 I1	142	PtTeste Sel2 I2	242	PtTeste Sel2 I3	342
		PtTeste Val2 I1	143	PtTeste Val2 I2	243	PtTeste Val2 I3	343

Ponto comum do conversor (porta 11)

Os parâmetros de ponto comum do conversor são usados somente pelos inversores PowerFlex 755 com carcaça 8 e maiores.

As descrições dos parâmetros começam na página 209.

Arquivo	Grupo	Parâmetros					
Conversor Comum	Sistema Nominal	Corrente Nom Sis	1	Corrente Nom C1	3		
		Tensao Nom Sis	2	Corrente Nom C2	4		
				Corrente Nom C3	5		
	Status	Status Online	10	Status Falha	12	Status Alarme	13
	Configuração	Niv Falha CorTer	16				
	Medição	Cor Fase L1	20	Temp Dissip	23		
		Cor Fase L2	21	SCR Temp	24		
		Cor Fase L3	22	Temp Placa Gate	25		
	Pontos de teste	Selec Pt Teste 1	30	Selec Pt Teste 2	32		
		Valor PtTeste 1	31	Valor PtTeste 2	33		

Conversor *n* (porta 11)

Os parâmetros do conversor *n* são usados somente pelos inversores PowerFlex 755 com carcaça 8 e maiores.

As descrições dos parâmetros começam na página 211.

Arquivo	Grupo	Parâmetros					
Conversor n	Status	Status Falha1 C1	105	Status Status1 C2	205	Status Status1 C3	305
		Status Falha2 C1	106	Status Falha2 C2	206	Status Falha2 C3	306
		Status Alarm1 C1	107	Status Alarm1 C2	207	Status Alarm1 C3	307
	Medição	Cor Fase L1 C1	115	Cor Fase L1 C2	215	Cor Fase L1 C3	315
		Cor Fase L2 C1	116	Cor Fase L2 C2	216	Cor Fase L2 C3	316
		Cor Fase L3 C1	117	Cor Fase L3 C2	217	Cor Fase L3 C3	317
		Cor Terra C1	118	Cor Terra C2	218	Cor Terra C3	318
		Tensao BarrCC C1	119	Tensao BarrCC C2	219	Tensao BarrCC C3	319
		Temp Dissip C1	120	Temp Dissip C2	220	Temp Dissip C3	320
		Temp SCR C1	121	Temp SCR C2	221	Temp SCR C3	321
		Temp plac gateC1	122	Temp plac C2	222	Temp plac C3	322
		Freq Linha CA C1	123	Freq Linha CA C2	223	Freq Linha CA C3	323
		TensaoLin L12 C1	125	TensaoLin L12 C2	225	TensaoLin L12 C3	325
		TensaoLin L23 C1	126	TensaoLin L23 C2	226	TensaoLin L23 C3	326
		TensaoLin L31 C1	127	TensaoLin L31 C2	227	TensaoLin L31 C3	327
	Manut Preditiva	Reset ManPred C1	137	Reset ManPred C2	237	Reset ManPred C3	337
		Tempo VentGab C1	138	Tempo VentGab C2	238	Tempo VentGab C3	338
	Pontos de teste	PtTeste Sel1 C1	140	PtTeste Sel1 C2	240	PtTeste Sel1 C3	340
		PtTeste Val1 C1	141	PtTeste Val1 C2	241	PtTeste Val1 C3	341
		PtTeste Sel2 C1	142	PtTeste Sel2 C2	242	PtTeste Sel2 C3	342
		PtTeste Val2 C1	143	PtTeste Val2 C2	243	C3Testpt Val 2	343

Ponto comum da pré-carga (porta 11)

Os parâmetros de ponto comum de pré-carga são usados somente pelos inversores PowerFlex 755 com carcaça 8 e maiores.

As descrições dos parâmetros começam na página 215.

Arquivo	Grupo	Parâmetros					
Ponto comum de pré-carga	Sistema Nominal	Corrente Nom Sis	1	P1 Rated Amps	3		
		Tensao Nom Sis	2	P2 Rated Amps	4		
				P3 Rated Amps	5		
	Status	Status Online	10	Status Falha	12	Status Alarme	13
	Configuração	Niv Falha CorTer	16	Main DC Bus Volt	18		
	Medição	Temp Placa Gate	25				
	Pontos de teste	Selec Pt Teste 1	30	Selec Pt Teste 2	32		
		Valor PtTeste 1	31	Valor PtTeste 2	33		

Pré-carga *n* (porta 11)

Os parâmetros da pré-carga *n* são usados somente pelos inversores PowerFlex 755 com carcaça 8 e maiores.

As descrições dos parâmetros começam na página 217.

Arquivo	Grupo	Parâmetros					
Pré-carga n	Status	P1 Board Status	104	P2 Board Status	204	P3 Board Status	304
		P1 Fault Status1	105	P2 Fault Status1	205	P3 Fault Status1	305
		P1 Fault Status2	106	P2 Fault Status2	206	P3 Fault Status2	306
		P1 Alarm Status1	107	P2 Alarm Status1	207	P3 Alarm Status1	307
	Medição	P1 DC Bus Volts	110	P2 DC Bus Volts	210	P3 DC Bus Volts	310
		P1 Main DC Volts	111	P2 Main DC Volts	211	P3 Main DC Volts	311
		P1 240VSplyVolts	112	P2 240VSplyVolts	212	P3 240VSplyVolts	312
		P1 GateBoardTemp	122	P2 GateBoardTemp	222	P3 GateBoardTemp	322
	Manut Preditiva	P1 PredMainReset	137	P2 PredMainReset	237	P3 PredMainReset	337
		P1 CbFanElpsdLif	138	P2 CbFanElpsdLif	238	P3 CbFanElpsdLif	338
	Pontos de teste	P1 Testpt Sel 1	140	P2 Testpt Sel 1	240	P3 Testpt Sel 1	340
		P1 Testpt Val 1	141	P2 Testpt Val 1	241	P3 Testpt Val 1	341
		P1 Testpt Sel 2	142	P2 Testpt Sel 2	242	P3 Testpt Sel 2	342
		P1 Testpt Val 2	143	P2 Testpt Val 2	243	P3 Testpt Val 2	343

EtherNet/IP incorporada (porta 13)

Os parâmetros da EtherNet/IP incorporada são usados somente pelos inversores PowerFlex 755.

As descrições dos parâmetros começam na página 222.

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Grupos de host da EtherNet/IP embutida	N/A	DL da Rede 01	1	Núm. porta	33	Cfg flha DL 01	60	Cfg DLs Fr Par	76
		DL da Rede 02	2	DLs de Rede Atv	34	Cfg flha DL 02	61	Ativ DLs Fr Par	77
		DL da Rede 03	3	DLs p/Rd Atv	35	Cfg flha DL 03	62	Cfg Tel Lógic	78
		DL da Rede 04	4	BOOTP	36	Cfg flha DL 04	63	Cfg Tel Ref	79
		DL da Rede 05	5	Fnt End Red	37	Cfg flha DL 05	64	Expir Ponto Fr	80
		DL da Rede 06	6	Cfg 1 End IP	38	Cfg flha DL 06	65	End1 Ponto Fr	81
		DL da Rede 07	7	Cfg 2 End IP	39	Cfg flha DL 07	66	End2 Ponto Fr	82
		DL da Rede 08	8	Cfg 3 End IP	40	Cfg flha DL 08	67	End3 Ponto Fr	83
		DL da Rede 09	9	Cfg 4 End IP	41	Cfg flha DL 09	68	End4 Ponto Fr	84
		DL da Rede 10	10	Cfg 1 Subred	42	Cfg flha DL 10	69	Hab Ponto Fr	85
		DL da Rede 11	11	Cfg 2 Subred	43	Cfg flha DL 11	70	Stat Ponto Fr	86
		DL da Rede 12	12	Cfg 3 Subred	44	Cfg flha DL 12	71	DLs p/Cfg Rede	87
		DL da Rede 13	13	Cfg 4 Subred	45	Cfg flha DL 13	72	Ativ DLs p/Par	88
		DL da Rede 14	14	Cfg 1 Gateway	46	Cfg flha DL 14	73	Período peer	89
		DL da Rede 15	15	Cfg 2 Gateway	47	Cfg flha DL 15	74	Ig Ponto Fin	90
		DL da Rede 16	16	Cfg 3 Gateway	48	Cfg flha DL 16	75	Hab Ponto Fin	91
		DL p/Rd. 01	17	Cfg 4 Gateway	49				
		DL p/Rd. 02	18	Cfg tx Rede	50				
		DL p/Rd. 03	19	Act tx Rede	51				
		DL p/Rd. 04	20	Ativ Web	52				
		DL p/Rd. 05	21	Recur Web	53				
		DL p/Rd 06	22	Ação Falh Com	54				
		DL p/Rd. 07	23	Ação Flh Oci	55				
		DL p/Rd. 08	24	Ação Fal Par	56				
		DL p/Rd. 09	25	Ação Fal Msg	57				
		DL p/Rd. 10	26	Lógic Cfg Fal	58				
		DL p/Rd. 11	27	Ref Cfg Fal	59				
		DL p/Rd. 12	28						
		DL p/Rd. 13	29						
		DL p/Rd. 14	30						
		DL p/Rd. 15	31						
		DL p/Rd. 16	32						

DeviceLogix incorporado (porta 14)

Os parâmetros do DeviceLogix incorporado são usados somente pelos inversores PowerFlex 755.

As descrições dos parâmetros começam na página 231.

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Grupos de host do DeviceLogix incorporado	Saídas analógicas	DLX Sd 01	1	DLX Sd 05	5	DLX Sd 09	9	DLX Sd 13	13
		DLX Sd 02	2	DLX Sd 06	6	DLX Sd 10	10	DLX Sd 14	14
		DLX Sd 03	3	DLX Sd 07	7	DLX Sd 11	11	DLX Sd 15	15
		DLX Sd 04	4	DLX Sd 08	8	DLX Sd 12	12	DLX Sd 16	16
	Entradas analógicas	DLX Et 01	17	DLX Et 05	21	DLX Et 09	25	DevLog. Et 13	29
		DLX Et 02	18	DLX Et 06	22	DevLog. Et 10	26	DevLog. Et 14	30
		DLX Et 03	19	DLX Et 07	23	DevLog. Et 11	27	DevLog. Et 15	31
		DLX Et 04	20	DLX Et 08	24	DevLog. Et 12	28	DevLog. Et 16	32
	Entradas digitais	DLX DIP 01	33	DLX DIP 05	37	DLX DIP 09	41	DLX DIP 13	45
		DLX DIP 02	34	DLX DIP 06	38	DLX DIP 10	42	DLX DIP 14	46
		DLX DIP 03	35	DLX DIP 07	39	DLX DIP 11	43	DLX DIP 15	47
		DLX DIP 04	36	DLX DIP 08	40	DLX DIP 12	44	DLX DIP 16	48
	Status e Cntl	Sts EtDig DLX	49	Sts SdDig DLX	50	Cond Prog DLX	52	Operação DLX	53
				Sts2 SdDig DLX	51				
	Registros internos	DLX Real SP1	54	DLX DINT SP1	70	Ent DLX Real SP1	82	Ent DLX DINT SP1	98
		DLX Real SP2	55	DLX DINT SP2	71	Ent DLX Real SP2	83	Ent DLX DINT SP2	99
		DLX Real SP3	56	DLX DINT SP3	72	Ent DLX Real SP3	84	Ent DLX DINT SP3	100
		DLX Real SP4	57	DLX DINT SP4	73	Ent DLX Real SP4	85	Ent DLX DINT SP4	101
		DLX Real SP5	58	DLX DINT SP5	74	Ent DLX Real SP5	86	Saída DLX DINT SP1	102
		DLX Real SP6	59	DLX DINT SP6	75	Ent DLX Real SP6	87	Saída DLX DINT SP2	103
		DLX Real SP7	60	DLX DINT SP7	76	Ent DLX Real SP7	88	Saída DLX DINT SP3	104
		DLX Real SP8	61	DLX DINT SP8	77	Ent DLX Real SP8	89	Saída DLX DINT SP4	105
		DLX Real SP9	62	DLX Bool SP1	78	Saída DLX Real SP1	90		
		DLX Real SP10	63	DLX Bool SP2	79	Saída DLX Real SP2	91		
		DLX Real SP11	64	DLX Bool SP3	80	Saída DLX Real SP3	92		
		DLX Real SP12	65	DLX Bool SP4	81	Saída DLX Real SP4	93		
		DLX Real SP13	66			Saída DLX Real SP5	94		
		DLX Real SP14	67			Saída DLX Real SP6	95		
		DLX Real SP15	68			Saída DLX Real SP7	96		
		DLX Real SP16	69			Saída DLX Real OutSP8	97		

Como os parâmetros do módulo opcional são organizados

Os parâmetros do módulo opcional estão disponíveis somente quando ele estiver instalado no inversor host. Para visualizar e editar os parâmetros do módulo opcional, selecione o número da porta do dispositivo que deseja acessar na tela Status.

Módulos de E/S

As descrições dos parâmetros começam na página 234.

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
E/S Grupos host	Entradas digitais	Stat Ent. Dig	1	MáscFltrEntDig	2	FiltrEntDig	3		
	Saídas digitais	Status Saíd Dig	5	Selec. R00	10	R01 Selec.	20	Selec T01	30
		Invert Saíd Dig	6	Selec Nív R00	11	Selec T00	20	Sel Nív T01	31
		PntConf Sda Dig	7	Nív. R00	12	Selec Niv R01	21	Nív T01	32
				Sts Cmp Niv R00	13	Sel Nív T00	21	Sts Cmp Niv T01	33
				Tem R00 lig	14	Niv R01	22	T01 Temp Lig	34
				Temp. R00 desl	15	Nív T00	22	T01 Temp Desl	35
						Sts Cmp Niv R01	23		
						Sts Cmp. Niv T00	23		
						R01 em temp	24		
						T00 Temp Lig	24		
						R01 fora tem	25		
						T00 Temp Desl	25		
	Motor PTC	Config PTC	40	Status PTC	41	Val. Inic PTC	42		
	Entradas analógicas	Tpo Ent Analóg	45	Valor Anlg In0	50	Valor Ent1 Anlg	60		
		Sqrt EntAnalóg	46	Ent0 Anlg Alta	51	Ent1 Anlg Alta	61		
		Sts Perd Ent Anl	47	Ent0 Anlg. baixa	52	En1 Anlg Bx	62		
				Pda Actn EnAnlg	53	PdActn En1 Anlg	63		
				Val InicEn0Anlg	54	Val Ini Ent1 Anl	64		
				Filt Gn En0 Anlg	55	Filt Gn Ent1 Anl	65		
				BW Filt Ent0 Anl	56	BW Filt En1 Anlg	66		
	Saídas analógicas	Tipo Sd. Anlg	70	Selec. Sd0 Anlg	75	Sd1 Anlg Selec.	85		
		Abs Sd. Anlg	71	Stpt Sd0 Anlg	76	Confg. Sd1 Anlg	86		
				Dados Sd0 Anlg	77	Dados Sd1 Anlg	87		
				DadosAl Sd0 Anlg	78	DadosAl Sd1 Anlg	88		
				DadosBx Sd0 Anlg	79	DadosBx Sd1 Anlg	89		
				Sd0 Anlg Al	80	Sd1 Anlg Bx	90		
				Sd0 Anlg bx	81	Sd1 Anlg Bx	91		
				Sd0 Anlg val	82	Val Sd1 Anlg	92		
	Manut Preditiva	Status ManPredit	99	Tipo Carga R00	100	Tipo carg R01	110		
				Amps Carga R00	101	Amps cga R01	111		
				DurTotal R00	102	Dur.Total R01	112		
				TempDec Ro0	103	Temp. Dec. R01	113		
				TempRest R00	104	Temp. Rest R01	114		
				NivEventDur R00	105	DurEvnNiv R01	115		
				ActnEvntDur R00	106	DurEvntAtiv R01	116		

Módulos de E/S série 11

As descrições dos parâmetros começam na página 245.

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
E/S série 11 Grupos host	Entradas digitais	Stat Ent. Dig	1	MáscFltrEntDig	2	FiltrEntDig	3		
	Saídas digitais	Status Saíd Dig	5	Selec. R00	10	R01 Selec.	20	Selec T01	30
		Invert Saíd Dig	6	Selec Nív R00	11	Selec T00	20	Sel Nív T01	31
		PntConf Sda Dig	7	Nív. R00	12	Selec Niv R01	21	Nív T01	32
				Sts Cmp Niv R00	13	Sel Nív T00	21	Sts Cmp Niv T01	33
				Tem R00 lig	14	Niv R01	22	T01 Temp Lig	34
				Temp. R00 desl	15	Nív T00	22	T01 Temp Desl	35
						Sts Cmp Niv R01	23		
						Sts Cmp. Niv T00	23		
						R01 em temp	24		
						T00 Temp Lig	24		
						R01 fora tem	25		
						T00 Temp Desl	25		
	Motor PTC	Status ATEX	41						
	Entradas analógicas	Tpo Ent Analóg	45	Valor Anlg In0	50				
		Sqrt EntAnalóg	46	Ent0 Anlg Alta	51				
		Sts Perd Ent Anl	47	Ent0 Anlg. baixa	52				
				Pda Actn EnAnlg	53				
				Val InicEn0Anlg	54				
				Filt Gn En0 Anlg	55				
				BW Filt Ent0 Anl	56				
	Saídas analógicas	Tipo Sd. Anlg	70	Selec. Sd0 Anlg	75				
		Abs Sd. Anlg	71	Stpt Sd0 Anlg	76				
				Dados Sd0 Anlg	77				
				DadosAl Sd0 Anlg	78				
				DadosBx Sd0 Anlg	79				
				Sd0 Anlg Al	80				
				Sd0 Anlg bx	81				
				Sd0 Anlg val	82				
	Manut Preditiva	Status ManPredit	99	Tipo Carga R00	100	Tipo carg R01	110		
				Amps Carga R00	101	Amps cga R01	111		
				DurTotal R00	102	Dur.Total R01	112		
				TempDec Ro0	103	Temp. Dec. R01	113		
				TempRest R00	104	Temp. Rest R01	114		
				NivEventDur R00	105	DurEvnNiv R01	115		
				ActnEvntDur R00	106	DurEventAtiv R01	116		

Módulo encoder incremental simples

As descrições dos parâmetros começam na página 254.

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Grupos de host do encoder incremental simples	N/A	Cfg Encoder	1	Cfg Perd Realim	3	Status Cod.	5	Ctgm Perda Fase	7
		PPR Encoder	2	Realimentação Encoder	4	Status Erro	6	Ctgm Prd. Verf	8

Módulo encoder incremental duplo

As descrições dos parâmetros começam na página 256.

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Grupos de host do encoder incremental duplo	Encoder 0	Cnfg. Cod. 0	1	CnfgPrdFdbk Enc0	3	Status Cod. 0	5	Cnt PrdFs Cod0	7
		PPR Cod. 0	2	Fdbk Cod 0	4	Sts Err Cod0	6	Cnt PrdQuad Cod0	8
	Encoder 1	Cnfg. Cod. 1	11	CnfPrdFdbk Eric1	13	Status Cod. 1	15	Cnt PrdFs Cod1	17
		PPR Cod. 1	12	Fdbk Cod 1	14	Sts Err Cod1	16	Cnt PrdQuad Cod1	18
	Conf. Inic	Conf. Inic	20						
	Status do módulo	Status do Mód	21						

Módulo universal de realimentação

As descrições dos parâmetros começam na página 261.

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Grupos do host de realimentação universal	Módulo	Status do Mód	1						
		Reini Err Módulo	2						
	Realimentação 0	Posição Coment	5	Cfg Coment	8	Cfg Incmtl Com.	16	Voltas SSI Com.	22
		Sel Disp Coment	6	Cfg Prd Coment	9	Sts Incmtl Com.	17	CPR Lin Com.	25
		Fdbk0 Identify	7	Stat. Coment	10	Cfg SSI Coment	20	LinUpdRate Com.	26
				FB0 IncAndSC PPR	15	Resol SSI Com.	21	Sts LinStahl FB0	27
	Realimentação 1	Posiç Coment1	35	Cfg Coment1	38	Cfg Incmtl Com.1	46	Vlts. SSI Com.1	52
		Sel Disp Coment1	36	Cfg Prd Coment1	39	Sts Incmtl Com.1	47	CPR Lin Com.1	55
		Fdbk1 Identify	37	Stat Coment1	40	Cfg SSI Coment1	50	LinUpdRate Com.1	56
				FB1 IncAndSC PPR	45	Resol SSI Com.1	51	Sts LinStahl FB1	57
	Saída Encoder	Seleç EncOut	80	EncOut FD PPR	82	EncOut Z Offset	83		
		Modo EncOut	81			EncOut Z PPR	84		
	Registro	Arm Registro	90	Cnfg Rgsn Latch1	100	Rgsn Latch1 Psn	101	Temp Rgsn Latch1	102
		Filtro Rgsn In0	91	Cnfg Rgsn Latch2	103	Rgsn Latch2 Psn	104	Temp Rgsn Latch2	105
		Filtro Rgsn In1	92	Cnfg Rgsn Latch3	106	Rgsn Latch3 Psn	107	Temp Rgsn Latch3	108
		Filtro Rgsn Hmln	93	Cnfg Rgsn Latch4	109	Rgsn Latch4 Psn	110	Temp Rgsn Latch4	111
		Status Rgsn	94	Cnfg Rgsn Latch5	112	Rgsn Latch5 Psn	113	Temp Rgsn Latch5	114
				Cnfg Rgsn Latch6	115	Rgsn Latch6 Psn	116	Temp Rgsn Latch6	117
				Cnfg Rgsn Latch7	118	Rgsn Latch7 Psn	119	Temp Rgsn Latch7	120
				Cnfg Rgsn Latch8	121	Rgsn Latch8 Psn	122	Temp Rgsn Latch8	123
				Cnfg Rgsn Latch9	124	Rgsn Latch9 Psn	125	Temp Rgsn Latch9	126
				Cnfg Rgsn Latch10	127	Rgsn Latch10 Psn	128	Temp Rgsn Latch10	129

Módulo Safe Speed Monitor

As descrições dos parâmetros começam na página 279.

Arquivo	Grupo	Parâmetros							
Grupos de host de Safe Speed Monitor	Segurança	Senha	1	Reset dos padrões	7	Comando c/Senha	17	Config Cód Flh	70
		Bloquear Estado	5	ID Assinatura	10	Cód. Seg	18		
		Modo Operação	6	Nova Senha	13	Senha Fornec	19		
	Geral	Conf Cascata	20	Reset Tipo	22	Modo Saída SS	72		
		Modo Seg.	21	Resposta Sobreveloc	24	Modo Saí SLS	73		
	Realimentação	Modo Realim	27	Tipo Realim	28	Unids Realim 2	34	Rel Veloc Realim	39
				Unids Realim 1	29	Polar Realim 2	35	Toler Velc Realim	40
				Polar Realim 1	30	Resolução Realim 2	36	Toler Pos Realim	41
				Resolução Realim 1	31	Monit Tens Realim 2	37	Monit Direção	42
				Monit Tens Realim 1	32	Veloc Realim 2	38	Toler Direção	43
				Veloc Realim 1	33				
	Parada	Entr Parada Segura	44	Atr Monit Parada	46	Veloc Espera	48	Veloc Ref Desac	50
		Tipo Parada Segura	45	Tempo Máx. Parada	47	Pos Espera	49	Toler Desac Prda	51
	Velocidade Limitada	Entr Veloc Lim	52	Habilitar Entr ChavAtiv	54	Limit Veloc Segura	55	Histerese Veloc	56
		Atraso Mon VlcLim	53						
	Controle da porta	Tipo Saída Porta	57	Entrada DM	58	Ativ Mon Bloqueio	59	Modo Saí Port	74
						Entr Mon Bloqueio	60		
	Velocidade máxima	Ativ Velc Máx	61	Tipo Prda Velc Máx	63	Limit Acel Segura	65		
		Velc Máx. Seg	62	Ativ Acel Máx	64	Tipo Prda Acel Máx	66		
	Falhas	Status Falha	67	Config Cód Flh	70	Modo Saída SS	72		
		Status Prot	68			Modo Saí SLS	73		
		Status Diag E/S	69			Modo Saí Port	74		

Parâmetros inversor Porta 0

Este capítulo lista e descreve os parâmetros do inversor PowerFlex Série 750 Porta 0. Os parâmetros podem ser programados (visualizados/editados) usando uma interface homem-máquina (IHM). Consulte Enhanced PowerFlex 7-Class Human Interface Module (HIM) User Manual, publicação 20HIM-UM001, para instruções sobre como usar a IHM para visualizar e editar os parâmetros. Como uma alternativa, a programação também pode ser executada usando o software DriveTools™ e um microcomputador.

Arquivo de parâmetro	Página
Arquivo de monitoração do inversor (porta 0)	50
Arquivo de controle do motor (porta 0) do inversor	52
Arquivo de E/S e realimentação do inversor (porta 0)	64
Arquivo de configuração do inversor (porta 0)	80
Arquivo de proteção do inversor (porta 0)	94
Arquivo de controle de velocidade (porta 0) do inversor	106
Arquivo de controle de torque (porta 0) do inversor	121
Arquivo de controle de posição (porta 0) do inversor	127
Arquivo de comunicação do inversor (porta 0)	140
Arquivo de diagnóstico do inversor (porta 0)	146
Arquivo de aplicações do inversor (porta 0)	163

Arquivo de monitoração do inversor (porta 0)

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
MONITORAR	Medição	1	**Frequência de saída** Frequência de saída Frequência de saída pré-enviada nos terminais T1, T2 e T3 (U, V e W)	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 0,00 -/+650,00	RO	Real
		2	**RefVel comandada** Referência de velocidade comandada Valor da referência de velocidade/frequência ativa. Exibido em Hz ou RPM, dependendo do valor de P300 [Unids Veloc].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		3	**Fdbk Veloc Mtr** Realimentação de velocidade do motor Velocidade real ou estimada do motor, com realimentação. Exibido em Hz ou RPM, dependendo do valor de P300 [Unids Veloc].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		4	**Torque Comand** Torque comandado Valor de referência de torque final depois que os limites e os filtros forem aplicados. Percentual de torque nominal do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RO	Real
		5	**Fdbk Cr Torque** Realimentação de corrente de torque Quantidade de corrente presente na fase com o componente de tensão fundamental com base no motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A Baseado na classificação do inversor -/+P21 [Amp nominal] x 2	RO	Real
		6	**Fdbk Cr Fluxo** Realimentação de corrente de fluxo Quantidade de corrente presente na fase com os componentes fundamentais de tensão.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A Baseado na classificação do inversor -/+P21 [Amp nominal] x 2	RO	Real
		7	**Corrente de saída** Corrente de saída A corrente de saída total presente nos terminais T1, T2 e T3 (U, V e W).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A Baseado na classificação do inversor 0,00/P21 [Amp nominal] x 2	RO	Real
		8	**Tensão de saída** Tensão de saída Tensão de saída pré-enviada nos terminais T1, T2 e T3 (U, V e W).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca Baseado na classificação do inversor 0,00/P20 [Voltagem nom] x 1,15	RO	Real
		9	**Potência de saída** Potência de saída Potência de saída presente nos terminais T1, T2 e T3 (U, V e W).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	kW 0,00 0,00/3000,00	RO	Real
		10	**Fatr de Ener Saí** Fator de potência de saída Fator de potência de saída.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/1,00	RO	Real
		11	**Volts de Bar Dir** Tensão do barramento de corrente direta Tensão do barramento CC.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vcc Baseado na classificação do inversor 0,00/P20 [Voltagem nom] x 2	RO	Real
		12	**Mem Bar Dir** Memória do barramento de corrente direta Uma média de seis minutos de P11 [Volts de Bar Dir] usada para estimar a CC equivalente da tensão de entrada. Iniciado automaticamente na energização ou pré-carregamento, atualizado continuamente durante a operação normal e usado para disparar uma condição de perda de potência. Use P464 [Redef Mem Bar CD] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vcc Baseado na classificação do inversor 0,00/P20 [Voltagem nom] x 2	RO	Real
		13	**MWHr Decorrido** Megawatt por hora transcorrida Energia de saída do inversor acumulada. Use o P336 [Redef Medids] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	MWh 0,000 0,000/4294967296,000	RO	Real

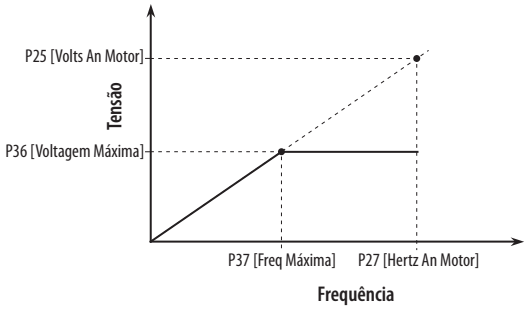
Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
MONITORAR	Medição	14	**kWHr Decorrido** Kilowatt por hora transcorrida Energia de saída do inversor acumulada. Use o P336 [Redef Medids] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	kWh 0,000 0,000/4294967296,000	RO	Real
		15	**Tempo Exec Decor** Tempo Exec Decor Tempo acumulado que o inversor está emitindo energia. Use o P336 [Redef Medids] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,000 0,000/220000000,000	RO	Real
		16	**Total MWh Motor** Megawatt Horas transcorridos do motor Energia acumulada de saída para o motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	MWh 0,0 0,0/220000000,0	RO	Real
		17	**Total MWh Regen** Megawatt Horas transcorridos de motor regenerado Energia de entrada acumulada do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	MWh 0,0 0,0/220000000,0	RO	Real
		18	**Total kWh Motor** Kilowatt Horas transcorridos do motor Energia acumulada de saída para o motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	kWh 0,0000 0,0000/220000000,0000	RO	Real
		19	**Total kWh Regen** Kilowatt Horas transcorridos do motor regenerado Energia de entrada acumulada do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	kWh 0,0000 0,0000/220000000,0000	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
MONITORAR	Dados do inversor	20	**Voltagem nom** Tensão nominal Classe de tensão de entrada (208, 240, 400 etc.) do inversor. Este valor pode mudar de acordo com a configurações dos parâmetros 305 [Classe Voltagem] ou 306 [Taxa Serviço].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca Baseado na classificação do inversor 0,00/690,00	RO	Real
		21	**Amp nominal** Corrente nominal Capacidade da corrente contínua do inversor. Este valor pode mudar de acordo com a configurações dos parâmetros 305 [Classe Voltagem] ou 306 [Taxa Serviço].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A Baseado na classificação do inversor 0,00/500,00	RO	Real
		22	**KW nominais** Kilowatts nominais Capacidade da potência contínua do inversor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	kW Baseado na classificação do inversor 0,00/400,00	RO	Real

Arquivo de controle do motor (porta 0) do inversor

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	Dados do motor	25	**Volts An Motor** Tensão na placa de identificação do motor Tensão nominal mostrada na placa de identificação do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca Baseado na classificação do inversor e classe de tensão 0,10/Baseado na classificação do inversor e classe de tensão	RW	Real
		26	**Amp An Motor** Corrente na placa de identificação do motor Corrente nominal em plena carga mostrada na placa de identificação do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A Baseado na classificação do inversor 0,01/14200,00	RW	Real
		27	**Hertz An Motor** Herts na placa de identificação do motor Frequência nominal na placa de identificação do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz Baseado na classificação do inversor 2,00/650,00	RW	Real
		28	**RPM An Motor** Rotações por minuto na placa de identificação do motor RPM nominal na placa de identificação do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM Baseado na classificação do inversor 1,0/40000,0	RW	Real
		29	**Uni Ener An Mtr** Unidades de potência na placa de identificação do motor Unidades de potência mostradas na placa de identificação do motor.	Padrão: Opções:	Baseado na classificação do inversor 0 = "HP" 1 = "kW"	RW	Inteiro de 32 bits
		30	**Ener Anunc Motor** Potência na placa de identificação do motor Potência nominal mostrada na placa de identificação do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	HP (P29 = 0) kW (P29 = 1) Baseado na classificação do inversor 0,00/2000,00	RW	Real
		31	**Polos do Mtr** Polos do Mtr Número de polos no motor. $\text{Polos} = \frac{120 \times [\text{Hertz An Motor}]}{[\text{RPM PN motor}]}$	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Polo 4 2/200	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	Opções Ctrl Mtr	35	**Modo Cntl do Mtr** Modo de controle do motor Tipo de motor e modo de controle do motor. Indução (0) – Motor por indução, modo de controle Volts por Hertz. Indução SV (1) – Motor por indução, modo de controle vetorial sem sensores. Indução Econ (2) – Motor por indução, modo de controle econômico. Indução FV (3) – Motor por indução, modo de controle vetorial de fluxo. PM VHz (4) – Motor de ímã permanente, modo de controle Volts por Hertz. PM SV (5) – Motor de ímã permanente, modo de controle vetorial sem sensores. PM FV (6) – Motor de ímã permanente, modo de controle vetorial de fluxo. SyncRel VHz (7) – Motor de relutância síncrona, modo de controle Volts por Hertz. SyncRel SV (8) – Motor de relutância síncrona, modo de controle vetorial sem sensores. Adj VItgMode (9) – Modo de controle de tensão ajustável. IPM FV (10) – Motor de ímã permanente interior, modo de controle vetorial de fluxo.	Padrão: Opções:	1 = "Indução VS" 0 = "Indução VHz" 1 = "Indução VS" 2 = "Ecn Indução" 3 = "VF Indução" 4 = "ImãPerm VHz" 755 5 = "VS ImãPerm" 755 6 = "VF ImãPerm" 755 7 = "RelSínc VHz" 8 = "VS RelSínc" 9 = "Md TensAjust" 10 = "IPM FV"	RW	Inteiro de 32 bits
		36	**Tensão máxima** Tensão máxima A tensão mais alta que o inversor emitirá.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca Baseado na classificação do inversor e classe de tensão Baseado na classificação do inversor e classe de tensão	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	Opções Ctrl Mtr	37	**Freq Máxima** Frequência máxima Determina a frequência em que a limitação da tensão começa. A limitação de tensão é a tensão correspondente da curva ou o valor do parâmetro 36 [Voltagem Máxima]. Ative somente quando o parâmetro 35 [Modo Cntl do Mtr] estiver configurado em 0 "InductionVHz."  	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz Baseado em P27 [Hertz An Motor]/P28 [RPM An Motor] e na Classe Voltagem P27 [Hertz An Motor] + 10 Hz/650,00	RW	Real
		38	**Frequência PWM** Frequência de modulação por largura de pulso Frequência de pulso modulado por largura (frequência de comutação do transistor de potência). Pode ocorrer a redução de capacidade com valores mais altos.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	kHz Baseado na classificação do inversor Baseado na classificação do inversor	RW	Real
		40	**Cnfg Opções Mtr** Configuração de opções do motor			RW	Inteiro de 32 bits

Configuração das funções relacionadas ao controle do motor. Para motores acima de 200 Hz, uma frequência portadora de 8 kHz ou superior é recomendada. Considere ter a capacidade reduzida do inversor e as restrições de distância do condutor do motor.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Selec Jerk	Não Usad.	Modo de ponto comum	Diag Trstor	Escol Estab	FD DurantInt	BloqFreq MLP	BloqMLPAssín	Sel Tpo Ener	Adaptação RE	Reflet Onda	Rev Mtr Prin	PrvTq SemCd(1)	TransModoTor	IntModoTorq	IntTorqZero
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	1	1	1	0	0	1	1	1
Bit	32	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 somente.

Bit 0 "IntTorqZero" – Configura a condição interrompida quando no modo torque. 0 = esperar pela velocidade zero antes de desligar a saída do inversor, 1 = esperar pelo torque zero antes de desligar a saída do inversor.

Bit 1 "IntModoTorq" – Configura o comportamento de parada quando estiver no modo torque. 0 = permanece no modo torque, 1 = alterna para o modo velocidade

Bit 2 "TransModoTor" – Configura o comportamento de jog quando estiver no modo torque. 0 = permanece no modo torque, 1 = alterna para o modo velocidade

Bit 3 "PrvTq SemCd" – Habilita o modo sem encoder quando usar a função de teste de torque. 0 = Desativado, 1 = Ativado. Bits 0 e 1 de P1100 [Cnfg Prov Torq] também deve ser ajustado para usar este modo.

Bit 4 "Rev Mtr Prin" – Reverte a rotação da fase da tensão aplicada, revertendo a direção do motor de forma eficiente. 0 = Não revertido, 1 = Revertido

Bit 5 "Reflet Onda" – Habilita a proteção da tensão da onda refletida para motores com cabos muito longos. 0 = Desativado, 1 = Ativado

Bit 6 "Adaptação RE" – Adapta-se às mudanças na resistência do estator do motor devido à temperatura. Ativa somente no modo de controle do motor FV com realimentação. 0 = Desativado, 1 = Ativado

Bit 7 "Sel Tpo Ener" – Configura o chaveamento trifásico/bifásico dos dispositivos de potência. 0 = Modulação trifásica com chaveamento automático para modulação bifásica. 1 = Modulação trifásica permanente (sem chaveamento)

Bit 8 "BloqMLPAssín" – Configura o chaveamento síncrono/assíncrono dos dispositivos de potência. 0 = Alterna automaticamente entre síncrono e assíncrono. 1 = Chaveamento assíncrono somente.

Bit 9 "BloqFreq MLP" – Configura a frequência de comutação dos dispositivos de alimentação enquanto estiver no modo de controle FV sem realimentação. 0 = a frequência de comutação reduz automaticamente para 2 kHz em velocidades baixas (melhor desempenho), 1 = a frequência de comutação não é reduzida (configuração usada quando a redução da frequência de comutação não é desejada)

Bit 10 "FD DurantInt" – Habilita a operação do transistor de frenagem dinâmica enquanto o inversor está parado. 0 = Desativado, 1 = Ativado

Bit 11 "Escol Estab" – Habilita o controle de estabilidade para os modos de controle do motor V/Hz e vetorial sem sensores. 0 = Desativado, 1 = Ativado

Bit 12 "Diag Trstor" – Habilita o teste de diagnósitco do transistor de alimentação em cada comando de partida. 0 = Desativado, 1 = Ativado

Bit 13 "Modo Comum" – Permite que o modulador de redução do modo comum reduza a tensão do modo comum gerada pelo inversor modulado pela largura de pulso.

Bit 15 "Selec Jerk" – Limita a taxa de mudança para a referência de velocidade para melhor limitação de corrente. Esta configuração aplica-se somente aos modos de controle de motor vetorial sem sensores e V/Hz. 0 = Desativado (tempo de aceleração em rampa de 0,0 segundo atingível), 1 = Ativado (tempo de aceleração em rampa de 0,0 segundo evitado)

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	Opções Ctrl Mtr	42	**Utilização Bar** Utilização Bar A utilização máxima permitida da tensão do barramento para controle do motor. Não altere este valor sem consultar o suporte técnico. Valores mais altos podem resultar em instabilidade do controle ou falhas por sobrecorrente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 95,00 85,00/100,00	RW	Real
		43	**Ativ Flux Sub** Ativ Flux Sub "Manual" (0) – O fluxo é estabelecido para P44 [Tmp Flux Sub] antes da aceleração inicial. "Automátic" (1) – O fluxo é estabelecido para um período calculado com base nos dados da placa de identificação do motor antes da aceleração. P44 [Tmp Flux Sub] não é usado.	Padrão: Opções:	1 = "Automátic" 0 = "Manual" 1 = "Automátic"	RW	Inteiro de 32 bits
		44	**Tmp Flux Sub** Tmp Flux Sub O tempo que o inversor usará para tentar alcançar todo o fluxo do estator do motor. Quando um comando de partida for emitido, o nível da corrente CC no P26 [Amp An Motor] é usado para construir o fluxo do estator antes de acelerar.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0000 0,0000/5,0000	RW	Real
		45	**Ki Flux Desc** Ki Flux Desc O período integral usado no regulador de tensão que controla a remoção do fluxo no motor.	Padrão: Mín/Máx:	0,20 0,00/100,00	RW	Real
		46	**Kp Flux Desc** Kp Flux Desc O período proporcional usado no regulador de tensão que controla a remoção do fluxo no motor.	Padrão: Mín/Máx:	150,0 0,0/10000,0	RW	Real
		47	**Econ no Ki Ref** Economize no Ki de referência O ganho integral que determina a resposta da tensão de saída quando P35 [Modo Cntl do Mtr] opção 2 "Ecn Indução" está selecionado e a frequência de saída está em sua referência.	Padrão: Mín/Máx:	305,0 0,0/100000,0	RW	Real
		48	**Econ Ki AceDesac** Economize no Ki de aceleração/desaceleração O ganho integral que determina a resposta da tensão de saída quando P35 [Modo Cntl do Mtr] opção 2 "Ecn Indução" está selecionado e a frequência de saída está acelerando ou desacelerando até uma referência.	Padrão: Mín/Máx:	200,0 0,0/100000,0	RW	Real
		49	**Econ Kp AceDesac** Economize no Kp de aceleração/desaceleração O ganho proporcional que determina a resposta da tensão de saída quando P35 [Modo Cntl do Mtr] opção 2 "Ecn Indução" está selecionado e a frequência de saída está acelerando ou desacelerando até uma referência.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	V/A 100,0 0,0/1000000,0	RW	Real
		50	**Filtro de Estab** Filtro de Estab A constante de tempo do filtro para o ângulo e controle de estabilidade da tensão.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 5162,22 0,00/1000000,00	RW	Real
		51	**Ganho Volt Estab** Ganho de tensão de estabilidade O ganho da função de controle de estabilidade da tensão. Não ativado quando qualquer modo de controle do motor FV estiver selecionado com a realimentação de velocidade.	Padrão: Mín/Máx:	5322,22 0,00/10000000,00	RW	Real
		52	**Ganho Âng Estab** Ganho do ângulo de estabilidade O ganho da função de controle de estabilidade do ângulo. Não ativado quando qualquer modo de controle do motor FV estiver selecionado em P35 [Modo Cntl do Mtr] com a realimentação de velocidade.	Padrão: Mín/Máx:	790,43 0,00/10000000,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	Opções Ctrl Mtr	1648	**IPM V FB HP Filt** Filtro passa-alta de realimentação de tensão do IPM Ajuste dos filtros passa alta para o controle do ângulo de alta velocidade. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Padrão: Mín/Máx:	15,0 1,0/50,0	RW	Real
		1649	**IPM SpdEst Filt** Filtro do estimador de velocidade do IPM Ajuste da largura de banda (BW) para o filtro do estimador de velocidade. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 1000,0 1,0/9999,9	RW	Real
		1650	**IPM SpdEst Kp** Kp do estimador de velocidade do IPM Valor de ajuste Kp para o estimador de velocidade. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Padrão: Mín/Máx:	30,0 0,0/1000,0	RW	Real
		1651	**IPM SpdEst Ki** Ki do estimador de velocidade do IPM Valor de ajuste Ki para o estimador de velocidade. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Padrão: Mín/Máx:	2500,0 0,0/25000,0	RW	Real
		1652	**IPM SpdEst KiAdj** Ajuste do Ki do estimador de velocidade do IPM Tamanho do degrau usado para ajustar o valor de Ki do estimador de velocidade durante as condições sem carga. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Padrão: Mín/Máx:	75,0 0,0/500,0	RW	Real
		1653	**IPM Tran PWM** PWM de transição do IPM Frequência de transição em que o tipo de PWM é alteado durante a desaceleração. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 8,0 3,0/30,0	RW	Real
		1654	**IPMTran PWM Hyst** Histerese do PWM de transição do IPM A frequência de histerese usando com o P1653 [IPM Tran PWM] durante a aceleração. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 2,0 0,0/10,0	RW	Real
		1655	**IPM Tran Mode** Modo de transição do IPM Frequência de transição em que o ângulo de controle é alterado durante a desaceleração. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 4,0 0,5/20,0	RW	Real
		1656	**IPM TranMod Hyst** Histerese do modo de transição do IPM A frequência de histerese usando com o P1655 [IPM Tran Mode] durante a aceleração. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 3,0 0,0/10,0	RW	Real
		1657	**IPM Tran Filt Lo** Filtro baixo de transição do IPM Ajuste da largura de banda (BW) para a frequência usada para a transição do ângulo e o PWM durante a aceleração. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 35,0 1,0/9999,0	RW	Real
		1658	**IPM Tran Filt Hi** Filtro alto de transição do IPM Ajuste da largura de banda (BW) para a frequência usada para a transição do ângulo e o PWM durante a desaceleração. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 1000,0 1,0/9999,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	Opções Ctrl Mtr	1659	**IPM Tran Angle** Ângulo de transição do IPM Limiar de diferença entre o controle do ângulo baixo e alto para permitir a transição. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Cnts 100,0 5,0/500,0	RW	Real
		1660	**IPM Stc OfsTst K** Constante de teste de offset estático do IPM Fator de redução para os pulsos de teste do offset estático. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,10/9,00	RW	Real
		1661	**IPM Lq Cmd BW** Largura de bando do comando Lq do IPM Largura de banda do filtro IqFddk (BW) usado para selecionar o Lq ativo para o controle do IPM. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores com carcaça 8 ou maiores.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 10,0 1,0/999,9	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	Volts por Hertz	60	**Iniciar/Acel Imp** Impulso para iniciar/acelerar O nível de impulso de tensão para iniciar e acelerar quando um modo "VHz" está selecionado, de acordo com P35 [Modo Cntl do Mtr]. Consulte o diagrama para P524 [Limite Sobrevel].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca Baseado na classificação do inversor 0,00/Baseado na classificação do inversor e classe de tensão	RW	Real
		61	**Impulso de operação** Impulso de operação O nível de impulso de tensão para iniciar e desacelerar quando um modo "VHz" está selecionado, de acordo com P35 [Modo Cntl do Mtr]. Consulte o diagrama para P524 [Limite Sobrevel].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca Baseado na classificação do inversor 0,00/Baseado na classificação do inversor e classe de tensão	RW	Real
		62	**Tensão do freio** Tensão do freio A tensão que o inversor emitirá em P63 [Frequência Abert] quando um modo "VHz" for selecionado, de acordo com P35 [Modo Cntl do Mtr]. Consulte o diagrama para P524 [Limite Sobrevel].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca Baseado na classificação do inversor e classe de tensão 0,00/P25 [Volts An Motor] x 1,5	RW	Real
		63	**Frequência de quebra** Frequência de quebra A frequência que o inversor emitirá em P62 [Voltagem Abert] quando um modo "VHz" for selecionado, de acordo com P35 [Modo Cntl do Mtr]. Consulte o diagrama para P524 [Limite Sobrevel].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz P27 [Hertz An Motor] x 0,25 0,00/P27 [Hertz An Motor]	RW	Real
		64	**Filtr de Imp SVC** Filtr de Imp SVC A constante de tempo do filtro de impulso SVC quando um modo "SVC" está selecionado de acordo com P35 [Modo Cntl do Mtr].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,1000 0,0001/1000,0000	RW	Real
		65	**Curva VHz** Curva VHz Seleciona uma curva pré-definida (ex.: Vent/Vál), ou uma curva personalizada quando um modo "VHz" estiver selecionado, de acordo com P35 [Modo Cntl Motor]. Consulte o diagrama para P524 [Limite Sobrevel].	Padrão: Opções:	0 = "V/Hz Person" 0 = "V/Hz Person" 1 = "Vent/Vál"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	AjusteAuto	70	**AjusteAuto** AjusteAuto Fornece um método automático ou manual para ajustar P73 [Queda Volt RC], P74 [Queda Volt Rfg] e P75 [Ref corrent flux]. Válido somente quando o parâmetro P35 [Modo Cntl do Mtr] está ajustado para 1 "Indução VS", 2 "Ecn Indução" ou 3 "VF Indução". "Pronto" (0) – O parâmetro volta para esta configuração seguindo um "Sint Est" ou "Sint. Rotaç", no momento em que outra transição de partida é necessária para operar o inversor no modo normal. Ele também permite configurar manualmente P73 [Queda Volt RC], P74 [Queda Volt Rfg] e P75 [Ref corrent flux]. "Calcular" (1) – Usa os dados da placa de identificação do moto para ajustar P73 [Queda Volt RC], P74 [Queda Volt Rfg], P75 [Ref corrent flux] e P621 [Escorreg RPM @ FLA] automaticamente. "Sint Est" (2) – Um comando temporário que inicia um teste de resistência do estator do motor não rotacional para o melhor ajuste automático possível de P73 [Queda Volt RC] em todos os modos válidos e um teste de indutância de vazamento do motor não rotacional para o melhor ajuste automático possível de P74 [Queda Volt Rfg] em um modo de Vector de fluxo (FV). Um comando de partida é necessário seguindo a inicialização deste ajuste. Usado quando o motor não pode ser deslocado. "Sint. Rotaç" (3) – Um comando temporário que inicia uma "Sint Est" seguida por um teste rotacional para o melhor ajuste automático possível de P75 [Ref corrent flux]. No modo vetorial de fluxo (FV), com realimentação por encoder, também é executado um teste para o melhor ajuste automático possível do P621 [Escorreg RPM @ FLA]. Um comando de partida é necessário seguindo a inicialização deste ajuste. **Importante:** Se usar a sintonia de rotação para um modo de vetorial sem sensor (SV), o motor deve ser desacoplado da carga ou os resultado podem não ser válidos. Com um modo vetorial de fluxo (FV), uma carga acoplada ou desacoplada produzirá resultados válidos. **ATENÇÃO:** Durante este procedimento, pode ocorrer a rotação do motor em uma direção indesejada. Para proteger contra possíveis ferimentos e/ou danos ao equipamento, recomenda-se que o motor seja desconectado da carga antes de continuar. "Ajust Inérci" (4) – Um comando temporário que iniciar um teste de inércia da combinação motor/carga. O motor irá acelerar ou desacelerar em rampa enquanto o inversor mede a quantidade de inércia. Esta opção aplica-se somente aos modos de vetorial de fluxo selecionados no P35 [Modo Cntl do Mtr]. Os resultados do teste final devem ser obtidos com a carga acoplado ao motor.	Padrão: Opções:	1 = "Calcular" 0 = "Pronto" 1 = "Calcular" 2 = "Sint Est" 3 = "Sint. Rotaç" 4 = "Ajust Inérci"	RW	Inteiro de 32 bits
		71	**Torq AjusteAuto** Torq AjusteAuto O torque do motor aplicado ao motor durante os testes de corrente de fluxo e de inércia.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 50,00 0,00/200,00	RW	Real
		73	**Queda Volt RC** Queda Volt RC Valor da queda de tensão através da resistência do estator do motor na corrente nominal do motor. Usado somente quando P35 [Modo Cntl do Mtr] está ajustado para 1 "Indução VS", 2 "Ecn Indução" ou 3 "VF Indução".	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão Baseado na classificação do inversor 0,00/Baseado na classificação do inversor e classe de tensão	RW	Real
		74	**Queda Volt Rfg** Queda Volt Rfg Valor da queda de tensão através da indutância de vazamento do motor na corrente nominal do motor. Usado somente quando P35 [Modo Cntl do Mtr] está definido como 3 "VF Indução".	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca Baseado na classificação do inversor e classe de tensão 0,00/P25 [Volts An Motor]	RW	Real
		75	**Ref corrent flux** Referência de corrente de fluxo Valor de corrente para fluxo total do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A P26 [Amp An Motor] x 0,35 0,00/P26 [Amp An Motor] x 0,995	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	AjusteAuto	76	**Inércia Total** Inércia Total Tempo em segundos para um motor acoplado a uma carga para acelerar de zero até velocidade nominal no torque nominal do motor. Calculado durante a sintonia automática.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 2,00 0,01/600,00	RW	Real
		77	**Lim Test Inércia** Limite de teste de inércia Número máximo de rotações em que o motor gira durante o teste de sintonia automática de inércia. Quando o valor for zero, o limite não está ativo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Rot 0,0 0,0/65535,0	RW	Real
		78	**CompAng Sem Cod** Compensação do ângulo sem encoder Representa a compensação de ângulo elétrico dependente do cabo do motor e da frequência PWM. Determinada durante a sintonia automática quando P35 [Modo Cntl do Mtr] for enviada para um dos modos FV sem realimentação de velocidade.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Raio 0,0000 -/+6,2831	RW	Real
		79	**CompVlt Sem Cod** Compensação de tensão sem encoder Representa a compensação da tensão dependente do cabo do motor e da frequência PWM. Determinada durante a sintonia automática quando P35 [Modo Cntl do Mtr] for enviada para um dos modos FV sem realimentação de velocidade.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca Baseado na classificação do inversor 0,00/Baseado na classificação do inversor e classe de tensão	RW	Real
		80	**Config ImP** Configuração do motor com ímã permanente			RW	Inteiro de 16 bits

Este parâmetro inclui duas opções para o modo PM FV selecionado por P35 [Modo Cntl do Mtr].

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	IPMTqTrmEn	IPM Vqs Disa	AtvAngEst MP	AtivTstEstat	Ativ Reg Vqs	TestOfstAuto
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = desabilitar
1 = habilitar

Bit 0 "AutoOfstTest" – Habilita o teste do offset PM a ser executado antes do inversor opera normalmente após um ciclo de alimentação ou reinicializar o inversor. Necessário quando o dispositivo de realimentação não é um dispositivo de realimentação absoluto. Não pode ser habilitado se o bit 2 estiver energizado. Permite que até 90° de rotação do eixo. O valor ajustado em P83 [PM Ofst Tst Cur] pode precisar ser aumentado para concluir o teste. Se a rotação do eixo não é possível, energiza os bits 0 e 1 para realizar um teste estático em cada partida.

Bit 1 "Vqs Reg En" – Habilita o regulador Vqs.

Bit 2 "StaticTestEn" – Habilita o teste estático a ser executado antes do inversor iniciar. Não pode ser habilitado se o bit 0 estiver energizado.

Bit 3 "PMStabAngIEn" – Habilita o regulador do ângulo de estabilidade do ímã permanente. Usado para o PM FV sem encoder quando P35 [Modo Cntl do Mtr] = 6 "PM FV" e P125 [Sel Fdbk Vel Pri] = malha aberta.

Bit 4 "IPM Vqs Disa" – Desabilita o regulador Vqs quando P35 [Modo Cntl do Mtr] = 10 "IPM FV."

Bit 5 "IPMTqTrmEn" – Habilita o corte do torque quando P35 [Modo Cntl do Mtr] = 10 "IPM FV."

		81	**Offst CodPrim Im** Offset do encoder primário do motor com ímã permanente A quantidade de offset entre os pulsos do encoder de realimentação primária e a posição central do fluxo do rotor do motor PM. Um valor de 1.024 é igual a 360 graus elétricos. Este parâmetro é atualizado durante o teste de offset PM que executa na primeira partida após desligar e ligar a alimentação/reinicializar o sistema (P80 [Config ImP] Bit 0 = 1) e durante a sintonia automática no modo PM FV.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/1023	RW	Inteiro de 32 bits
		82	**Offst CodAlt ImP** Offset do encoder alternativo do motor com ímã permanente A quantidade de offset entre os pulsos do encoder de realimentação alternativo e a posição central do fluxo do rotor do motor PM. Um valor de 1.024 é igual a 360 graus elétricos. Este parâmetro é atualizado durante o teste de offset PM que executa na primeira partida após desligar e ligar a alimentação/reinicializar o sistema (P80 [Config ImP] Bit 0 = 1) e durante a sintonia automática no modo PM FV. Ativo somente quando a realimentação da velocidade alternativa estiver sendo usada durante a perda da troca automática do tacômetro (consulte P635 [Cntl Opções Vel]).	Padrão: Mín/Máx:	0 0/1023	RW	Inteiro de 32 bits
		83	**Cor TstOfst ImP** Corrente de teste de offset do motor com ímã permanente Amplitude do comando de corrente em percentual da corrente nominal da corrente durante o teste de offset PM, que é um dos testes de sintonia automática no modo PM FV.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 40,00 0,00/200,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	AjusteAuto	84	**Ra Cr TstOfst Im** Rampa de corrente de teste de offset do motor com ímã permanente Tempo da aceleração em rampa do comando de corrente durante o teste de offset PM no modo PM FV, que é definido como tempo de aceleração em rampa até alcançar a amplitude do comando de corrente do P80 [Config ImP].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 3,00 0,00/100,00	RW	Real
		85	**RaF TstOfst ImP** Rampa de frequência de teste de offset do motor com ímã permanente Define o tempo da rampa de frequência do comando de corrente durante teste de offset PM no modo PM FV que é definido como o tempo de rampa em segundos de 0 a 3 Hz.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 60,00 0,00/1000,00	RW	Real
		86	**Volt FCEM ImP** Força eletromotriz do contador do motor com ímã permanente Tensão da força eletromotriz do contador (CEMF) exibida no valor de corrente eficaz linha a linha que é normalizado para a velocidade base do motor. Atualizado após a conclusão da sintonia automática no modo PM FV.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão P25 [Volts An Motor] x 0,0675 0,00/P25 [Volts An Motor] x 1,5	RW	Real
		87	**Voltagem RI ImP** Queda de tensão do estator do motor com ímã permanente Tensão através da resistência do estator do motor com ímã permanente na corrente nominal do motor exibida no valor de corrente eficaz linha a linha. Atualizado após a conclusão da sintonia automática no modo PM FV.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão Baseado na classificação do inversor 0,00/Baseado na classificação do inversor e classe de tensão	RW	Real
		88	755 **Volt EiXq ImP** Queda de tensão de indutância do estator de eixo Q do moto com ímã permanente Tensão através da indutância do estator do eixo q do motor com ímã permanente na corrente e na frequência nominais do motor exibidas no valor de corrente eficaz linha a linha. Este parâmetro é atualizado após a conclusão da sintonia automática mo modo PM FV.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão P25 [Volts An Motor] x 0,0435 0,00/P25 [Volts An Motor] x 1,5	RW	Real
		89	755 **Volt EiXd ImP** Queda de tensão de indutância do estator de eixo D do moto com ímã permanente Tensão através da indutância do estator do eixo d do motor com ímã permanente na corrente e na frequência nominais do motor exibidas no valor de corrente eficaz linha a linha. Atualizado após a conclusão da sintonia automática no modo PM FV.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão P25 [Volts An Motor] x 0,0435 0,00/P25 [Volts An Motor] x 1,5	RW	Real
		91	**Kp Reg Vqs ImP** Ganho proporcional do regulador Vqs do motor com ímã permanente Ganho proporcional do regulador vqs no modo PM FV. Quando P80 [PM Cfg] Bit 1 = 1, o regulador vqs será ativado quando a tensão do motor exceder a tensão limitada pela tensão do barramento CC ou quando a tensão do motor exceder o valor definido em P36 [Voltagem Máxima].	Padrão: Mín/Máx:	2,50 0,00/1000,00	RW	Real
		92	**Ki Reg Vqs ImP** Ganho integral do regulador Vqs do motor com ímã permanente Ganho integral do regulador vqs no modo PM FV.	Padrão: Mín/Máx:	0,50 0,00/1000,00	RW	Real
		93	**Cor Test Dir ImP** Corrente de teste de direção do motor com ímã permanente Quantidade de corrente comandada durante o teste de direção quando P35 [Modo Cntl do Mtr], opção 6 "PM FV", estiver selecionada. Quando o recurso de partida for usado, este valor é automaticamente ajustado para 10% da corrente nominal do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A P26 [Amp An Motor]/10 0,00/P26 [Amp An Motor]	RW	Real
		120	755 **Tns125IXqImaPerm** Queda de tensão de indutância do estator de eixo Q do motor com ímã permanente 125% Tensão através da indutância do estator do eixo q do motor com ímã permanente a 125% da corrente e da frequência nominais do motor exibidas no valor de corrente eficaz linha a linha. Este parâmetro é atualizado após a conclusão da sintonia automática mo modo PM FV.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão P25 [Volts An Motor] x 0,0435 0,0000/P25 [Volts An Motor] x 1,5	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	AjusteAuto	1630	**IPM_Lq_25_pct** Lq para controle de IPM 25% Iq Ajusta Lq em 25% da corrente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	mH 0,00 0,00/999990,00	RW	Real
		1631	**IPM_Lq_50_pct** Lq para controle de IPM 50% Iq Ajusta Lq em 50% da corrente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	mH 0,00 0,00/999990,00	RW	Real
		1632	**IPM_Lq_75_pct** Lq para controle de IPM 75% Iq Ajusta Lq em 75% da corrente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	mH 0,00 0,00/999990,00	RW	Real
		1633	**IPM_Lq_100_pct** Lq para controle de IPM 100% Iq Ajusta Lq em 100% da corrente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	mH 0,00 0,00/999990,00	RW	Real
		1634	**IPM_Lq_125_pct** Lq para controle de IPM 125% Iq Ajusta Lq em 125% da corrente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	mH 0,00 0,00/999990,00	RW	Real
		1635	**IPM_Ld_0_pct** Ld para controle do IPM 0% Id Ajusta Ld em 0% da corrente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	mH 0,00 0,00/999990,00	RW	Real
		1636	**IPM_Ld_100_pct** Ld para controle do IPM 100% Id Ajusta Ld em 100% da corrente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	mH 0,00 0,00/999990,00	RW	Real
		1646	**IPM PriOffstComp** Compensação do offset do encoder primário do IPM Compensação do offset primário, grupo AutoTune.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/512	RW	Real
		1647	**IPM AltOffstComp** Compensação do offset do encoder alternativo do IPM Compensação do offset alternativo, grupo AutoTune.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/512	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	Regulador de vetorial	95	**LB Reg Cor CCV** Largura de banda do regulador de corrente de malha fechada vetorial Define a largura de banda do regulador de corrente ao ajustar automaticamente os ganhos (P96 e P97) com base nos resultados de sintonia automática do motor. Quando o valor da largura de banda for zero (padrão), os ganhos do regulador de corrente pode ser ajustado manualmente. Os valores padrão para P95, P96 e P97 geralmente fornecem excelente desempenho e não precisam ser ajustados.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 0,0 0,0/9999,0	RW	Real
		96	**Kp Reg Cor CCV** Ganho proporcional do regulador de corrente de malha fechada vetorial Ganho proporcional do regulador de corrente. Pode ser ajustado quando P95 estiver definido como zero. Os valores padrão para P95, P96 e P97 geralmente fornecem excelente desempenho e não precisam ser ajustados.	Padrão: Mín/Máx:	1250,0 0,0/50000,0 753 0,0/10000,0 755	RW	Real
		97	**Ki Reg Cor CCV** Ganho integral do regulador de corrente de malha fechada vetorial Ganho integral do regulador de corrente. Pode ser ajustado quando P95 estiver definido como zero. Os valores padrão para P95, P96 e P97 geralmente fornecem excelente desempenho e não precisam ser ajustados.	Padrão: Mín/Máx:	60,0 0,0/50000,0 753 0,0/10000,0 755	RW	Real
		98	**Kp RegF SemCodV** Ganho proporcional do regulador de frequência de vetorial sem encoder Representa a compensação de ângulo elétrico dependente do cabo do motor e da frequência PWM. Determinada durante a sintonia automática quando P35 [Modo Cntl do Mtr] for enviada para um dos modos FV sem realimentação de velocidade.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz/A 524,0 0,0/100000,0	RW	Real
		99	**Ki RegF SemCodV** Vetorial sem encoder, ganho proporcional do regulador de frequência Determinada durante a sintonia automática quando P35 [Modo Cntl do Mtr] for enviada para um dos modos FV sem realimentação de velocidade. Representa a compensação da tensão dependente do cabo do motor e da frequência PWM.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz/A 9080,0 0,0/100000,0	RW	Real
		100	**Ativ Reg Desliz** Habilita o regulador de escorregamento Habilita o desabilita o regulador de frequência de escorregamento. Esta seleção está ativa somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução") e realimentação do encoder é usada.	Padrão: Opções:	1 = "Ativ." 0 = "Desativ." 1 = "Ativ."	RW	Inteiro de 32 bits
		101	**Ki Reg Desliz** Ganho integral do regulador de escorregamento Ganho integral para o regulador de frequência de escorregamento.	Padrão: Mín/Máx:	10,00 0,00/10000,00	RW	Real
		102	**Kp Reg Desliz** Ganho proporcional do regulador de escorregamento Ganho proporcional para o regulador de frequência de escorregamento.	Padrão: Mín/Máx:	0,50 0,00/10000,00	RW	Real
		103	**Ativ Reg Flux** Habilita o regulador de fluxo Habilita ou desabilita o regulador de fluxo. Esta seleção está ativa somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Opções:	1 = "Ativ." 0 = "Desativ." 1 = "Ativ."	RW	Inteiro de 32 bits
		104	**Ki Reg Flux** Ganho integral do regulador de fluxo Ganho integral para o regulador de fluxo.	Padrão: Mín/Máx:	30,00 0,00/10000,00	RW	Real
		105	**Kp Reg Flux** Ganho proporcional do regulador de fluxo Ganho proporcional para o regulador de fluxo.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,00/10000,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	Regulador de vetorial	106	**Veloc Adapt Torq** Velocidade de adaptação do torque Frequência em operação (velocidade) em que os reguladores de controle de adaptação do torque tornam-se ativos como um percentual da frequência na placa de identificação do motor. Esta seleção está ativa somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 10,00 0,00/100,00	RW	Real
		107	**Ativ Adapt Torq** Habilitação da adaptação do torque Habilita ou desabilita o controle de adaptação do torque. Esta seleção está ativa somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Opções:	1 = "Ativ." 0 = "Desativ." 1 = "Ativ."	RW	Inteiro de 32 bits
		108	**Comp Atraso Fase** Compensação do atraso da fase Usado para ajustar o ganho de compensação do atraso da amostra para a realimentação da corrente. A compensação do ganho é redimensionada para o tempo de amostra (por exemplo, +1,0 seria uma compensação do tempo de amostra 1 positivo).	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+100,00	RW	Real
		109	**Modo Comp Torque** Modo de compensação de torque Automático Atualiza os ganhos de compensação de torque (P110 [Motor Comp Torq] e P111 [Regen Comp Torque]) após sintonia automática.	Padrão: Opções:	1 = "Auto" 0 = "Manual" 1 = "Auto"	RW	Inteiro de 32 bits
		110	**Motor Comp Torq** Modo motor de compensação de torque Compensação do torque do motor aplicada ao comando de torque para a potência do modo motor. Este parâmetro pode ser ajustado manualmente ou determinado automaticamente durante a sintonia automática. (Consulte P109 [Modo Comp Torque].) No modo manual, um valor de 5% aumentará o torque comandado em 5% (ganho de 1,05). Isto é usado para o modo de controle do motor vetorial de fluxo (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+50,00	RW	Real
		111	**Regen Comp Torq** Regeneração de compensação de torque Compensação do torque do motor aplicada ao comando de regeneração do torque. Este parâmetro pode ser ajustado manualmente ou determinado automaticamente durante a sintonia automática. (Consulte P109 [Modo Comp Torque].) No modo manual, um valor de -3% diminuirá o torque comandado em 3% (ganho de 0,97). Isto é usado para os modos de controle do motor de vetorial de fluxo (P35 [Modo Cntl do Mtr]).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+50,00	RW	Real
		112	**Lqs Adapt Desliz** Lqs de adaptação de escorregamento Nível de lqs por unidade em que o regulador de adaptação da frequência de escorregamento torna-se ativo. Ativo quando P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução."	Padrão: Mín/Máx:	0,05 0,00/1,00	RW	Real
		113	**LmtRot AdaptFD** Limite de rotação da adaptação de escorregamento e fluxo Tempo que os reguladores de escorregamento, fluxo e torque têm para converter antes que sejam ligados após a velocidade do motor atingir o nível ajustado em P106 [Veloc Adapt Torq]. Ativo quando P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução."	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/60,00	RW	Real
		114	**TaxaRot AdaptFD** Rapidez de virada da adaptação de escorregamento e fluxo Taxa em que os reguladores de escorregamento e de fluxo podem converter antes que sejam habilitados. Ativo quando P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução."	Padrão: Mín/Máx:	0,004999 0,000009/1,000000	RW	Real
		115	**NvlCnvsão AdptFD** Nível de conversão da adaptação de escorregamento e de fluxo Erro no nível do regulador de escorregamento e de fluxo indica a conversão. Ativo quando P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução."	Padrão: Mín/Máx:	0,009999 0,000009/1,000000	RW	Real
		116	**LmtCnvsão AdptFD** Limite de conversão da adaptação de escorregamento e de fluxo Duração da conversão antes que os reguladores de adaptação sejam habilitados depois que o erro está abaixo do nível definido em P115 [NvlCnvsão AdptFD]. Ativo quando P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução."	Padrão: Mín/Máx:	0,500 0,000/5,000	RW	Real
		120	Consulte página 59.				

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DO MOTOR	Regulador de vetorial	1629	**IPM Bus Prot** Proteção do barramento do IPM Ajuste o valor máximo para P1641 [IPM Max Spd].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 60 0/39000	RW	Real
		1637	**IPMVqFFwdCemf** CEMF de feedforward Vq do IPM Ajusta o percentual do componente CEMF da tensão de feedforward na referência Vq quando P35 [Modo Cntl do Mtr] = 10 "IPM FV".	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,0 0,0/100,0	RW	Real
		1638	**IPMVqFFwdLdIdWe** LdIdwe de feedforward do Vq do IPM Ajusta o percentual do componente (Ld x Id x we) da tensão de feedforward na referência Vq quando P35 [Modo Cntl do Mtr] = 10 "IPM FV".	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,0 0,0/100,0	RW	Real
		1639	**IPMVdFFwdLqIqWe** LqIqwe feedforward do Vd do IPM Ajusta o percentual do componente (Lq x Iq x we) da tensão de feedforward na referência Vd quando P35 [Modo Cntl do Mtr] = 10 "IPM FV".	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,0 0,0/100,0	RW	Real
		1640	**IPM Max Cur** Corrente máxima do IPM Ajusta o nível de desarme de corrente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 200,0 0,0/400,0	RW	Real
		1641	**IPM Max Spd** Velocidade máxima do IPM Ajusta o limite máximo de velocidade de Sint Autom.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 0,00 0,00/39000,00	RW	Real
		1642	**IPM TrqTrim Kp** Ganho de Kp de corte de torque para controle do IPM Ajusta o período Kp para a função Torque Trim.	Padrão: Mín/Máx:	0,10 0,00/100,00	RW	Real
		1643	**IPM TrqTrim Ki** Ganho de Ki de corte de torque para controle do IPM Ajusta o período Ki para a função Torque Trim.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,00/100,00	RW	Real
		1644	**IPM TrqTrim HLim** Limite superior de corte de torque para controle do IPM Ajusta o limite superior para a função Torque Trim.	Padrão: Mín/Máx:	0,20 0,00/2,00	RW	Real
		1645	**IPM TrqTrim LLim** Limite inferior de corte de torque para controle do IPM Ajusta o limite inferior para a função Torque Trim.	Padrão: Mín/Máx:	-0,20 -2,00/0,00	RW	Real

Arquivo de E/S e realimentação do inversor (porta 0)

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃOE E/S	Realimentação	125	**Sel Fdbk Vel Pri** Seleção de realimentação de velocidade primária Selecione a fonte do P3 [Fdbk Veloc Mtr] e do P131 [Fdbk Vel Ativa] que será usada quando o inversor estiver em operação sem uma troca automática do tacômetro. As possíveis seleções incluem: Porta 0 – Fbdb Circ Aberto, porta 0 – Fdbk Simulador e qualquer porta que contenha um módulo de realimentação (por exemplo, encoder). As seleções de desabilitado e Fbdb Circ Aberto são funcionalidades equivalentes e a malha aberta é o ajuste padrão. A realimentação de velocidade de malha aberta é estimada com base em P1 [Freq de Saída] e P5 [Fdbk Cr Torque], ajustada usando P621 [Escorreg RPM @ FLA]. Fdbk Simulador está disponível nas seleções de vetorial de fluxo para P35 [Modo Cntl do Mtr]. A realimentação da velocidade do simulador é calculada com base em P690 [Ref Torq Limitad] e P76 [Inércia Total]. Esta seleção é útil para a verificação e teste da operação do inversor quando o movimento do motor não for desejado. No modo de simulação, a ativação da seção do inversor de alimentação do inversor está desabilitada. Seleção de qualquer porta do módulo opcional que contenha um módulo de encoder resulta em P3 [Fdbk Veloc Mtr] baseado em um valor medido. Os dados obtidos no módulo de realimentação selecionado será usado para determinar a realimentação da velocidade do motor. A realimentação primária refere-se à opção de troca de perda de realimentação automática. Esta opção alternará automaticamente da fonte de realimentação primária para a alternativa mediante a perda da fonte de realimentação primária. Se esta opção não estiver sendo usada, a realimentação primária sempre será a fonte de realimentação ativa. A fonte de realimentação ativa geralmente é a realimentação primária.	Padrão: Mín/Máx:	137 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		126	**FltrFdbk Vel Pri** Filtro de realimentação de velocidade primária Ajuste um filtro que seja aplicado à fonte de realimentação de velocidade do motor que é selecionada pelo P125 [Sel Fdbk Vel Pri]. A finalidade deste filtro é reduzir o nível de ruído no sinal de realimentação. Faça uma seleção para um valor que seja maior que o valor no parâmetro 636 [LB Reg Veloc]. Este é o filtro tipo valor médio de movimento que tem uma configuração de atraso N, onde N é um número inteiro (0, 1, 2…). Um ajuste zero não fornece nenhum filtro nem atraso. Valores mais altos de N resultam em mais filtragem e mais atraso. O melhor ajuste para este filtro depende do nível de ruído no sinal de realimentação e do ajuste da largura de banda do regulador de velocidade. Nas seleções de vetorial de fluxo para P35 [Modo Cntl do Mtr], ajustar P636 [LB Reg Veloc] com um valor diferente de zero coloca o inversor em um modo de ganho automático/ajuste do filtro. Quando o inversor estiver neste modo de ajuste automático, o valor de P666 [Gan Comp Veloc] e, possivelmente, P644 [LB Filt Err Vel] são ajustados com base na configuração de P126 [FltrFdbk Vel Pri]. O ajuste automático de P644 [LBFilt Err Vel] torna-se independente do ajuste do filtro de realimentação quando P704 [Md ObsCar AdIner] estiver ajustado em 1 "AdaptInércia."	Padrão: Opções:	3 = "Ruído 50R/S" 0 = "Ruído 190R/S" 1 = "Ruído 160R/S" 2 = "Ruído 100R/S" 3 = "Ruído 50R/S" 4 = "Ruído 25R/S" 5 = "Ruído 12R/S" 6 = "Ruído 6R/S" 7 = "Ruído 3R/S"	RW	Inteiro de 32 bits
		127	**Feedback Vel Pri** Realimentação de velocidade primária Saída do filtro de atraso de realimentação de velocidade primária, em unidades de Hz ou RPM, dependendo do valor P300 [Unids Veloc]. O ajuste do filtro de atraso é feito usando o P126 [FltrFdbk Vel Pri]. A realimentação de velocidade primária é usada quando o inversor estiver operando sem uma troca automática do tacômetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		128	**Sel Fdbk Vel Alt** Seleção de realimentação de velocidade alternativa Seleciona a origem do P3 [Fdbk Veloc Mtr] e do P131 [Fdbk Vel Ativa] que deve ser usado quando o inversor estiver em operação com uma troca automática do tacômetro. A realimentação alternativa refere-se à opção de troca de perda de realimentação automática. Esta opção alternará automaticamente da fonte de realimentação primária para a alternativa mediante a perda da fonte de realimentação primária. Se esta opção não estiver sendo usada, a realimentação primária sempre será a fonte de realimentação ativa. A fonte de realimentação ativa geralmente é a realimentação primária.	Padrão: Mín/Máx:	137 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Realimentação	129	**FltrFdbk Vel Alt** Filtro de realimentação de velocidade alternativo Ajusta um filtro que seja aplicado à fonte de realimentação de velocidade do motor que é selecionado pelo P128 [Sel Fdbk Vel Alt]. A finalidade deste filtro é reduzir o nível de ruído no sinal de realimentação. O ajuste do filtro e a operação são semelhantes a P126 [FltrFdbk Vel Pri]. Faça uma seleção para um valor que seja maior que o valor no parâmetro 648 [LB Reg Veloc Alt].	Padrão: Opções:	3 = "Ruído 50R/S" 0 = "Ruído 190R/S" 1 = "Ruído 160R/S" 2 = "Ruído 100R/S" 3 = "Ruído 50R/S" 4 = "Ruído 25R/S" 5 = "Ruído 12R/S" 6 = "Ruído 6R/S" 7 = "Ruído 3R/S"	RW	Inteiro de 32 bits
		130	**Feedback Vel Alt** Realimentação de velocidade alternativa Saída do filtro de atraso de realimentação de velocidade alternativa, exibida em unidades de Hz ou RPM, dependendo do valor P300 [Unids Veloc]. O ajuste do filtro de atraso é feito usando o P126 [FltrFdbk Vel Pri]. A realimentação de velocidade alternativa é usada quando o inversor está operando com uma troca automática do tacômetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		131	**Fdbk Vel Ativa** Realimentação de velocidade ativa Valor de realimentação de velocidade do motor ativa que é usado pelo regulador de velocidade de controle vetorial de fluxo ou o regulador de velocidade do vetor sem sensor e V/Hz. Este valor em uso é o resultado da seleção de realimentação primária/alternativa. Quando o inversor estiver operando sem uma troca automática do tacômetro, P127 [Feedback Vel Pri] está selecionado. Quando o inversor estiver operando com uma troca automática do tacômetro, P130 [Feedback Vel Alt] será selecionado. O bit 5 de status "SwO PrdFrFdb" irá tornar-se ajustado em P936 [Status Unid 2] quando uma troca automática do tacômetro ocorrer. Quando a operação em um modo de controle sem vetor (V/Hz ou vetor sem sensor) com realimentação de malha aberta, o valor do parâmetro de realimentação de velocidade ativa rastreará o valor em P597 [Ref Veloc Final].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		132	**Sel Fdbk Vel Aux** Seleção de realimentação de velocidade auxiliar Seleciona a fonte do P134 [Feedback Vel Aux] do inversor. As possíveis seleções são as mesmas que para P125 [Sel Fdbk Vel Pri]. A fonte de realimentação auxiliar está disponível como uma seleção de referência de velocidade. Ela pode ser usada quando a fonte de referência de velocidade do inversor precisar de um encoder.	Padrão: Mín/Máx:	137 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		133	**FltrFdbk Vel Aux** Filtro de realimentação de velocidade auxiliar Ajusta um filtro que seja aplicado a P134 [Feedback Vel Aux] que é selecionado pelo P132 [Sel Fdbk Vel Aux]. A finalidade deste filtro é reduzir o nível de ruído presente no sinal de realimentação. O ajuste do filtro e a operação são semelhantes a P126 [FltrFdbk Vel Pri].	Padrão: Opções:	3 = "Ruído 50R/S" 0 = "Ruído 190R/S" 1 = "Ruído 160R/S" 2 = "Ruído 100R/S" 3 = "Ruído 50R/S" 4 = "Ruído 25R/S" 5 = "Ruído 12R/S" 6 = "Ruído 6R/S" 7 = "Ruído 3R/S"	RW	Inteiro de 32 bits
		134	**Feedback Vel Aux** Realimentação de velocidade auxiliar Saída do filtro de atraso de realimentação de velocidade auxiliar, em unidades de Hz ou RPM, dependendo do valor P300 [Unids Veloc]. O ajuste do filtro de atraso é feito usando o P126 [FltrFdbk Vel Pri]. Geralmente usado como uma fonte de referência de velocidade. Esta seleção está disponível em P545 [Sel Ref A Veloc] e P550 [Sel Ref B Veloc].	Unidades Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		135	**Sel Fdbk Pso** Selecionar realimentação de posição Seleciona a origem de P847 [Fdbk Posição]. As possíveis seleções incluem: Porta 0 – Fdbk Simulador e qualquer porta que contenha um módulo de realimentação (por exemplo, encoder). A realimentação de malha aberta não está disponível como uma fonte de realimentação de posição. A configuração padrão é P138 [Fdbk Simulador]. Este é um modo de teste em que a realimentação de posição é calculada com base em P690 [Ref Torq Limitad] e P76 [Inércia Total]. Quando o controle de posição for usado, uma fonte de realimentação de posição válida deve ser selecionada.	Padrão: Mín/Máx:	138 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Realimentação	136	755 **SelFdbk Pso Carg** Seleção de realimentação de posição da carga Seleciona uma fonte de realimentação de posição da carga para o controle da posição. A realimentação de posição da carga P847 [Fdbk Posição] indica o valor de realimentação de posição selecionado. O valor forma a realimentação primária para o canal de integração do regulador de posição.	Padrão: Mín/Máx:	847 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		137	**Fbdb Circ Aberto** Realimentação de malha fechada Uma fonte de realimentação do motor estimada que está disponível para qualquer parâmetro de seleção de realimentação de velocidade – P125 [Sel Fdbk Vel Pri], P128 [Sel Fdbk Vel Alt] e P132 [Sel Fdbk Vel Aux]. A realimentação de malha aberta não está disponível como uma fonte de realimentação de posição. O valor do parâmetro de realimentação de malha aberta tem unidades de contagem do encoder como estabelecido em P141 [EPR Cod Virtual]. A realimentação de malha aberta é estimada com base em P1 [Freq de Saída] e P5 [Fdbk Cr Torque], ajustada usando P621 [Escorreg RPM @ FLA].	Padrão: Opções:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		138	**Fdbk Simulador** Realimentação do simulador A realimentação do simulador é uma fonte de realimentação do motor calculada. Ela pode ser usada quando operar em qualquer modo de controle vetorial de fluxo que estiver selecionado em P35 [Modo Cntl do Mtr]. A realimentação do simulador está disponível para qualquer parâmetro de seleção de realimentação de velocidade: P125 [Sel Fdbk Vel Pri], P128 [Sel Fdbk Vel Alt] e P132 [Sel Fdbk Vel Aux]. A realimentação do simulador também está disponível como uma fonte de realimentação de posição conforme selecionado em P135 [Sel Fdbk Pso]. O valor do parâmetro de realimentação do simulador tem unidades de contagem do encoder como estabelecido em P141 [EPR Cod Virtual]. A realimentação da velocidade do simulador é calculada com base em P690 [Ref Torq Limitad] e P76 [Inércia Total]. Esta seleção é útil para a verificação e teste da operação do inversor quando o movimento do motor não for desejado. No modo de simulação, a ativação da seção do inversor de alimentação do inversor está desabilitada.	Padrão: Opções:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		139	755 **Ref Veloc Retard** Referência de velocidade com retardo Uma amostra do período da saída com atraso de P594 [Ref Veloc Arranq]. Usado em algumas aplicações para sincronizar o valor de referência de velocidade quando controlar múltiplos inversores. Nessas aplicações, o inversor que fornece a referência de velocidade mestre usa o valor [Ref Veloc Retard]. Configurar P635 [Cntl Opções Vel] Bit 8 "Ref Retard" selecionará a referência de atraso no inversor mestre. P594 [Ref Veloc Arranq] será transmitido para os inversores escravos em um link de comunicação.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		140	755 **RtardCod Virtual** Retardo do encoder virtual Uma amostra do período de saída com atraso do P142 [Pso Cod Virtual]. Usado em algumas aplicações para a referência da posição de sincronia de fase através de um link de comunicação do inversor. O mestre é atrasado em uma amostra enquanto os inversores a jusante atualizam suas referências de posição – todas as amostras de posição dos inversores simultaneamente. Os inversores a jusante não selecionam um atraso. A seleção da referência de posição com ou sem atraso é feita ao escolher o parâmetro desejado em P766 [PtCf Direto Pos].	Padrão: Opções:	0 -2147483648/2147483624	RO	Inteiro de 32 bits
		141	755 **EPR Cod Virtual** Bordas do encoder virtual por rotação As bordas equivalente por rotação (EPR) ou contagem de linha de um encoder virtual. Um encoder virtual é uma referência de posição cuja entrada é derivada da referência de velocidade. Ele acumula pulsos na mesma taxa que um encoder real de pulsos por rotação (PPR) idêntico. Insira o PPR equivalente. Por exemplo, insira 1.024 PPR para corresponder a um encoder com 1.024 EPR.	Padrão: Mín/Máx:	4096 10/67108864	RW	Inteiro de 32 bits
		142	755 **Pso Cod Virtual** Posição do encoder virtual Um acumulador de pulso de 32 bits do encoder virtual. A contagem de pulso acumulada é equivalente ao acumulador de hardware de um encoder real. Ela acumula a uma taxa de 4x o valor colocado em P141 [EPR Cod Virtual]. O acumulador inicia em zero mediante a habilitação da posição.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Funções de entrada digital	150	**Conf Ent Digital** Configuração da entrada digital Define a operação para os parâmetros do tipo Exec ED. "Ex Lim" (0) – Função de controle que requer uma borda ascendente (transição de abrir para fechar) para que o inversor opere. "Nível de operação" (1) – Fornece uma entrada do nível de operação. Não necessita de uma transição para habilitação ou falha, porém, é necessário para uma parada. Quando definir "Run Level" em 1, a ausência de um comando de operação é indicado como uma parada determinada e o parâmetro 935 [Status Unid 1] Bit 0 será desenergizado. **ATENÇÃO:** É possível que ocorram danos ao equipamento ou ferimentos pessoais se este parâmetro for usado em uma aplicação que não seja adequada. Não use esta função sem considerar os códigos, normas, regulamentações ou orientações industriais locais, nacionais e internacionais.	Padrão: Opções:	0 = "Ex Lim" 0 = "Ex Lim" 1 = "Nível Exec"	RW	Inteiro de 32 bits
		155	**Ativ ED** Ativação da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para habilitar o inversor.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		156	**Falha Clar ED** Entrada digital para remover falhas Atribui uma entrada digital usada para limpar falhas.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		157	**Falha Aux ED** Falha da entrada digital auxiliar Atribui uma entrada digital usada para forçar uma falha auxiliar externa.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		158	**Inter ED** Interromper entrada digital Atribui uma entrada digital usada para emitir um comando de parada.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		159	**Inter Lim Cor ED** Interrupção de limite de corrente de entrada digital Atribui uma entrada digital usada para executar a interrupção limitada da corrente.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		160	**Inter Desacel ED** Parada por inércia da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para realizar uma parada por inércia.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		161	**Início ED** Início da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para iniciar o inversor (controle de 3 fios).	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		162	**Avan Revert ED** Reversão e avanço da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para comandar a direção reversa.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		163	**Exec ED** Execução da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para operar o inversor (controle de 2 fios).	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		164	**Exec Avan ED** Avanço de execução da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para operar o inversor (controle de 2 fios) e comandar a direção de avanço.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		165	**Exec Rev ED** Reversão de execução da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para operar o inversor (controle de 2 fios) e comandar a direção de reversão.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		166	**DI Transm 1** Jog da entrada digital 1 Atribui uma entrada digital usada para executar o jog do inversor na velocidade de P556 [Transm Veloc 1].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Funções de entrada digital	167	**DI Trans 1 Avan** Avanço de jog da entrada digital 1 Atribui uma entrada digital usada para executar o jog do inversor na direção de avanço na velocidade de P556 [Transm Veloc 1].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		168	**DI Trans 1 Volta** Reversão de jog da entrada digital 1 Atribui uma entrada digital usada para executar o jog do inversor na direção de reversão na velocidade de P556 [Transm Veloc 1].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		169	**DI Transm 2** Jog da entrada digital 2 Atribui uma entrada digital usada para executar o jog do inversor na velocidade de P557 [Transm Veloc 2].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		170	**DI Trans 2 Avan** Avanço de jog da entrada digital 2 Atribui uma entrada digital usada para executar o jog do inversor na direção de avanço na velocidade de P557 [Transm Veloc 2].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		171	**DI Trans 2 Volta** Reversão de jog da entrada digital 2 Atribui uma entrada digital usada para executar o jog do inversor na direção de reversão na velocidade de P557 [Transm Veloc 2].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		172	**Cntl Manual ED** Controle manual da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para comandar o controle manual. Partida, jog e direção ficam sob o controle exclusivo da entrada digital. P563 [Sel Ref Man ED] é a fonte da referência de velocidade, a menos que substituído por P328 [Sel Ref Man Alt].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		173 174 175	**Selc 0 Vel DI** **Selc 1 Vel DI** **Selc 2 Vel DI** Selação de velocidade da entrada digital *n* Atribui entradas digitais usadas para selecionar entre as referências de velocidade conforme segue:	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		176	**DI HOA Start** Partida de desligamento manual automático da entrada digital Uma partida para uma configuração de desligamento manual automático. Um filtro de atraso permite que os sinais de partida e parada venham do mesmo circuito.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		177	**Inc POM ED** Incremento do potenciômetro motorizado da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para incrementar a referência de velocidade do potenciômetro motorizado digital.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		178	**Dec POM ED** Diminuição do potenciômetro motorizado da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para diminuir a referência de velocidade do potenciômetro motorizado digital.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits

Status de entrada (1 = Entrada atuada)			Fonte de referência automática (parâmetro)
Selc 2 Vel DI	Selc 1 Vel DI	Selc 0 Vel DI	
0	0	0	Referência A (P545)
0	0	1	Referência A (P545)
0	1	0	Referência B (P550)
0	1	1	Veloc 3 Atual (P573)
1	0	0	Veloc 4 Atual (P574)
1	0	1	Veloc 5 Atual (P575)
1	1	0	Veloc 6 Atual (P576)
1	1	1	Veloc 7 Atual (P577)

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Funções de entrada digital	179	**Acel 2 ED** Aceleração 2 da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para ativar P536 [Temp Acel 2].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		180	**Decel 2 ED** Desaceleração de entrada digital 2 Atribui uma entrada digital usada para ativar P538 [Temp Desacel 2].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		181 182	**Sel0 SP TqPs DI** **Sel1 SP TqPs DI** Seleção da posição de torque da velocidade da entrada digital *n* Atribui entradas digitais usadas para selecionar entre os modos de velocidade, torque e posição. Consulte a posição B5 no diagrama de blocos na página 407 para detalhes.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		185	**Int ED Modo B** Interrupção do modo B da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para ativar P371 [Inter Modo B].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		186	**RegBar ED Modo B** Regulagem do barramento do modo B da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para ativar P373 [Reg Bar Mode B].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		187	**Prd Eng ED ModoB** Perda de energia do modo B da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para ativar P453 [Perda Eng Modo B].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		188	**Prd Eng ED** Perda de energia da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para forçar uma condição de perda de energia.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		189	**Pré-Carg ED** Pré-carga da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para forçar o inversor em pré-carga (geralmente, usado em aplicações de entrada CC).	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		190	**Ved Pré-Carg ED** Vedação de pré-carga da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para forçar uma única falha quando o circuito de pré-carga externo abrir.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		191	**Ativ DIP ED** Habilitar derivativo integral proporcional da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para ativar o controle da PID do processo.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		192	**Mant DIP ED** Reter derivativo integral proporcional da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para reter o integrador PID do processo.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		193	**Redef DIP ED** Reset do derivativo integral proporcional da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para reinicializar o integrador PID do processo.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		194	**Invert DIP ED** Inversão do derivativo integral proporcional da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para inverter a saída do controle PID do processo.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		195	**PontAjA Torq ED** Valor de referência de torque A da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para forçar P676 [PntConf Rf A Tq] como fonte para o toque de referência A, independente da configuração em P675 [Sel Ref A Torque]. Usado quando o inversor está em um modo que está comandando o torque (consulte P309 a P312).	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Funções de entrada digital	196	**Lim Ext Avanç ED** Limite final de avanço da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para disparar um limite final de avanço. A ação resultante depende se o inversor está operando como um regulador de velocidade, torque ou posição. O modo de operação é indicado pelo parâmetro 935 [Status Unid 1] Bit 21 "Speed Mode," Bit 22 "PositionMode" e Bit 23 "Torque Mode". Quando o inversor estiver em operação como um regulador de velocidade, a ação resultante é executar um comando "Fast Stop". Depois que o inversor parar neste caso, ele reiniciará somente na direção oposta (se um novo comando de partida for dado). Esta função geralmente é usada com uma chave fim de curso próxima ao ponto em que o inversor deve parar. Quando o inversor estiver em operação como um regulador de torque, a ação resultante é executar um comando "Fast Stop". Depois que o inversor parar neste caso, ele reiniciará e continuará a operação (se um novo comando de partida for dado). Quando o inversor estiver em operação como um regulador de posição, a ação resultante é executar um comando "Fast Stop". Depois que o inversor parar neste caso, ele reiniciará e continuará a se mover na direção da referência de posição (se um novo comando de partida for dado).	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		197	**Lim Dec Avanç ED** Limite de desaceleração de avanço da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para disparar um limite de desaceleração de avanço. A ação resultante depende se o inversor está operando como um regulador de velocidade, torque ou posição. O modo de operação é indicado pelo parâmetro 935 [Status Unid 1] Bit 21 "Speed Mode," Bit 22 "PositionMode" e Bit 23 "Torque Mode". Quando o inversor estiver em operação como um regulador de velocidade, a ação resultante é suprimir a referência de velocidade e desacelerar até Veloc 1 Atual. Esta função geralmente é usada com uma chave fim de curso e inicia o processo de desaceleração antes de encontrar o limite final. Quando o inversor estiver operando como um regulador de torque, o inversor ignora este sinal e continua a operar em sua referência de torque. Quando o inversor estiver operando como um regulador de posição, o inversor ignora este sinal e continua a mover na direção de sua referência de posição.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		198	**Lim Ext Rev ED** Limite final de reversão da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para disparar um limite final de reversão. A ação resultante depende se o inversor está operando como um regulador de velocidade, torque ou posição. O modo de operação é indicado pelo parâmetro 935 [Status Unid 1] Bit 21 "Speed Mode," Bit 22 "PositionMode" e Bit 23 "Torque Mode". Quando o inversor estiver em operação como um regulador de velocidade, a ação resultante é executar um comando "Fast Stop". Depois que o inversor parar neste caso, ele reiniciará somente na direção oposta (se um novo comando de partida for dado). Esta função geralmente é usada com uma chave fim de curso próxima ao ponto em que o inversor deve parar. Quando o inversor estiver em operação como um regulador de torque, a ação resultante é executar um comando "Fast Stop". Depois que o inversor parar neste caso, ele reiniciará e continuará a operação (se um novo comando de partida for dado). Quando o inversor estiver em operação como um regulador de posição, a ação resultante é executar um comando "Fast Stop". Depois que o inversor parar neste caso, ele reiniciará e continuará a se mover na direção da referência de posição (se um novo comando de partida for dado).	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Funções de entrada digital	199	**Lim Desac Rev ED** Limite de desaceleração da reversão da entrada digital Atribui uma entrada digital usada para disparar um limite de desaceleração de reversão. A ação resultante depende se o inversor está operando como um regulador de velocidade, torque ou posição. O modo de operação é indicado pelo parâmetro 935 [Status Unid 1] Bit 21 "Speed Mode," Bit 22 "PositionMode" e Bit 23 "Torque Mode". Quando o inversor estiver em operação como um regulador de velocidade, a ação resultante é suprimir a referência de velocidade e desacelerar até Veloc 1 Atual. Esta função geralmente é usada com uma chave fim de curso e inicia o processo de desaceleração antes de encontrar o limite final. Quando o inversor estiver operando como um regulador de torque, o inversor ignora este sinal e continua a operar em sua referência de torque. Quando o inversor estiver operando como um regulador de posição, o inversor ignora este sinal e continua a mover na direção de sua referência de posição.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		200	**HdwrP ED Sbrcurs** Entrada digital para sobrepercurso positivo do hardware Atribui uma entrada digital usada para disparar um sobrepercurso positivo do hardware. A ação resultante é falhar imediatamente e produzir torque zero. Depois que o inversor parar, a condição precisará ser removida e a falha precisará ser reinicializada. O inversor fará uma nova partida (se um comando para nova partida for dado) e continuará a operação. Ele seguirá qualquer referência de velocidade, posição ou torque. A direção do inversor não é modificada ou limitada após o reinício. Geralmente, esta função é usada com uma chave fim de curso em uma posição além do "limite final", pois um limite de segurança extra evita que o torque danifique a máquina em uma situação de sobrepercurso.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		201	**HdwrN ED Sbrcurs** Entrada digital para sobrepercurso negativo do hardware Atribui uma entrada digital usada para disparar um sobrepercurso negativo do hardware. A ação resultante é falhar imediatamente e produzir torque zero. Depois que o inversor parar, a condição precisará ser removida e a falha precisará ser reinicializada. O inversor fará uma nova partida (se um comando para nova partida for dado) e continuará a operação. Ele seguirá qualquer referência de velocidade, posição ou torque. A direção do inversor não é modificada ou limitada após o reinício. Geralmente, esta função é usada com uma chave fim de curso em uma posição além do "limite final", pois um limite de segurança extra evita que o torque danifique a máquina em uma situação de sobrepercurso.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	E/S da placa de controle	220	755 **Stat Ent. Dig** Status da entrada digital Status da entrada digital residente na placa de controle principal (porta 0).		RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	En Digitl 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Entradas digitais	220	753 **Stat Ent. Dig** Status da entrada digital Status das entradas digitais residentes na placa de controle principal (porta 0).		RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	En Digitl 2	En Digitl 1	En Digitl 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

		222	753 **MáscFltrEntDig** Máscara do filtro de entrada digital Filtra a entrada digital selecionada. **Importante:** Usado somente pela placa de controle principal do PowerFlex 753.		RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ent 2	Ent 1	Reservado
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

		223	753 **FiltrEntDig** Filtro de entrada digital Define a quantidade de filtros nas entradas digitais. **Importante:** Usado somente pela placa de controle principal do PowerFlex 753.	Unidades: mS Padrão: 4 Mín/Máx: 2/10	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Saídas digitais	225	753 **Status Saíd Dig** Status da saída digital Status das saídas digitais.			RO	Inteiro de 16 bits
		226	753 **Invert Saíd Dig** Inversão da saída digital Inverte a saída digital selecionada.			RO	Inteiro de 16 bits
		227	753 **PntConf Sda Dig** Valor de referência da saída digital Controla as saídas a relé ou transistor quando selecionado como fonte. Pode ser usado para controlar as saídas de um dispositivo de comunicação usando DataLink.			RO	Inteiro de 16 bits
		230	753 **Selec. R00** Seleção da saída a relé 0 Seleciona a fonte que energizará a saída a relé. Qualquer bit de parâmetro de status pode ser usado como uma fonte de saída. Por exemplo, P935 [Status Unid 1] bit 7 "Em falha".	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		231	753 **Selec Niv R00** Seleção do nível da saída a relé 0 Seleciona a fonte do nível que será comparada.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		232	753 **Nív. R00** Nível da saída a relé 0 Ajusta o valor de comparação do nível.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 -/+1000000,0	RW	Real

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Trans Sd 0	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Trans Sd 0	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Trans Sd 0	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Saídas digitais	233	753 **Sts Cmp Niv R00** Status de compensação de nível da saída a relé 0			RO	Inteiro de 16 bits

O status de comparação de nível e uma possível fonte para uma saída a relé ou transistor. A seleção da saída a relé *n* ou a seleção da saída do transistor *n* deve ter isto selecionado para energizar a saída. Pode ser usado sem uma saída física como informação de status somente.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	AbsGrtThanEq	Menor que abs	Maior q Equ	Menor que
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Menor que" – A fonte de nível é menor que o valor de nível.
Bit 1 "Maior q Equ" – A fonte de nível é maior que ou igual ao valor do nível.
Bit 2 "Menor que" – Valor absoluto da fonte de nível é menor que o valor absoluto do valor de nível.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Valor absoluto da fonte de nível é maior ou igual ao valor absoluto do valor de nível.

		234	753 **Tem R00 lig** Tempo da saída a relé 0 ligado Ajusta o tempo de "atraso na energização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre a ocorrência de uma condição e a ativação do relé.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/600,00	RW	Real
		235	753 **Tem R00 desl** Tempo saída a relé 0 desligado Ajusta o tempo de "atraso na desenergização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre o desaparecimento de uma condição e a desativação do relé.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/600,00	RW	Real
		240	753 **Selec T00** Seleção da saída do transistor 0 Seleciona a fonte que energizará a saída a relé ou transistor. Qualquer bit de parâmetro de status pode ser usado como uma fonte de saída. Por exemplo, P935 [Status Unid 1] bit 7 "Em falha".	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		241	753 **Sel Nív T00** Seleção do nível da saída do transistor 0 Seleciona a fonte do nível que será comparada.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		242	753 **Nív T00** Nível da saída do transistor 0 Ajusta o valor de comparação do nível.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 -/+1000000,0	RW	Real
		243	753 **Sts Cmp. Niv T00** Status de compensação de nível da saída do transistor 0			RO	Inteiro de 16 bits

O status de comparação de nível e uma possível fonte para a saída do transistor. A seleção da saída do transistor 0 deve ter isto selecionado para energizar a saída. Pode ser usado sem uma saída física como informação de status somente.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	AbsGrtThanEq	Menor que abs	Maior q Equ	Menor que
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Menor que" – A fonte de nível é menor que o valor de nível.
Bit 1 "Maior q Equ" – A fonte de nível é maior que ou igual ao valor do nível.
Bit 2 "Menor que" – Valor absoluto da fonte de nível é menor que o valor absoluto do valor de nível.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Valor absoluto da fonte de nível é maior ou igual ao valor absoluto do valor de nível.

REALIMENTAÇÃO E E/S	Saídas digitais	244	753 **T00 Temp Lig** Tempo saída do transistor 0 ativado Ajusta o tempo de "atraso na energização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre a ocorrência de uma condição e a ativação do relé ou do transistor.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		245	753 **T00 Temp Desl** Tempo saída do transistor 0 desativado Ajusta o tempo de "atraso na desenergização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre o desaparecimento de uma condição e a desativação do relé ou transistor.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 -/+1000000,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Motor PTC	250	753 **Config PTC** Configuração do coeficiente de temperatura positiva Define a ação que será realizada quando o PTC estiver indicando a sobretemperatura. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		251	753 **Status PTC** Status do coeficiente de temperatura positiva Status do PTC.			RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Temp Exc.	Reservado	PTC Ok
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "PTC Ok" – PTC está dentro da faixa de temperatura aceitável.
Bit 2 "Temp Exc." – O PTC está indicando sobretemperatura

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Entradas analógicas	255	753 **Tipo Ent. Anal** Tipo de entrada analógica Status do modo de entrada analógica definido pelo jumper J4 na placa de controle principal.		RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Analógico 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Modo de tensão
1 = Modo de corrente

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Entradas analógicas	256	753 **Sqrt EntAnalóg** Raiz quadrada da entrada analógica Habilita/desabilita a função da raiz quadrada para cada entrada. Opções: Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Analógico 0 Padrão: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Raiz quadrada desativada 1 = Raiz quadrada ativada			RO	Inteiro de 16 bits
		257	753 **Sts Perd Ent Anl** Status da perda da entrada analógica Status da perda da entrada analógica. Opções: Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Perd 0, Reservado Padrão: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Não há perda 1 = Há perda			RO	Inteiro de 16 bits
		260	753 **Valor Anlg In0** Valor da entrada analógica 0 Valor da entrada analógica após a ação do filtro, da raiz quadrada e da perda.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real
		261	753 **En0 Anlg At** Entrada analógica 0 alta Define o valor mais alto da entrada para o bloco de conversão de escala da entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		262	753 **En0 Anlg Bx** Entrada analógica 0 baixa Define o valor mais baixo da entrada para o bloco de conversão de escala da entrada analógica.	Unidades Padrão: Mín/Máx:	Volts mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		263	753 **Pda Actn EnAnlg** Ação de perda da entrada analógica 0 Seleciona a ação do inversor quando uma perda de sinal analógico é detectada. A perda de sinal é definida como um sinal analógico menor que 1 V ou 2 mA. O evento de perda de sinal termina e a operação normal recomeça quando o nível do sinal de entrada for maior ou igual a 1,5 V ou 3 mA. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente. "Seg. Ent." (6) – Mantém a entrada em seu último valor. "Def. Ent Bx" (7) – Define a entrada como P262 [Ent0 Anlg. baixa]. "Def. Ent Alt" (8) – Define a entrada como P261 [Ent0 Anlg Alta].	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt" 6 = "Seg. Ent." 7 = "Def. Ent Bx" 8 = "Def. Ent Alt"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Entradas analógicas	264	753 **Val InicEn0Anlg** Valor bruto da entrada analógica 0 Valor bruto da entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real
		265	753 **Filt Gn En0 Anlg** Ganho de filtro da entrada analógica 0 Define o ganho do filtro da entrada analógica.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 -/+5,00	RW	Real
		266	753 **BW Filt Ent0 Anl** Largura de banda do filtro da entrada analógica 0 Define a largura de banda do filtro da entrada analógica.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 0,0/500,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Saídas analógicas	270	753 **Tipo Sd. Anlg** Tipo de saída analógica Seleciona o modo da saída analógica para cada saída analógica.			RW	Inteiro de 16 bits
		271	753 **Abs Sd. Anlg** Saída analógica absoluta Seleciona se o valor sinalizado ou se o valor absoluto de um parâmetro será usado antes de ser convertido em escala para acionar a saída analógica.			RW	Inteiro de 16 bits
		275	753 **Selec. Sd0 Anlg** Seleção da saída analógica 0 Seleciona a fonte para a saída analógica.	Padrão: Mín/Máx:	3 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		276	753 **Stpt Sd0 Anlg** Valor de referência da saída analógica 0 Uma possível fonte para uma saída analógica. Pode ser usado para controlar uma saída analógica de um dispositivo de comunicação usando um DataLink. Não é afetado pela conversão de escala da saída analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão 0 -10/20	RW	Real
		277	753 **Dados Sd0 Anlg** Dados da saída analógica 0 Exibe o valor da fonte selecionada por P275 [Selec. Sd0 Anlg].	Padrão: Mín/Máx:	0 -/+100000	RO	Real
		278	753 **DadosAl Sd0 Anlg** Dados da saída analógica 0 alta Define o valor alto para a faixa de dados da escala da saída analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	pu 1,00 -/+214748000,00	RW	Real

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Sd Anlg 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Modo de tensão
1 = Modo de corrente

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Sd Anlg 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = sinalizado
1 = absoluto

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Saídas analógicas	279	753 **DadosBx Sd0 Anlg** Dados da saída analógica 0 baixa Define o valor baixo para a faixa de dados da escala da saída analógica.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+214748000,00	RW	Real
		280	753 **Sd0 Anlg Al** Saída analógica 0 alta Define o valor alto para o valor da saída analógica quando o valor dos dados estiver no máximo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		281	753 **Sd0 Anlg bx** Saída analógica 0 baixa Define o valor baixo para o valor da saída analógica quando o valor dos dados estiver no mínimo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		282	753 **Sd0 Anlg val** Valor da saída analógica 0 Exibe o valor da saída analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
REALIMENTAÇÃO E E/S	Manut predit R0	285	753 **StsManutPredit** Status de manutenção preditiva da saída a relé Status de manutenção preditiva do relé 0. Quando a condição do bit = 1, a vida útil prevista do relé acabou.			RO	Inteiro de 16 bits
		286	753 **Tipo Carga R00** Tipo de carga da saída a relé 0 Define o tipo da carga que será aplicado ao relé. Deve ser definido corretamente para que a função de manutenção preditiva estime a vida útil do relé.	Padrão: Opções:	1 = "DC Indutivo" 0 = "DC Resistent" 1 = "DC Indutivo" 2 = "AC Resist" 3 = "Ac Indutivo"	RW	Inteiro de 32 bits
		287	753 **Amps Carga R00** Corrente da carga da saída a relé 0 Corrente da carga que será aplicada aos contatos de relé. Deve ser definida corretamente para que a função de manutenção preditiva estime a vida útil do relé.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 2,000 0,000/2,000	RW	Real
		288	753 **DurTotal R00** Vida útil total do saída a relé 0 Ciclos de vida útil total do relé com base no tipo e na corrente da carga programada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		289	753 **TempDec Ro0** Vida útil transcorrida da saída a relé 0 Total de ciclos acumulados do relé, não reiniciáveis.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		290	753 **TempRest R00** Vida útil restante da saída a relé 0 A diferença entre a vida útil total e a vida útil transcorrida.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 -/+2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		291	753 **NivEventDur R00** Nível do evento da vida útil da saída a relé 0 Define o percentual de ciclos de vida útil do relé antes que a ação seja tomada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 80,000 0,000/100,000	RW	Real
		292	753 **ActnEvntDur R00** Ação do evento de vida útil da saída a relé 0 Define a ação que será tomada quando o percentual dos ciclos de vida útil do relé for alcançado. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	1 = "Alarme" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits

Opções	Mestre	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo de configuração do inversor (porta 0)

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Preferências	300	**Unids Veloc** Unids Veloc Seleciona as unidades a serem usadas para todos os parâmetros relacionados à velocidade. Este parâmetro é reiniciado somente quando for executado Definir padrões "Todos" (não recomendado).	Padrão: Opções:	Seleção de corrente 0 = "Hz" 1 = "RPM"	RW	Inteiro de 32 bits
		301	**Nível Acesso** Nível Acesso Define o nível de acesso para as escolhas de parâmetros e opções. "Básico" (0) – fornece a visualização mais simples, menor e mais amigável. "Avançado" (1) – Pode ser necessário usar recursos avançados. "Espec." (2) – Não é recomendado normalmente (faz uma lista muito longa) e mostra parâmetros extras que raramente são solicitados. Quando o nível de acesso for alterado, as ferramentas baseadas em microcomputador (ex.: Drive Tools e Drive Explorer) precisarão ser reconectadas. Este parâmetro é reiniciado somente quando for executado Definir padrões "Todos" (não recomendado).	Padrão: Opções:	Seleção de corrente 0 = "Básico" 1 = "Avançado" 2 = "Espec."	RW	Inteiro de 32 bits
		302	**Idioma** Idioma Seleciona o idioma de exibição. Este parâmetro é reiniciado somente quando for executado Definir padrões "Todos" (não recomendado).	Padrão: Opções:	0 = "Não selec" 0 = "Não selec" 1 = "Inglês" 2 = "Francês" 3 = "Espanhol" 4 = "Italiano" 5 = "Alemão" 6 = "Japonês" 7 = "Português" 8 = "Chinês" 9 = "Reservado" 10 = "Reservado" 11 = "Coreano"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Cfg controle	305	**Classe Voltagem** Classe Voltagem Selecione a operação de classe de tensão do inversor. Para os inversores 400/480V "baixa tensão" = 400 V e "alta tensão" = 480 V. Esta configuração afeta como o inversor aparecerá como um nó em um sistema (400 V ou 480 V) e a capacidade de corrente do inversor, parâmetro 21 [Amp nominal]. Se a configuração deste parâmetro for alterada, verifique a configuração de P422 [Lim Corrente 1] e 423 [Lim Corrente 2]. Este parâmetro é reiniciado somente (para o ajuste de fábrica original) quando for executado Definir padrões "Todos" (não recomendado).	Padrão: Opções:	0 = Baseado no ajuste de fábrica 0 = "Bx Voltagem" 1 = "Alta Volt"	RW	Inteiro de 32 bits
		306	**Taxa Serviço** Taxa Serviço Seleciona a capacidade contínua e de sobrecarga do inversor. "Serv Normal" (0) – Fornece a capacidade contínua mais alta, mas a menor capacidade de sobrecarga (110% para 60 segundos, 150% para 3 segundos). "Ser Pesado" (1) fornece uma capacidade contínua menor, mas capacidade de sobrecarga maior (150% para 60 segundos, 180% para 3 segundos). "Serv Leve" (2) – Usado somente por inversores com carcaças 8 e maiores, fornece uma classificação de sobrecarga de 110% por 60 segundos. Se a configuração deste parâmetro for alterada, verifique a configuração de P422 [Lim Corrente 1] e 423 [Lim Corrente 2]. Este parâmetro é reiniciado somente quando for executado Definir padrões "Todos" (não recomendado). Para inversores de carcaça 2 classificados em 7,5 kW (10 Hp), este parâmetro exibe somente a classificação de regime de trabalho normal, mas terá as classificações de sobrecarga para aplicação pesada. Alterar a configuração deste parâmetro afetará a capacidade de corrente do inversor que será refletida no parâmetro 21 [Amp nominal].	Padrão: Opções:	0 = "Serv Normal" 0 = "Serv Normal" 1 = "Ser Pesado" 2 = "Serv Leve" 755 (8-5)	RW	Inteiro de 32 bits
		308	**Modo Direção** Modo Direção Seleciona o método para mudar a direção. Modo – Mudança de direção Unipolar – Lógica do inversor (bit para frente/para trás.) Bipolar – Sinal de referência Rev Desativ – Não pode ser mudado **ATENÇÃO:** Habilitar o modo de direção bipolar pode causar mudanças inesperadas de direção. É possível que ocorram danos ao equipamento ou ferimentos pessoais se este parâmetro for usado em uma aplicação que não seja adequada. Não use esta função sem considerar todos os códigos, normas, regulamentações ou orientações industriais locais, nacionais e internacionais.	Padrão: Opções:	0 = "Unipolar" 0 = "Unipolar" 1 = "Bipolar" 2 = "Rev Desativ"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Cfg controle	**309** **310** **311** **312**	**PsoTrqVelc Md A** **PsoTrqVelc Md B** **PsoTrqVelc Md C** **PsoTrqVelc Md D** Modo de posição do torque de velocidade A, B, C, D Aplica-se somente aos modos de controle vetorial de fluxo em P35 [Modo Cntl do Mtr], opções 3 "Indução FV," 6 "PM FV," e 10 "IPM FV." Ele seleciona entre a operação de regulagem de velocidade, de torque ou de posição do inversor. A fonte de P685 [RefTorq Selecion] será determinada pela seleção deste parâmetro quando P181 [Sel0 SP TqPs DI] e P182 [Sel1 SP TqPs DI] for selecionado como "Desativ." ou os bits selecionados que têm valor lógico baixo. Os três bits de P935 [Status Unid 1] são fornecidos para indicar o modo de regulagem do inversor quando estiver em operação. O bit 21 "Modo Velc" será energizado quando o inversor estiver operando com o regulador de velocidade ativado. Da mesma forma, o bit 22 "ModoPosição" e o bit 23 "Modo Torque" indicam quando seus respectivos modos de regulagem estiverem ativos. Em algumas condições, o modo de torque ativo pode ser forçado no modo de velocidade independente da configuração de velocidade/torque/posição. O parâmetro P313 [Md PosTqVel Ativ] indicará isto e refletirá a seleção do modo que está em uso. As possíveis seleções para velocidade/torque/posição são: "Torque Zero" (0) – O inversor opera como um regulador de torque com P685 [RefTorq Selecion] forçado para um valor constante de torque zero. "Reg veloc" (1) – O inversor opera como um regulador de velocidade. P685 [RefTorq Selecion] é proveniente de P660 [Saída Reg Vel] mais P699 [Saída Comp Inérc]. "Ref Torq" (2) – O inversor funciona como um regulador de torque. P685 [RefTorq Selecion] é proveniente de P4 [Torque Comand]. Em algumas condições como jog ou execução de uma operação de parada por rampa, o inversor automaticamente fará um bypass desta seleção e alternará temporariamente para o modo de regulagem da velocidade. "SLAT Mín" (3) – O inversor opera no modo "Torque ajustável limitado pela velocidade – Seleção mínima". Este é um modo especial de operação usado principalmente em aplicações de manuseio da rede. O inversor geralmente operará como um regulador de torque, desde que o valor de P4 [Torque Comand] seja algebricamente menor que a saída do regulador de velocidade. O inversor pode entrar automaticamente no modo de regulagem de velocidade baseado nas condições dentro do regulador de velocidade e da magnitude da saída do regulador de velocidade relativa à referência de torque. "SLAT Máx" (4) – O inversor opera no modo "Torque ajustável limitado por velocidade – seleção máxima". Este é um modo especial de operação usado principalmente em aplicações de manuseio da rede. O inversor geralmente operará como um regulador de torque, desde que o valor de P4 [Torque Comand] seja algebricamente maior que a saída do regulador de velocidade. O inversor pode entrar automaticamente no modo de regulagem de velocidade baseado nas condições dentro do regulador de velocidade e da magnitude da saída do regulador de velocidade relativa à referência de torque. "Soma" (5) – O inversor opera como um regulador de velocidade. O P685 [RefTorq Selecion] é proveniente de P660 [Saída Reg Vel] mais os adicionadores de torque somados a P4 [Torque Comand]. "Profilier" (6) – O inversor usa a função Profiler de velocidade/Indexador de velocidade. O inversor opera como um regulador de velocidade ou de posição. O modo de operação dependerá da configuração dos tipos de etapa na tabela Profiler/Indexador. "Psn PTP" (7) – O inversor opera como um regulador de posição. P685 [RefTorq Selecion] tem a mesma fonte que no modo soma. O controle de posição está ativo no modo Ponto a ponto e usa sua referência de posição ponto a ponto. "Psn Camming" (8) – o inversor opera como um regulador de posição. P685 [RefTorq Selecion] tem a mesma fonte que no modo soma. O controle de posição está ativo no modo CAM de posição e usa a referência de velocidade e posição de seu planejador PCAM. "Psn PLL" (9) – O inversor opera como um regulador de posição. P685 [RefTorq Selecion] tem a mesma fonte que no modo soma. O controle de posição está ativo no modo de malha de bloqueio de fase da posição e usa a referência de velocidade e de posição de seu planejador PLL. "Psn Direct" (10) – O inversor operar como um regulador de posição. P685 [RefTorq Selecion] tem a mesma fonte que no modo soma. O controle de posição está ativo no modo direto e usa sua referência de posição direta. "OrientEixPos" (11) – O inversor opera no modo de posicionamento para posicionar a carga do lado da máquina para P1582 [VlrRefOrientEixo]	Padrão: Opções:	1 = "Reg veloc" 0 = "Torque Zero" 1 = "Reg veloc" (1) 2 = "Reg Torq" 3 = "SLAT Mín" 4 = "SLAT Máx" 5 = "Soma" 6 = "Profilier" 755 7 = "Psn PTP" 8 = "Psn Camming" 755 9 = "Psn PLL" 755 10 = "Psn Direct" 11 = "OrientEixPos" 755 (1) Todas as opções, exceto por "Reg Velocidade" necessitam que o inversor seja ajustado para o modo de controle do motor vetorial de fluxo. Consulte P35 [Modo Cntl do Mtr]	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Cfg controle	313	**Md PosTqVel Ativ** Modo de posição do torque de velocidade ativo Exibe o modo de velocidade, torque e posição que está ativo com base na seleção dinâmica de modos A, B, C e D, de acordo com P309 a P312, e as condições de entrada digital programadas através de P181 e P182. Em alguns casos, como a operação nos modos SLAT Mín/máx, o modo de regulagem final pode ser forçado em regulagem de velocidade. Veja os bits do modo de velocidade, torque e posição em P935 [Status Unid 1] que indica o modo de regulagem final do inversor quando estiver em operação.	Padrão: Opções:	1 = "Reg veloc" 0 = "Torque Zero" 1 = "Reg veloc" 2 = "Reg Torq" 3 = "SLAT Mín" 4 = "SLAT Máx" 5 = "Soma" 6 = "Profilier" 755 7 = "Psn PTP" 8 = "Psn Camming" 755 9 = "Psn PLL" 755 10 = "Psn Direct" 11 = "OrientEixPos" 755	RO	Inteiro de 32 bits
		314	**Ptaj Erro TALV** Torque ajustável limitado pela velocidade, ponto de configuração de erro Define a magnitude de P641 [Erro Veloc] em que a função SLAT irá emitir o sinal do modo de velocidade forçada. Esta condição deve existir durante o tempo especificado em P315 [Temp Cont TALV]. Uma vez liberado, o inversor pode operar como um regulador de torque, dependendo dos níveis relativos de P660 [Saída Reg Vel] e P4 [Torque Comand]. Este parâmetro será inserido em unidade de Hz ou RPM, dependendo do valor de P300 [Unids Veloc].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 0,00/P27 [Hertz An Motor] 0,00/P28 [RPM An Motor]	RW	Real
		315	**Temp Cont TALV** Torque ajustável limitado pela velocidade, tempo de permanência Define o período que P641 [Erro Veloc] deve exceder a magnitude de P314 [Ptaj Erro TALV] para retornar ao modo de torque mín/máx.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/2,00	RW	Real
		321	**Control Pré-Carg** Controle de pré-carga Quando desabilitado, o inversor permanecerá no modo de pré-carga e não poderá operar. Quando habilitado, a operação de pré-carga normal está em operação. Este parâmetro permite que o controle programável da conclusão da função de pré-carga e pode ser usado para coordenar a pré-carga de um sistema de inversores ou para reinicializar P12 [Mem Bar Dir] no inversor.	Padrão: Opções:	1 = "Ativ." 0 = "Desativ." 1 = "Ativ."	RW	Inteiro de 32 bits
		322	**Atraso Pré-Carg** Atraso no pré-carregamento Atraso ajustável entre a hora em que todas as outras condições de pré-carregamento foram encontradas e a hora que o inversor deixa o estado de pré-carregamento. Isto pode ser usado para controlar as sequências de conclusão de pré-carregamento em um sistema de acionamento.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,50 0,10/30,00	RW	Real
		323	**Cfg Err Pré-Carg** Configuração de erro de pré-carga Seleciona a ação a ser tomada quando P190 [Ved Pré-Carg ED] é usado para indicar que um circuito externo de pré-carga foi aberto.	Padrão: Opções:	3 = "FltCoastStop" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Ctrl Auto Manual	324	**Másc Lógica** Másc Lógica			RW	Inteiro de 16 bits

Habilita/desabilita as portas para controlar o comando da lógica (como partida e direção). Não mascara os comandos de parada.

Opções	Reservado	Port 14	Port 13	Reservado	Porta 11 (1)	Port 10 (1)	Port 9	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Ent Dig
Padrão	0	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

(1) Inversores 755 com carcaça 8 e maiores somente.

		325	**Másc Autom** Máscara automática			RW	Inteiro de 16 bits

Habilita/desabilita as portas para controlar o comando da lógica (como partida e direção), enquanto estiver no modo automático. Não mascara os comandos de parada.

Opções	Reservado	Port 14	Port 13 (1)	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Ent Dig
Padrão	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

(1) Inversores 755 somente.

		326	**Másc Cmd Manual** Máscara de comando manual			RW	Inteiro de 16 bits

Habilita/desabilita as portas para controlar o comando da lógica (como partida e direção), enquanto estiver no modo manual. Não mascara os comandos de parada.

Opções	Reservado	Port 14	Port 13 (1)	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Ent Dig
Padrão	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

(1) Inversores 755 somente.

		327	**Másc Ref Manual** Máscara de referência manual			RW	Inteiro de 16 bits

Habilita/desabilita as portas para controlar a referência de velocidade enquanto estiver no modo manual. Quando uma porta estiver comandando no modo manual, a referência é forçada a porta de comando se o respectivo bit neste parâmetro estiver energizado. Se uma fonte de referência de velocidade alternativa for desejada, use P328 [Sel Ref Man Alt] para selecionar a fonte.

Opções	Reservado	Port 14	Port 13	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Ent Dig
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

		328	**Sel Ref Man Alt** Seleção de referência manual alternativa Fornece uma maneira de selecionar uma fonte de referência de velocidade quando estiver no modo manual que é diferente da porta que está executando a solicitação manual. Especifica a porta a ser usada como referência. O ajuste padrão (0) resulta na porta de operação sendo que uma é usada para a referência manual.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Ctrl Auto Manual	329	**Rf Man Alt AnAlt** Referência manual alta analógica alternativa O fator de escala alto para a referência de velocidade manual quando P328 [Sel Ref Man Alt] está conectado a uma entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P520 P521/P520	RW	Real
		330	**Rf Man Alt AnBai** Referência manual baixa analógica alternativa Fator de escala baixo para a referência de velocidade manual quando P328 [Sel Ref Man Alt] está conectado a uma entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0 P521/P520	RW	Real
		331	**Pré-carg Manual** Pré-carg Manual			RW	Inteiro de 16 bits

Habilita/desabilita o pré-carregamento automático da referência de velocidade "Auto" em uma IHM quando ela passar para o controle manual enquanto no modo Automático Consulte P935 [Status Unid 1] Bit 9 "Manual" para verificar a condição de operação do inversor. **Importante:** A pré-carga somente ocorrerá se a transferência de automático para manual for feita enquanto o inversor estiver executando.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Port 3	Port 2	Port 1	Reservado
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Memória do inversor	336	**Redef Medids** Redef Medids Reinicializa os medidores selecionados em zero. O valor voltará automaticamente para 0. "MWHr e kWh" (1) – Reinicializa P13 [MWHr Decorrido], P14 [kWHr Decorrido], P16 [Total MWh Motor], P17 [Total MWh Regen], P18 [Total kWh Motor] e P19 [Total kWh Regen]. "Tempo Decor" (2) – Reinicializa P15 [Tempo Exec Decor].	Padrão: Opções:	0 = "Pronto" 0 = "Pronto" 1 = "MWHr e kWh" 2 = "Tempo Decor"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Recursos de partida	345	**Inic No InícSist** Partida na energização Habilita/desabilita um recurso para emitir um comando de operação e reinicia automaticamente operação na velocidade comandada depois que a alimentação de entrada do inversor for recuperada. Requer que uma entrada digital, P163 [Exec ED], P164 [Exec Avan ED] ou P165 [Exec Rev ED] seja configurada para Execução e requer um contato de partida válido.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ." 0 = "Desativ." 1 = "Ativ."	RW	Inteiro de 32 bits
		346	**Atraso InícSist** Atraso na energização Define o tempo de atraso programado, em segundos, antes que um comando de partida seja aceito após a energização.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/10800,00	RW	Real

ATENÇÃO: É possível que ocorram danos ao equipamento ou ferimentos pessoais se este parâmetro for usado em uma aplicação que não seja adequada. Não use esta função sem considerar os códigos, normas, regulamentações ou orientações industriais locais, nacionais e internacionais.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Recursos de partida	347	**Falha Tent Auto** Falha de reenvio automático Habilita a ação da falha por excesso de reenvios.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	TentsEsgotds
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

	348	**Tent Reinic Auto** Tentativas de reinicialização automática Define o número máximo de vezes em que o inversor tentará fazer o reset da falha e reiniciar.	Padrão: Mín/Máx:	0 (Desativ.) 0/9	RW	Inteiro de 32 bits
	349	**Rtrd Reinic Auto** Atraso no reinício automático Define o tempo entre as tentativas de reinício quando 348 [Tent Reinic Auto] estiver definido com um valor diferente de zero.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 1,00 0,50/30,00	RW	Real

ATENÇÃO: É possível que ocorram danos ao equipamento ou ferimentos pessoais se este parâmetro for usado em uma aplicação que não seja adequada. Não use esta função sem considerar os códigos, normas, regulamentações ou orientações industriais locais, nacionais e internacionais.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Recursos de partida	350	**Modo sleep wake** Modo sleep wake Habilita/desabilita a função Sleep/Wake. **Importante:** Quando habilitado, as condições a seguir devem ser satisfeitas: • Um valor adequado deve ser programado para 352 [Nível Sleep] e 354 [Nível Wake]. • Uma referência sleep/wake deve ser selecionada em 351 [SelRef SleepWake]. • Pelo menos um dos seguintes deve ser programado (e a entrada fechada) em P155 [Ativ ED], P158 [Inter ED], P163 [Exec ED], P164 [Exec Avan ED] ou P165 [Exec Rev ED].	Padrão: Opções:	0 = "Desativ." 0 = "Desativ." 1 = "Direto" (habilitado) 2 = "Invert" (habilitado)(7)	RW	Inteiro de 32 bits

ATENÇÃO: Habilitar a função Sleep/Wake pode causar operação inesperada da máquina durante o modo Wake. É possível que ocorram danos ao equipamento ou ferimentos pessoais se este parâmetro for usado em uma aplicação que não seja adequada. NÃO use esta função sem considerar as informações abaixo. Além disso, deve-se considerar todos os códigos, normas, regulamentos e diretrizes industriais locais, nacionais e internacionais.

Condições necessárias para dar a partida no inversor (1) (2) (3)

Entrada	Após a energização	Após uma falha do inversor		Após um comando de parada
		Reinicialização pela IHM ou Software "Stop"	Reinicialização pela IHM, rede/Software, ou entrada digital "Clear Faults"	IHM, rede/Software ou entrada digital "Stop"
Parada(4)	Stop fechada Sinal wake Novo comando de partida ou operação.(5)	Stop fechada Sinal wake Novo comando de partida ou operação.(5)	Stop fechada Sinal wake	Stop fechada Modo direto: SleepWake RefSel Signal > Sleep Level(7) Modo inverter: SleepWake RefSel Signal < Sleep Level(8) Nova Partida ou comando Executar(5)
Habilitação	Enable fechado Sinal wake	Enable fechado Sinal wake Novo comando de partida ou operação.(5)	Enable fechado Sinal wake	Enable fechado Modo direto: SleepWake RefSel Signal > Sleep Level(7) Modo inverter: SleepWake RefSel Signal < Sleep Level(8) Nova Partida ou comando Executar(5)
Operação Run Fwd Run Rev	Run fechado Sinal wake	Novo comando de operação(6) Sinal wake	Run fechado Sinal wake	Novo comando executar Modo direto: SleepWake RefSel Signal > Sleep Level(7) Modo inverter: SleepWake RefSel Signal < Sleep Level(8)

(1) Quando a alimentação é ligada e desligada, se todas as condições estão presentes após a alimentação ser restaurada, a reinicialização ocorrerá.
(2) Se todas as condições estiverem presentes quando [Sleep-Wake Mode] está "enabled," o inversor ligará.
(3) A referência de velocidade ativa. A função Sleep/Wake e a referência de velocidade podem ser atribuídas à mesma entrada.
(4) Não é possível usar P159 [DI Cur Lmt Stop] ou P160 [DI Coast Stop] como a única entrada Stop. Isto fará com que o inversor vá para Sleep Cfg Alarm – Evento Nº 161.
(5) O comando deve ser emitido da IHM, borne ou rede.
(6) O comando de operação deve ser desligado e ligado.
(7) O sinal SleepWake Ref Sel não precisa ser maior do que o nível de ativação.
(8) O sinal SleepWake Ref Sel não precisa ser menor do que o nível de ativação.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Recursos de partida	351	**SelRef SleepWake** Seleção de referência Sleep Wake Seleciona a fonte da entrada que controla a função Sleep-Wake.	Padrão: Mín/Máx:	0 (Desativ.) 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		352	**Nível Sleep** Nível Sleep Define o nível de entrada analógica que parará o inversor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Volt, P351 = 0 (Desativ.) Volt ou mA, P351 = não 0 (Configuração do jumper do dispositivo na porta) 5,00 Volt (P351 = 0) 5,00 Volt/0,00 mA (Dispositivo na porta *n* do dispositivo na porta) 0,00/10,00 Volt 0,00/20,00 mA	RW	Real
		353	**Hora Sleep** Hora Sleep Define a quantidade de horas em ou abaixo de 352 [Nível Sleep] antes que uma parada seja emitida.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/1000,00	RW	Real
		354	**Nível Wake** Nível Wake Define o nível de entrada analógica que iniciará o inversor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Volt, P351 = 0 (Desativ.) Volt ou mA, P351 = não 0 (configuração do jumper do dispositivo na porta *n*) 6,00 Volt (P351 = 0) 6,00 Volt/12,00 mA (configuração do jumper do dispositivo na porta *n*) 0,00/10,00 Volt 0,00/20,00 mA	RW	Real
		355	**Hora Wake** Hora Wake Define a quantidade de horas em ou acima de 354 [Nível Wake] antes que uma parada seja emitida.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/64800,00	RW	Real
		356	**Mode FlyingStart** Modo de partida com motor em movimento Habilita/desabilita a função que reconecta a um motor que gira em RPM real quando um comando de partida é emitido. Funcional em todos os modos de controle do motor. "Aprimorado" (1) – Este modo avançado executa a função de reconexão rapidamente. "Varrer" (2) – Este modo de varredura de frequência é usado com os filtros do seno de saída.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ." 0 = "Desativ." 1 = "Aprimorado" 2 = "Varrer"	RW	Inteiro de 32 bits
		357	**Ganho FS** Ganho da partida com motor em movimento P356 [Mode FlyingStart] = 1 "Aprimorado": Período proporcional usado no regulador de corrente que controla a função de reconexão. P356 [Mode FlyingStart] = 2 "Varrer": Tempo necessário para que o sinal de detecção de velocidade permaneça no nível programado (P360). Unidades de 50 µs.	Padrão: Mín/Máx:	1200,0 0,0/10000,0	RW	Real
		358	**Ki FS** Ganho integral da partida com motor em movimento P356 [Mode FlyingStart] = 1 "Aprimorado": Período integral usado no regulador de corrente que controla a função de reconexão. P356 [Mode FlyingStart] = 2 "Varrer": Período integral usado na recuperação da tensão até o nível V/Hz normal.	Padrão: Mín/Máx:	60,0 0,0/1000,0	RW	Real
		359	**Ki Reg Veloc FS** Ganho integral do regulador de velocidade da partida com motor em movimento P356 [Mode FlyingStart] = 1 "Aprimorado": Período integral usado no regulador de velocidade que controla a função de reconexão. P356 [Mode FlyingStart] = 2 "Varrer": Tempo de frequência de movimento em uma direção. Unidades de 10 µs.	Padrão: Mín/Máx:	100,0 0,0/10000,0	RW	Real
		360	**Kp Reg Veloc FS** Ganho proporcional do regulador de velocidade da partida com motor em movimento P356 [Mode FlyingStart] = 1 "Aprimorado": Período proporcional usado no regulador de velocidade que controla a função de reconexão. P356 [Mode FlyingStart] = 2 "Varrer": Nível programado para o sinal de detecção de velocidade. O sinal monitorado precisa estar abaixo deste nível para indicar a velocidade do motor.	Padrão: Mín/Máx:	75,0 0,0/100000,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Recursos de partida	361	**Ki Excitação FS** Ganho integral de excitação da partida com motor em movimento P356 [Mode FlyingStart] = 1 "Aprimorado": Período integral usado no regulador de corrente que controla a função de excitação quando a necessidade for determinada pela função de reconexão. P356 [Mode FlyingStart] = 2 "Varrer": O período integral usado para controlar a tensão de saída inicial.	Padrão: Mín/Máx:	60,0 0,0/32767,0	RW	Real
		362	**Kp Excitaçao FS** Ganho proporcional de excitação da partida com motor em movimento P356 [Mode FlyingStart] = 1 "Aprimorado": Período proporcional usado no regulador de corrente que controla a função de excitação quando a necessidade for determinada pela função de reconexão. P356 [Mode FlyingStart] = 2 "Varrer": O período proporcional usado para controlar a tensão de saída inicial.	Padrão: Mín/Máx:	1200,00 0,0/32767,0	RW	Real
		363	**Retard Recon FS** Atraso na reconexão da partida com motor em movimento Tempo de atraso usado entre o comando de partida emitido e o início da função de reconexão.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	mSec 50,00 0,10/10000,00	RW	Real
		364	**NvlCor Medida FS** Nível da corrente de medição da partida com motor em movimento P356 [Mode FlyingStart] = 1 "Aprimorado": O nível da corrente usada durante a etapa de medição da função de reconexão. P356 [Mode FlyingStart] = 2 "Varrer": Ajuste para o ponto final de V/Hz. Usado para alterar a curvatura da curva V/Hz durante a amplitude da frequência.	Padrão: Mín/Máx:	44,97 0,00/4096,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Recursos de frenagem	370 371	**Inter Modo A** **Inter Modo B** Inter Modo A, B Método para parar o inversor quando é emitido um comando de parada. O comando de parada normal e a mudança da entrada RUN de verdadeira para falsa emitirá um comando de parada normal. Quando usar o TorqProve, parâmetro 1100 [Cnfg Prov Torq] Bit 0 "TP Enable" = 1, o modo de parada deve ser configurado para a opção 1 "Rampa". "Parada por inércia" (0) – A alimentação é removida do modo, o motor para por inércia até zero. "Rampa" (1) – Desacelera até a velocidade zero na taxa de desaceleração. A alimentação é removida quando a velocidade zero é alcançada. "Incl em Esp" (2) – Desacelera até a velocidade zero na taxa de desaceleração, seguido por freio DC até a próxima sequência de partida. "Freio DC" (3) – O freio DC é imediatamente aplicado (não segue a desaceleração em rampa programada). Pode ser necessário ajustar o parâmetro 397 [Kp Frnag CD]. "FrAutoCDDes" (4) – Aplica o freio DC até que a velocidade zero seja alcançada ou o Hora Frnag CD seja alcançada, o que for mais curto. "Lim Cor" (5) – Torque/corrente máx. aplicados até a velocidade zero. "Freio Ráp" (6) – Frenagem por escorregamento alto para desempenho máximo de frenagem acima da velocidade nominal.	Padrão Opções:	1 = "Rampa" 0 = "Parada por inércia" 0 = "Parada por inércia" 1 = "Rampa" 2 = "Incl em Esp" 3 = "Freio DC" 4 = "FrAutoCDDes" 5 = "Lim Cor" 6 = "Freio Ráp"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Recursos de frenagem	372 373	**Reg Bar Mode A** **Reg Bar Mode B** Modo de regulagem do barramento A, B Método e sequência da tensão do regulado do barramento CC. As opções são frenagem dinâmica, ajuste de frequência ou ambos. A sequência é determinada pela programação ou pela entrada digital para o borne. Usar as opções 1, 3 ou 4 pode resultar em tempos maiores de desaceleração. Geralmente, somente o P372 [Reg Bar Mode A] é usado. P373 [Reg Bar Mode B] somente é usado quando P187 [Prd Eng ED ModoB] está programado e sua entrada corresponde está energizada. Configuração de frenagem dinâmica Se um resistor de frenagem dinâmica estiver conectado ao inversor, esses parâmetros devem ser ajustados para a opção 2, 3 ou 4. Quando usar um dos ajustes de frenagem dinâmica, aumente P426 [Lim Energ Regen] de sua configuração padrão de 50%. Um ajuste de 200% resultará em uma frenagem mais eficiente.	Padrão: Opções:	1 = "Ajust Freq" 4 = "2 Freq Prim" 0 = "Desativ." 1 = "Ajust Freq" 2 = "Freio Din" 3 = "Dois DB Prim" 4 = "2 Freq Prim"	RW	Inteiro de 32 bits
		374	**Cnfg Nvl Reg Bar** Configuração do nível de regulagem do barramento Seleciona a referência usada para determinar o nível de regulagem da tensão do barramento para o regulador de tensão do barramento e para a referência usada na frenagem dinâmica. "Mem Barram" (0) – As referências são determinada com base em P12 [Mem Bar Dir]. "Nível RegBar" (1) – As referências são determinadas no ajuste da tensão no parâmetro do nível do regulador do barramento P375 [Nível Reg Bar]. Se a operação coordenada de frenagens dinâmica de um sistema do barramento comum for desejada, use esta seleção e ajuste o P375 [Nível Reg Bar] para coordenar a operação de freio dos inversores do barramento comum.	Padrão: Opções:	0 = "Mem Barram" 0 = "Mem Barram" 1 = "Nível RegBar"	RW	Inteiro de 32 bits
		375	**Nível Reg Bar** Nível de regulagem do barramento Ajuste o nível de tensão do barramento "ligado" para o regulador de tensão do barramento e a frenagem dinâmica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vcc P20 < 252 Vcc: 375 P20 = 252 a 503 Vcc: 750 P20 = 504 a 629 Vcc: 937 P20 > 629 Vcc: 1076 P20 < 252 Vcc: 375/389 P20 = 252 a 503 Vcc: 750/779 P20 = 504 a 629 Vcc: 937/974 P20 > 629 Vcc: 1076/1118	RW	Real
		376	**Kp Limite Bar** Ganho proporcional do limite do barramento Não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A/V 1170,0 0,0/1000000,0	RW	Real
		377	**Kd Limite Bar** Ganho derivativo de limite do barramento Não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 152,0 0,0/1000000,0	RW	Real
		378	**Ki RCA Limit Bar** Ganho integral do regulador de corrente ativo do limite do barramento Não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Padrão: Mín/Máx:	2045,0 0,0/50000,0	RW	Real
		379	**Kp RCA Limit Bar** Ganho proporcional do regulador de corrente ativo do limite do barramento Não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz/A 524,0 0,0/100000,0	RW	Real
		380	**Ki Reg Bar** Ganho integral do regulador do barramento Ganho integral para o regulador do barramento. Ajusta a receptividade do regulador de tensão do barramento.	Padrão: Mín/Máx:	100,000 0,000/65535,000	RW	Real

ATENÇÃO: O inversor não oferece proteção contra resistores de frenagem instalados externamente. Há risco de incêndio se os resistores de frenagem externos não estiverem protegidos. Os pacotes de resistor externo devem ser autoprotegidos contra sobretemperatura ou um circuito de proteção mostrado na Figura 5 na página 344 (ou equivalente) deve ser fornecido.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Recursos de frenagem	381	**Kp Reg Bar** Ganho proporcional do regulador do barramento Ganho proporcional para o regulador do barramento. Ajusta a receptividade do regulador de tensão do barramento.	Padrão: Mín/Máx:	10,000 0,000/65535,000	RW	Real
		382	**Tipo Resistor FR** Tipo de resistor de frenagem dinâmica Seleciona se a proteção DB interna ou externa for utilizada. **Importante:** Somente um resistor DB pode ser conectado aos inversores com carcaça 2. Se uma frenagem dinâmica externa for usada com um inversor de carcaça 2, o resistor interno de frenagem dinâmica deve ser desconectado. Conectar o resistor interno e externo, provavelmente, causará danos ao inversor. Se um resistor de frenagem dinâmica estiver conectado ao inversor, P372 [Reg Bar Mode A] e P373 [Reg Bar Mode B] devem ser ajustados para a opção 2, 3 ou 4; caso contrário, a frenagem dinâmica não será acionada.	Padrão: Opções:	0 = "Interno" 0 = "Interno" 1 = "Externo"	RW	Inteiro de 32 bits
		383	**Ohms Ext FR** Ohms externos de frenagem dinâmica Usado para calcular o torque negativo máximo disponível da frenagem dinâmica e é usado para a proteção da frenagem dinâmica do resistor externo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ohms Baseado na classificação do inversor Interno/10,000,00	RW	Real
		384	**Watts Ext FR** Watts externos de frenagem dinâmica Ajusta a referência de potência nominal contínua para o resistor de frenagem dinâmica externo. Válido somente quando um resistor de frenagem externo é selecionado (P382 [Tipo Resistor FR] = 1 "Externo"). Os watts contínuos da DB são usados no algoritmo de proteção térmica da frenagem dinâmica. **Importante:** Se a proteção fornecida pelo cliente precisar ser usada no lugar da proteção térmica calculada pelo inversor, ajuste [Watts Ext FR] para seu valor máximo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Watt 100,00 1,00/500000,00	RW	Real
		385	**WattsPulsExt FR** Watts de pulso de frenagem dinâmica externa Ajusta a resposta do transiente térmico do resistor de frenagem dinâmica externo definido pela potência máxima permitida para o resistor de frenagem dinâmica por 1 segundo sem exceder a temperatura do elemento do resistor. Este parâmetro é válido somente quando um resistor de frenagem dinâmica externo estiver selecionado (P382 [Tipo Resistor FR] = 1 "Externo"). Se este valor não estiver disponível no fornecedor do resistor, ele pode ser aproximado em 1 ou 2 abaixo: 1. [WattsPulsExt FR] = 75.000 x peso (lbs), onde peso é o peso do fio do resistor em libras (não o peso do resistor inteiro). 2. [WattsPulsExt FR] = Constante de tempo x watts de frenagem, onde a constante de tempo é igual ao tempo necessário para alcançar 63% de sua temperatura nominal enquanto a potência máxima é aplicada ao resistor e watts de frenagem é a potência nominal contínua máxima do resistor. Muitas configurações de watts de pulso do resistor externo são fornecidas na Calculadora do resistor de frenagem dinâmica PowerFlex, Publicação PFLEX-AT001 ou consulte o fabricante do resistor para verificar esta especificação. **Importante:** Se a proteção fornecida pelo cliente precisar ser usada no lugar da proteção térmica calculada pelo inversor, ajuste [Watts Ext FR] para seu valor máximo. Estas informações podem mostrar seu resistor em Joules ou Watts/segundos. Use este valor neste parâmetro. Entre em contato com o fabricante do resistor se tais informações não forem fornecidas.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Watt 2000,00 1,00/100000000,00	RW	Real

ATENÇÃO: Podem ocorrer danos ao equipamento se um resistor (interno) montado no inversor estiver instalado e este parâmetro estiver definido com "Externo" montada. A proteção térmica para o resistor interno desabilitará, resultando em possíveis danos ao dispositivo.

ATENÇÃO: O inversor não oferece proteção contra resistores de frenagem instalados externamente. Há risco de incêndio se os resistores de frenagem externos não estiverem protegidos. Os pacotes de resistor externo devem ser autoprotegidos contra sobretemperatura ou um circuito de proteção mostrado na Figura 5 na página 344 (ou equivalente) deve ser fornecido.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Recursos de frenagem	388	**Ativ Frnag Flux** Habilitar a frenagem de fluxo Habilita/desabilita a frenagem de fluxo. Funcional em todos os modos de controle do motor. Não funciona com os motores de ímã permanente. A frenagem de fluxo é habilitada durante a desaceleração.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ." 0 = "Desativ." 1 = "Ativ."	RW	Inteiro de 32 bits
		389	**Lmt Frnag Fluxo** Limite de frenagem de fluxo Ajuste o limite na tensão desejada do motor durante a frenagem de fluxo como um percentual de P25 [Volts An Motor]. Funcional em todos os modos de controle do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 125,00 100,00/250,00	RW	Real
		390	**Ki Frnag Fluxo** Ganho integral de frenagem de fluxo Ganho integral do controlador de frenagem de fluxo Funcional em todos os modos de controle do motor.	Padrão: Mín/Máx:	10000,0 0,0/1000000,0	RW	Real
		391	**Kp Frnag Fluxo** Ganho proporcional da frenagem de fluxo Ganho proporcional do controlador de frenagem de fluxo. Funcional em todos os modos de controle do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	V/A 100,0 0,0/1000000,0	RW	Real
		392	**Tempo de permanência em parada** Tempo de permanência em parada A permanência em parada define o tempo de atraso regulável entre a detecção da velocidade zero e a desabilitação dos reguladores de velocidade e de torque, quando responder a um comando de parada.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/60	RW	Real
		393	**Sel Nvl Frnag CD** Seleção do nível de frenagem CD Ajusta o link com a fonte usada para P394 [Nível Frnag CD]. Funcional em todos os modos de controle do motor.	Padrão: Mín/Máx:	394 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		394	**Nível Frnag CD** Nível Frnag CD Define o nível de corrente de frenagem DC injetada no motor quando [Modo Par *n*] = 3 "Frnag CD". Isto também define o nível de corrente de frenagem quando 6 "Pard Ráp" está selecionada. A tensão da frenagem DC usada nesta função é criada por um algoritmo PWM e pode não gerar o force de retenção suave necessário para algumas aplicações. Funcional em todos os modos de controle do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A [Amp nominal] P21 [Amp nominal] x 0,01/Baseado na capacidade do inversor	RW	Real

ATENÇÃO: Se houver o risco de ferimentos devido ao movimento do equipamento ou do material, um dispositivo de frenagem mecânica auxiliar deve ser usado.

ATENÇÃO: Este recurso não deve ser usado com motores de ímã permanente nem síncronos. Os motores podem ser desmagnetizados durante a frenagem.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CFG INVER	Recursos de frenagem	395	**Hora Frnag CD** Hora Frnag CD Ajusta o tempo da corrente de frenagem CD que é "injetada" no motor. Quando o modo de parada estiver ativado, P370/371 [Modo Par *n*] = 2 "Incl em Esp," este parâmetro é ignorado e a frenagem DC é aplicada continuamente. Funcional em todos os modos de controle do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/90,00	RW	Real
		396	**Ki Frnag CD** Ganho integral de frenagem CD Define o período integral usado no regulador de corrente que controla a função de frenagem DC. Funcional em todos os modos de controle do motor.	Padrão: Mín/Máx:	10,0 0,0/1000,0	RW	Real
		397	**Kp Frnag CD** Ganho proporcional de frenagem CD Define o período proporcional usado no regulador de corrente que controla a função de frenagem DC.	Padrão: Mín/Máx:	1000,0 0,0/10000,0	RW	Real
		398	**Fltr Vq Frng CD** Filtro Vq de frenagem CD Define o nível de filtragem usado no sinal Vq quando o modo de parada ativo P370/371 [Modo Par *n*] = 4 "FrAutoCDDes."	Padrão: Mín/Máx:	250,0 50,0/2000,0	RW	Real
		399	**Fltr Vd Frng CD** Filtro Vd de frenagem CD Define o nível de filtragem usado no sinal Vd quando o modo de parada ativo P370/371 [Modo Par *n*] = 4 "FrAutoCDDes."	Padrão: Mín/Máx:	250,0 50,0/2000,0	RW	Real
		400	**Ki Frng Rápida** Ganho integral de frenagem rápida Define o período integral usado no regulador de velocidade que controla a função de frenagem rápida. Funcional em todos os modos de controle do motor.	Padrão: Mín/Máx:	0,10 0,00/10,00	RW	Real
		401	**Kp Frng Rápida** Ganho proporcional de frenagem rápida Define o período proporcional usado no regulador de velocidade que controla a função de frenagem rápida. Funcional em todos os modos de controle do motor.	Padrão: Mín/Máx:	0,0015 0,0000/10,0000	RW	Real
		402	**Adj 1 Freio Desl** Ajuste de freio desligado 1 Quando a frenagem rápida estiver com o modo de parada selecionado, este parâmetro define a sensibilidade de potência para a transição da frenagem rápida para o freio DC. Quando o freio DC com desligamento automático estiver selecionado, este parâmetro define o nível de sensibilidade para desligar.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,01/5,00	RW	Real
		403	**Adj 2 Freio Desl** Ajuste de freio desligado 2 Quando a frenagem rápida estiver com o modo de parada selecionado, este parâmetro define a sensibilidade de frequência para a transição da frenagem rápida para o freio DC. Quando o freio DC com desligamento automático estiver selecionado, este parâmetro define o tempo de sensibilidade para desligar.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,01/5,00	RW	Real
		409	**Ação Inib Desac** Ação de inibição da desaceleração Configura a resposta para a condição Inib Desac, que ocorre quando o inversor não está desacelerando. Uma possível causa pode ser a regulagem da tensão do barramento. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia.	Padrão: Opções:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo de proteção do inversor (porta 0)

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Sobrecarga do motor	410	**Ação SC Motor** Ação de sobrecarga do motor Configura a resposta para uma condição de sobrecarga do motor. Se "Falh Mn" (2) estiver selecionado, habilite o bit 0 de P950 [Conf Falh Menor]. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		411	**SC Mtr Inicializ** Sobrecarga do motor na energização Seleciona o modo para usar o valor inicial do contador de sobrecarga do motor durante a energização do inversor. "Presume frio" (0) – P418 [Contagens SC Mtr] será reinicializado em zero na próxima vez que o inversor for energizado. "UseLastValue" (1) – O valor de P418 [Contagens SC Mtr] será mantido na desenergização e restaurada na próxima vez que o inversor for energizado. "RealTimeClk" (2) – O valor de P418 [Contagens SC Mtr] começa a diminuir na energização do inversor, refletindo o arrefecimento do motor e para na energização do inversor ou quando zero for alcançado. Esta opção está disponível somente quando o relógio em tempo real estiver ativo no inversor.	Padrão: Opções:	0 = "Presu A Frio" 0 = "Presu A Frio" 1 = "UsarÚltValor" 2 = "RelTempReal"	RW	Inteiro de 32 bits
		412	**Nvl Alarm SC Mtr** Nível de alarme de sobrecarga do motor Define o nível do P418 [Contagens SC Mtr] para o qual ocorrerá um alarme de sobrecarga do motor. Útil para alertar antes que o inversor realize a ação que está selecionada em P410 [Ação SC Motor]. Este nível de alarme é diferente e independente da ação "Alarme" selecionada em P410 [Ação SC Motor].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 0,00/100,00	RW	Real
		413	**Fator SC Mtr** Fator de sobrecarga do motor Define o nível mínimo de corrente (em porcentagem ou P26 [Amp An Motor]) que faz com que o contador de sobrecarga do motor aumentar. Os níveis de corrente abaixo deste valor diminuirá o contador de sobrecarga. Por exemplo, um fator de serviço de 1,15 implica na operação contínua de até 115% da corrente na placa de identificação do motor.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,20/2,00	RW	Real
		414	**Hertz SC Mtr** Hertz de sobrecarga do motor Seleciona a frequência de saída abaixo da qual a corrente de operação do motor é reduzida (mais sensível) para considerar a capacidade reduzida de autorresfriamento de motores comuns operando em velocidades mais baixas. Para motores com capacidade de resfriamento em baixa velocidade (EX.: 10:1 ou assoprador resfriado), reduza este ajuste para aproveitar as vantagem do motor que está utilizando.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 20,00 0,00/4096,00	RW	Real
		415	**Nvl Redef SC Mtr** Nível de reset de sobrecarga do motor Define o nível que reinicializa uma condição de sobrecarga do motor e permite que uma falha (se selecionado com a ação de sobrecarga do motor) seja removida automaticamente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 0,00/100,00	RW	Real
		416	**Hora Redef SCMtr** Tempo de reset de sobrecarga do motor Exibe o tempo que levará para reiniciar o inversor depois que uma falha de sobrecarga do motor ocorreu e o valor em P418 [Contagens SC Mtr] for menor que P415 [Nvl Redef SC Mtr].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 -/+99999,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Sobrecarga do motor	418	**Contagens SC Mtr** Contagens de sobrecarga do motor Percentual acumulado de sobrecarga do motor. Operar continuamente o motor acima de 100% da configuração de sobrecarga do motor aumentará este valor para 100% e executará a ação selecionada em P410 [Ação SC Motor].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 0,00/100,00	RO	Real
		419	**Hora Viag SC Mtr** Hora do desarme por sobrecarga do motor Exibe o inverso do tempo de sobrecarga do motor, igual ao número de segundos antes que P418 [Contagens SC Mtr] alcance 100%, e a ação de sobrecarga do motor seja realizada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 99999 0/99999	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Limites de carga	420	**Modo SC Unidade** Modo de sobrecarga do inversor Seleciona a ação a tomar quando o inversor detectar que está sendo sobrecarregado. Reduzir o limite da corrente e/ou a frequência PWM pode permitir que o inversor continue a operar sem falhar. Quando usada um filtro de saída de onda senoidal, define este parâmetro em 1 "Reduz LimCor" ou 0 "Desativ."	Padrão: Opções:	3 = "Ambos-MLP1º" 0 = "Desativ." 1 = "Reduz LimCor" 2 = "Reduz MLP" 3 = "Ambos-MLP1º"	RW	Inteiro de 32 bits
		421	**Sel Lmt Corrente** Seleção do limite de corrente Seleciona a fonte para o valor de limite da corrente. Quando a carga for grande o suficiente para fazer com que a corrente se iguale ou exceda este valor, a frequência de saída ajustará automaticamente (aumentará ou diminuirá, conforme necessário) para tentar limitar a corrente de saída a este valor.	Padrão: Opções:	422 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		422 423	**Lim Corrente 1** **Lim Corrente 2** Limite de corrente *n* Valores constantes que podem ser usados como fontes para P421 [Sel Lmt Corrente]. O valores destes parâmetros deve ser verificado se forem feitas mudanças no P305 [Classe Voltagem] e/ou P306 [taxa de operação].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A Baseado na classificação do inversor Baseado na classificação do inversor	RW	Real
		424	**Lim Corr Ativa** Limite de corrente ativo Exibe a corrente que está sendo usada ativamente, incluindo o efeito de redução do limite de corrente automática proveniente da função de sobrecarga do inversor (consulte P420 [Modo SC Unidade]).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,00 -/+P26 [Amp An Motor] x 8	RO	Real
		425	**Lim Taxa Corrent** Limite da taxa de corrente Ajusta a maior taxa de mudança permitida para o torque produzindo a referência de corrente (Iq). Este número é convertido em escala em porcentagem da corrente nominal do motor para cada 250 microssegundos.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 400,00 1,00/800,00	RW	Real
		426	**Lim Energ Regen** Limite de alimentação regenerativa Ajusta o limite para a vazão de corrente do motor para o inversor (regeneração). Ativo somente nos modos de controle vetorial de fluxo (FV).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% -50,00 -800,00/0,00	RW	Real
		427	**Lmt Energ Motor** Limite de energia do motor Ajusta o limite para o fluxo de energia do inversor para o motor (motorização). Ativo somente nos modos de controle vetorial de fluxo (FV).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 200,00 0,00/800,00	RW	Real
		428	**Kd Lim Corrente** Ganho derivativo de limite de corrente Ganho derivativo para a função de limite de corrente. Este parâmetro não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 760,0 0,0/1000000,0	RW	Real
		429	**Ki Lim Corrente** Ganho integral de limite de corrente Ganho integral para a função de limite de corrente. Este parâmetro não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Padrão: Mín/Máx:	680,0 0,0/10000,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Limites de carga	430	**Kp Lim Corrente** Ganho proporcional de limite de corrente Ganho proporcional para a função de limite de corrente. Este parâmetro não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz/A 290,0 0,0/1000000,0	RW	Real
		431	**Kp CorFrq Bx Id** Kp da corrente de frequência baixa id Ganho proporcional de limite de corrente ativo em frequências de operação muito baixas. Este parâmetro não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	V/A 50,0 0,0/100000,0	RW	Real
		432	**Kp CorFrq Bx Iq** Kp da corrente de frequência baixa iq Ganho proporcional de limite de corrente ativo em frequências de operação muito baixas. Este parâmetro não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	V/A 50,0 0,0/100000,0	RW	Real
		433	**Ganho Jerk** Ganho Jerk Permite que você ajuste a quantidade de curva S ou "Jerk" aplicada à taxa de aceleração/desaceleração.	Padrão: Mín/Máx:	5200,0 0,0/1000000000,0	RW	Real
		434	**Config Pino Cort** Configuração do pino de corte Configura a operação da função do pino de corte.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Corte2SAce	Corte1SAce
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Corte1SAce" – 0 = Ativo durante a aceleração, 1 = Ignora durante a aceleração
Bit 1 "Corte2SAce" – 0 = Ativo durante a aceleração, 1 = Ignora durante a aceleração

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
		435 438	**Acão Pino Cort 1** **Acão Pino Cort 2** Ação do pino *n* de corte Configura a ação a ser tomada quando a corrente de saída for maior ou igual a [Ação do pino *n*] para o período ajustado em [Shear Pin *n* Time]. Essas duas funções do pino de corte independente podem ser ajustadas para alcançar o equivalente de sobrecargas externas que tem na indicação "travamento" e "emperramento". "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		436 439	**Nível Pino1 Cort** **Nível Pino2 Cort** Nível do pino *n* de corte Ajusta o valor da corrente que ativará a função do pino de corte (consulte [Ação Pino *n* Corte]).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A P21 [Amp nominal] 0,0/P21 [Amp nominal] x 1,5	RW	Real
		437 440	**Temp Pino Cort 1** **Temp Pin Cort 2** Tempo do pino *n* de corte Ajusta o tempo associado à ativação da função do pino de corte (consulte [Tempo do pino *n* de corte]).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/30,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Limites de carga	441	**Ação Perd Carg** Ação Perd Carg Configura a ação a ser tomada quando a carga for menor ou igual a P442 [Nível Perd Cargt] para o período ajustado em P443 [Temp Perd Carg]. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		442	**Nível Perd Carg** Nível Perd Carg Ajusta a porcentagem de torque da placa de identificação do motor (valor absoluto) associado com a ativação da função da perda de carga (consulte P441 [Ação Perd Carg]). Consulte o torque na placa de identificação do motor P5 [Fdbk Cr Torque].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 200,00 0,00/800,00	RW	Real
		443	**Temp Perd Carg** Temp Perd Carg Ajusta o tempo associado à ativação da função da perda de carga (consulte P441 [Ação Perd Carg]).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/300,00	RW	Real
		444	**AçãoPrdFaseSaída** Ação de desbalanceamento de fase de saída Seleciona a ação a ser tomada se for detectado o desbalanceamento de fase de saída. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		445	**NvlPerdFase Saí** Nível de desbalanceamento de fase de saída Ajuste o nível limite que é usado para determinar uma condição de desbalanceamento de fase de saída. Cada fase do motor deve exceder este valor. Diminuir o valor do parâmetro reduz a sensibilidade.	Padrão: Mín/Máx.:	200 0/1000	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Prd Energia	449	**Ação Perda Eng** Ação de perda de potência Configura a resposta do inversor a uma condição de tempo-limite de perda de potência. O tempo é definido em P452 ou P455. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia.	Padrão: Opções:	1 = "Alarme" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop"	RW	Inteiro de 32 bits
		450 453	**Perda Eng Modo A** **Perda Eng Modo B** Modo de perda de potência A, B Configura resposta do inversor a uma perda de potência de entrada devido a uma queda na tensão do barramento. A queda de tensão do barramento é específica em [Nvl *n* Perda Pot] e comparado à memória da tensão do barramento P12 [Mem Bar Dir].	Padrão: Opções:	0 = "Parada por inércia" 0 = "Parada por inércia" 1 = "Dsacel" 2 = "Continuar"	RW	Inteiro de 32 bits
		451 454	**Nível Perd Eng A** **Nível Perd Eng B** Modo do nível de perda de potência A, B Ajusta o nível de tensão do barramento em que o percurso começa e a modulação termina. Quando a tensão do barramento cai abaixo deste nível, o inversor se prepara para um reinício automático. Insira uma porcentagem da tensão do barramento derivado da configuração de alta tensão para a classe de tensão. Por exemplo: em um inversor 400/480 V, $0.221 \times 480 VAC \times \sqrt{2} = 150 VDC$	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vcc P20 [Voltagem nom] x 0,3913 0,0/P20 [Voltagem nom] x 1,41	RW	Real
		452 455	**Temp Perd Eng A** **Temp Perd Eng B** Tempo do modo de perda de potência A, B Ajusta o tempo que o inversor permanecerá no modo de perda de potência antes de detectar uma falha.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 2,00 0,00/60,00	RW	Real
		456	**KpBar FS PerdEng** Kp do barramento do percurso de perda de potência Ganho proporcional que ajusta a resposta do regulador do barramento quando o percurso da perda de potência é habilitado e detectado. Este parâmetro não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A/V 585,0 0,0/1000000,0	RW	Real
		457	**KdBar FS PerdEng** Kd do barramento do percurso da perde de potência Ganho derivativo que ajusta a resposta do regulador do barramento quando o percurso da perda de potência for habilitado e detectado. Este parâmetro não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 50,0 0,0/1000000,0	RW	Real
		458	**KpRCA FS PerdEng** Kp do regulador de corrente ativa do percurso de perda de potência Ganho proporcional que ajusta a resposta da parte do regulador de corrente ativo do regulador do barramento quando o tempo de permanência funcional da perda de potência estiver ativado e detectado. Este parâmetro não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz/A 524,0 0,0/100000,0	RW	Real
		459	**KiRCA FS PerdEng** Ki do regulador de corrente ativa do percurso de perda de potência Ganho integral que ajusta a resposta da parte do regulador de corrente ativo do regulador do barramento quando o tempo de permanência funcional da perda de potência está ativado e detectado. Este parâmetro não funciona quando algum modo de controle do motor FV estiver selecionado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz/A 2045,0 0,0/50000,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Prd Energia	460	**Ação Baixa Volt** Ação em subtensão Configura a resposta do inversor a um evento de subtensão configurado em P461. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		461	**Nível Baixa Volt** Nível de subtensão O nível de tensão da linha CA abaixo do qual ocorre m evento de subtensão.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca Baseado na classificação do inversor e classe de tensão 0,00/P20 [Voltagem nom] x 1,41	RW	Real
		462	**AçãoPerda EmFase** Ação de desbalanceamento da fase de entrada Seleciona a ação a ser tomada se for detectado o desbalanceamento de fase de entrada. A função da perda da fase de entrada ajuda a proteger os capacitores do barramento do inversor do ripple excessivo do barramento. O limite do ripple do barramento definido em P463 [Nvl Perd Em Fase]. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. **Importante:** Operar em uma condição de desbalanceamento de fase reduzirá significativamente a confiabilidade do inversor. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		463	**Nvl Perd Em Fase** Nível de desbalanceamento de fase da entrada Ajusta o limite em que o ripple da tensão do barramento CC dispara uma falha de desbalanceamento de fase de entrada. O desbalanceamento da fase de entrada é considerado quando o ripple da tensão do barramento CC exceder a tolerância definida por este parâmetro. Definir um valor mais alto permite um ripple de alta tensão no barramento sem fazer com que o inversor falhe. O valor padrão de 325 é igual ao nível do ripple esperado para um motor classificado completo que opera em metade da carga com a entrada monofásica.	Padrão: Mín/Máx:	325 10/32767	RW	Inteiro de 32 bits
		464	**Redef Mem Bar CD** Reset da memória do barramento de corrente direta Força uma atualização manual do P12 [Mem Bar Dir], que é automaticamente inicializado durante a energização ou a pré-carga e continuamente atualizado durante a operação normal. Uma transição de 0 a 1 causará uma atualização da memória do barramento. Porém, a atualização será ignorada se o comando não puder ser executado dentro de 30 segundos porque o inversor está regenerando ou está disparando a frenagem dinâmica. Um reset manual é raramente solicitado, mas pode ocorrer quando a tensão de entrada estiver estranhamente alta ou baixa por um período longo seguido por um retorno rápido a um valor nominal.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ." 0 = "Desativ." 1 = "Ativ."	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Falha Terra	**466**	**Ação AlertaTerra** Ação de advertência de aterramento Selecione a ação a ser tomada em um evento de corrente de terra for detectado. O recurso de alerta de aterramento detecta uma corrente de terra corrente de terra que excede o nível definido em P467 [Nvl Alerta Terra]. Um alarme é exibido até que a corrente de terra caia abaixo do nível definido em P467 [Nvl Alerta Terra] enquanto o inversor continua a operar. Uma falha irá parar o inversor. Uma falha não pode ser removida até que a corrente de terra estiver abaixo no nível ajustado em P467 [Nvl Alerta Terra]. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		467	**Nvl Alerta Terra** Nível de advertência de terra Ajusta o nível em que um alarme de advertência de terra ocorrerá.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 4,00 1,00/5,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Manut Preditiva	469	**Status ManPredit** Status da manutenção preditiva			RO	Inteiro de 16 bits

Status da validade da manutenção preventiva relacionada ao nível do evento programado. Um valor de 1 = o nível do evento foi excedido. O bit 15 é um bit mestre que = 1 quando 1 ou mais bits individuais = 1.

Opções	Mestre	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Lub Máq	Mancal Máq	Lub Motor	Mancal motor	Vent Interno	Vnt DisCalor
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Nº	Nome da tela / Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
470	**TempAmbManPred** Temperatura ambiente da manutenção preventiva Usado para prever a vida útil do ventilador e, possivelmente, de outros componentes dependentes da temperatura no futuro. Mudar este parâmetro afeta a vida útil total e a vida útil restante, o que significa que somente uma temperatura pode ser programada para toda a vida útil do inversor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 50,00 0,00/50,00	RW	Real
471	**Ativ RedManPrd** Habilitar reset de manutenção preditiva Habilita P472 [Redef Manut Pred] a executar um reset do parâmetro da vida útil transcorrida selecionada. Qualquer reset simples em P472 [Redef Manut Pred] forçará este parâmetro a voltar a 0 (desativado), de forma que somente um parâmetro de vida útil transcorrida pode ser reinicializado por vez. Este parâmetro é reiniciado somente quando for executado Definir padrões "Todos" (não recomendado).	Padrão: Opções:	Seleção de corrente 0 = "Desativ" 1 = "Ativar"	RW	Inteiro de 32 bits
472	**Redef Manut Pred** Reset de manutenção preditiva Reinicia os parâmetros de vida útil transcorrida da manutenção preditiva de uma vez só. Habilitado por P471 [Ativ RedManPrd]. Este parâmetro é reiniciado somente quando for executado Definir padrões "Todos" (não recomendado).	Padrão: Opções:	Seleção de corrente 0 = "Pronto" 1 = "Dur Vent DC"(1) 2 = "Dur Ven In"(1) 3 = "Dur MtrBrng" 4 = "Hs LbrifMtr" 5 = "Dur ManMaq" 6 = "Hrs LubriMaq" (1) Carcaças 2 a 7 somente.	RW	Inteiro de 32 bits
481	755 (8+) **CbFan Derate** Redução da capacidade do ventilador do painel O fator de redução de capacidade aplicado a P482 [CbFan TotalLife]. Usado para ajustar a vida útil total do ventilador para vibração e qualidade do ar ruim.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,01/1,00	RW	Real
482	755 (8+) **CbFan TotalLife** Vida útil do ventilador do painel O número total de horas estimadas de vida útil dos ventiladores do painel. Calculado como uma função dos dados do fabricante do ventilador (na tabela de classificação da carcaça), P70 [TempAmbManPred] e P481 [CbFan Derate].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/21474836,47 (31 bits)	RO	Inteiro de 32 bits
483	755 (8+) **CbFan ElpsdLife** Vida útil transcorrida do ventilador do painel Horas acumuladas de operação do ventilador do painel.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/21474836,47 (31 bits)	RO	Inteiro de 32 bits
484	755 (8+) **CbFan RemainLife** Vida útil restantes do ventilador do painel Número de horas restante até o fim previsto da vida útil dos ventiladores do painel e a diferença entre P482 [CbFan TotalLife] e P483 [CbFan ElpsdLife]. Todos os valores negativos deste parâmetro precisam ser tratados como uso excessivo (>100%) e disparam a ação adequada selecionada por P486 [CbFan EventActn].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 -21474836,48/21474836,47	RO	Inteiro de 32 bits

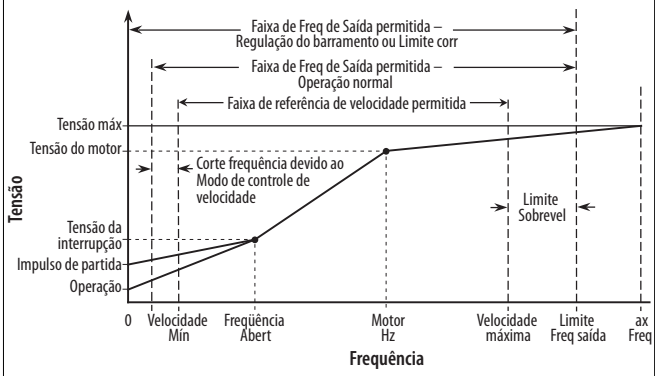
Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Manut Preditiva	485	755 (8+) **CbFan EventLevel** Nível do evento do ventilador do painel Percentual da vida útil total estimada do ventilador do painel para a qual um alarme de advertência prévio ou falha pode ser programado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 80,000 0,000/100,000	RW	Real
		486	755 (8+) **CbFan EventActn** Ação do evento do ventilador do painel Configura a resposta a um evento do ventilador do painel que ocorre quando P485 [CbFan EventLevel] for alcançado ou excedido. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		488	**RedTax VentDC** Redução da capacidade do ventilador do dissipador de calor O fato de redução de capacidade aplicado a P489 [DurTotal VentDC]. Usado para ajustar a vida útil total do ventilador para vibração e qualidade do ar ruim.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,01/1,00	RW	Real
		489	**DurTotal VentDC** Vida útil total do ventilador do dissipador de calor O número total de horas estimadas de vida útil dos ventiladores do dissipador de calor. Calculado como uma função dos dados do fabricante do ventilador (na tabela de classificação da carcaça), P470 [TempAmbManPred] e P488 [RedTax VentDC].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/21474836,47 (31 bits)	RO	Inteiro de 32 bits
		490	**DurDec VentDC** Vida útil transcorrida do ventilador do dissipador de calor Horas acumuladas de operação do ventilador do dissipador de calor. Use o P472 [Redef Manut Pred] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/21474836,47 (31 bits)	RO	Inteiro de 32 bits
		491	**DurRest VentDC** Vida útil restante do ventilador do dissipador de calor Número de horas restante até o fim previsto da vida útil dos ventiladores do dissipador de calor e a diferença entre P489 [DurTotal VentDC] e P490 [DurDec VentDC]. Todos os valores negativos deste parâmetro precisam ser tratados como uso excessivo (>100%) e disparam a ação adequada selecionada por P493 [AçãoEvent VentDC]. Use o P472 [Redef Manut Pred] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 -21474836,48/21474836,47	RO	Inteiro de 32 bits
		492	**NívelEvnt VentDC** Nível do evento do ventilador do dissipador de calor Percentual da vida útil total estimada do ventilador do dissipador de calor para a qual um alarme de advertência prévio ou falha pode ser programado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 80,000 0,000/100,000	RW	Real
		493	**AçãoEvent VentDC** Ação do evento do ventilador do dissipador de calor Configura a resposta a um evento do ventilador do dissipador de calor que ocorre quando P492 [NívelEvnt VentDC] for alcançado ou excedido. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Manut Preditiva	494	**LogRed VentDC** Registro de reset do ventilador do dissipador de calor Número total de resets realizados no parâmetro P490 [DurDec VentDC]. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores PowerFlex 755 com carcaça 8 ou maiores.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/255 (8 bits não atribuídos)	RO	Inteiro de 32 bits
		495	**RedTx EmVent** Redução da capacidade do ventilador interno O fato de redução de capacidade aplicado a P496 [DurTotal EmVent]. Usado para ajustar a vida útil total do ventilador para vibração e qualidade do ar ruim.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,01/1,00	RW	Real
		496	**DurTotal EmVent** Vida útil do ventilador interno Número total de horas estimado de vida útil do(s) ventilador(es) interno(s) ativo(s). Calculado como uma função dos dados do fabricante do ventilador (na tabela de classificação da carcaça) e P470 [TempAmbManPred].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/21474836,47 (31 bits)	RO	Inteiro de 32 bits
		497	**DurDecor EmVent** Vida útil transcorrida do ventilador interno Horas acumuladas de operação do ventilador interno (observe que as carcaças 6 e 7 operam continuamente. As carcaças 2 a 5 são controladas pelo firmware). Use o P472 [Redef Manut Pred] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/21474836,47 (31 bits)	RO	Inteiro de 32 bits
		498	**DurRest EmVent** Vida útil restante do ventilador interno Número de horas restante até o fim previsto da vida útil dos ventiladores internos e a diferença entre P496 [DurTotal EmVent] e P497 [DurDecor EmVent]. Todos os valores negativos deste parâmetro precisam ser tratados como uso excessivo (>100%) e disparam a ação adequada selecionada por P500 [AçãoEvnt EmVent]. Use o P472 [Redef Manut Pred] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 -21474836,48/21474836,47	RO	Inteiro de 32 bits
		499	**NívlEvent EmVent** Nível do evento do ventilador interno Percentual da vida útil total estimada do ventilador interno para a qual um alarme de advertência ou falha pode ser programado previamente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 80,000 0,000/100,000	RW	Real
		500	**AçãoEvnt EmVent** Ação do evento do ventilador interno Configura a resposta a um evento do ventilador interno que ocorre quando P499 [NívlEvent EmVent] for alcançado ou excedido. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		501	**LogRed EmVent** Registro de reset do ventilador interno Número total de resets realizados no parâmetro P497 [DurDecor EmVent]. **Observação:** Este parâmetro não é usado por inversores PowerFlex 755 com carcaça 8 ou maiores.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/255 (8 bits não atribuídos)	RO	Inteiro de 32 bits

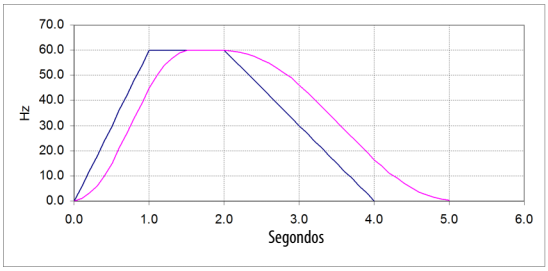
Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Manut Preditiva	502	**DurTotMancMtr** Vida útil total do mancal do motor Número total de horas previstas para vida útil dos mancais do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/21474836,47 (31 bits)	RW	Inteiro de 32 bits
		503	**DurDecMancMtr** Vida útil transcorrida do mancal do motor Horas acumuladas de operação do mancal do motor. As horas são acumuladas a qualquer momento que o inversor esteja operando com velocidade maior que zero. Use o P472 [Redef Manut Pred] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/21474836,47 (31 bits)	RO	Inteiro de 32 bits
		504	**DurRestMancMtr** Vida útil restante do mancal do motor Número de horas restante até o fim previsto da vida útil dos ventiladores do dissipador de calor e a diferença entre P502 [DurTotMancMtr] e P503 [DurDectMancMtr]. Use o P472 [Redef Manut Pred] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 -21474836,48/21474836,47	RO	Inteiro de 32 bits
		505	**NvlEventMancMtr** Nível do evento do mancal do motor Percentual da vida útil total estimada do mancal do motor para a qual um alarme de advertência ou falha pode ser previamente programado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 80,000 0,000/100,000	RW	Real
		506	**AçãoEventMancMtr** Ação do evento do mancal do motor Configura a resposta a um evento do mancal do motor que ocorre quando P505 [NvlEventMancMtr] for alcançado ou excedido. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		507	**LogRedef MancMtr** Registro de reset do mancal do motor Número total de resets realizados no parâmetro P503 [DurDecMancMtr].	Padrão: Mín/Máx:	0 0/255 (8 bits não atribuídos)	RO	Inteiro de 32 bits
		508	**HrDecLubrifMtr** Horas decorridas de lubrificação do motor Horas acumuladas desde a última lubrificação dos mancais do motor. Pode ser reinicializado sem restrição. Use o P472 [Redef Manut Pred] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/21474836,47	RO	Inteiro de 32 bits
		509	**NvlEvntLubrfMtr** Nível do evento de lubrificação do motor Número de horas entre as lubrificações programadas dos mancais do motor. Usado para um alarme de advertência anterior ou falha de acordo com P510 [AçãoEvntLubrfMtr]. O evento está desabilitado quando definido em 0.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,000 0,000/2147483648,000	RW	Real
		510	**AçãoEvntLubrfMtr** Ação do evento de lubrificação do motor Configura a resposta a um evento de lubrificação do mancal do motor que ocorre quando P509 [NvlEventLubrMtr] for alcançado ou excedido. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PROTEÇÃO	Manut Preditiva	511	**DurTotalMancMaq** Vida útil total do mancal Número total de horas previstas para vida útil dos mancais.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs Valor de corrente 0,00/21474836,47	RW	Inteiro de 32 bits
		512	**DurDecMancMaq** Vida útil transcorrida do mancal Horas acumuladas de operação do mancal. Use o P472 [Redef Manut Pred] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/21474836,47	RO	Inteiro de 32 bits
		513	**DurRestMancMaq** Vida útil restante do mancal Número restante de horas estimadas até o fim da vida útil dos mancais e é a diferença entre a vida útil total do mancal e a vida útil transcorrida do mancal. Use o P472 [Redef Manut Pred] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 -21474836,48/21474836,47	RO	Inteiro de 32 bits
		514	**NvlEventMancMáq** Nível do evento do mancal Percentual da vida útil total estimada do mancal para a qual um alarme de advertência ou falha pode ser programado previamente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 80,000 0,000/100,000	RW	Real
		515	**AçãoEventMancMaq** Ação do evento do mancal Configura a resposta para um evento do mancal que ocorre quando P518 [NvlEventMancMáq] for alcançado ou excedido. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		516	**LogRedefMancMáq** Registro de reset do mancal Número total de resets realizados no parâmetro P512 [DurDecMancMaq].	Padrão: Mín/Máx:	0 0/255	RO	Inteiro de 32 bits
		517	**HrDecLubrifMáq** Horas decorridas de lubrificação da máquina Horas da máquina acumuladas desde a última lubrificação dos mancais. Pode ser reinicializado sem restrição. Use o P472 [Redef Manut Pred] para reinicializar este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/21474836,47	RO	Inteiro de 32 bits
		518	**NvlEvnt LubrfMáq** Nível do evento de lubrificação da máquina Número de horas entre as lubrificações programadas dos mancais. Usado para um alarme de advertência anterior ou falha de acordo com P519 [AçãoEvntLubrfMáq]. O evento está desabilitado quando definido em 0.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,000 0,000/2147483648,000	RW	Real
		519	**AçãoEvntLubrfMáq** Ação do evento de lubrificação da máquina Configura a resposta a um evento de lubrificação do mancal que ocorre quando P518 [NvlEvnt LubrMáq] for alcançado ou excedido. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo de controle de velocidade (porta 0) do inversor

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Velc Limits	520	**Veloc Avanc Máx** Velocidade máxima de avanço Ajusta o limite superior de velocidade de avanço. Consulte P524 [Limite Sobrevel].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P27 [Freq nominal] P28 [RPM An Motor] Baseado em [Hertz An Motor]/[RPM An Motor] e Classe Voltagem/[Hertz An Motor] x 16.00 Baseado em [Hertz An Motor]/[RPM An Motor] e Classe Voltagem/[RPM An Motor] x 16.00	RW	Real
		521	**Veloc Rev Máx** Velocidade máxima de reversão Ajusta o limite superior de velocidade de reversão. Consulte P524 [Limite Sobrevel].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P27 [Hertz An Motor] x -1,00 P28 [RPM An Motor] x -1,00 [Hertz An Motor] x -16,00/0,00 [RPM An Motor] x -16,00/0,00	RW	Real
		522	**Veloc Avanc Mín** Velocidade mínima de avanço Define o limite inferior para a referência de velocidade após a conversão de escala ser aplicada. Consulte P524 [Limite Sobrevel].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 0,00/[Hertz An Motor] x 16,00 0,00/[RPM An Motor] x 16,00	RW	Real
		523	**Veloc Rev Mín** Velocidade mínima de reversão Define o limite inferior para a referência de velocidade após a conversão de escala ser aplicada. Consulte P524 [Limite Sobrevel].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 [Hertz An Motor] x -16,00/0,00 [RPM An Motor] x -16,00/0,00	RW	Real
		524	**Limite Sobrevel** Limite Sobrevel Ajusta a quantidade de incremento da frequência de saída (acima da velocidade máxima: ou P520 [Veloc Avanc Máx] ou P521 [Veloc Rev Máx]) permitida para funções como compensação de escorregamento.  	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM Baseado em P27 [Hertz An Motor]/P28 [RPM An Motor] e na Classe Voltagem 0,00/(P27 [Hertz An Motor]/3) 0,00/(P28 [RPM An Motor]/6)	RW	Real
		525	**Limit Veloc Zero** Limit Veloc Zero Estabelece uma banda próxima a velocidade zero para determinar quando o inversor deve considerar que o motor está em velocidade zero.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P27 [Hertz An Motor] x 0,001 P28 [RPM An Motor] x 0,001 Baseado em P27 [Hertz An Motor]/P28 [RPM An Motor] e na Classe Voltagem	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Velc Limits	526 527 528	**Ign Veloc 1** **Ign Veloc 2** **Ign Veloc 3** Ignorar velocidade *n* Ajusta uma frequência na qual o inversor não irá operar. Os parâmetros estão desabilitados se definidos como 0.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 P521 [Veloc Rev Máx]/P520 [Veloc Avanc Máx]	RW	Real
		529	**Ignorar da banda de velocidade** Ignorar da banda de velocidade Ajusta a largura de banda próxima de uma velocidade que deve ser ignorada. [Ign Band Veloc] é dividido, aplicando 1/2 acima e 1/2 abaixo da velocidade a ser ignorada. A mesma largura de banda se aplica a todas as velocidades que devem ser ignoradas. O parâmetro fica desabilitado se for definido como 0.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 0,00/Baseado em P27 [Hertz An Motor]/P28 [RPM An Motor] e na Classe Voltagem	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Taxas de velocidade de aceleração em rampa	535 536	**Temp Acel 1** **Temp Acel 2** Tempo de aceleração *n* Define a taxa de aceleração para todas as mudanças de velocidade. Definido como o tempo para acelerar de 0 a P27 [Hertz An Motor] ou P28 [RPM An Motor], de acordo com o ajuste de P300 [Unids Veloc]. A seleção entre o tempo de aceleração 1 e o tempo de aceleração 2 é controlada por uma função de entrada digital (consulte funções de entrada digital) pelo comando de lógica (enviado por uma rede de comunicação ou DeviceLogix).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 10,00 0,00/3600,00	RW	Real
		537 538	**Temp Desacel 1** **Temp Desacel 2** Tempo de desaceleração *n* Define a taxa de desaceleração para todas as mudanças de velocidade. Definido como o tempo para desacelerar de P27 [Hertz An Motor] ou P28 [RPM An Motor] até 0, de acordo com a configuração de P300 [Unids Veloc]. A seleção entre o tempo de desaceleração 1 e o tempo de desaceleração 2 é controlada por uma função de entrada digital (consulte funções de entrada digital) pelo comando de lógica (enviado por uma rede de comunicação ou DeviceLogix). Alguns modos de parada (consulte P370 e P371) farão com que o tempo de desaceleração programado seja ignorado durante um comando de parada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 10,00 0,00/3600,00	RW	Real
		539	**Temp Des Ac Tran** Tempo de desaceleração e aceleração de jog Taxas de aceleração e desaceleração enquanto comanda o jog (usa uma referência de velocidade de jog).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 10,00 0,00/3600,00	RW	Real
		540	**Curva Acel S** Aceleração da curva S Ajusta a porcentagem do tempo de aceleração aplicado à rampa para suavizar (reduzir o jerk) a aceleração. O tempo é adicionado, 1/2 no início e 1/2 no final da rampa.  	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,000 0,000/100,000	RW	Real
		541	**Desac Curva S** Desaceleração da curva S Ajusta a porcentagem do tempo de desaceleração aplicado à rampa para suavizar (reduzir o jerk) a desaceleração. O tempo é adicionado, 1/2 no início e 1/2 no final da rampa.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,000 0,000/100,000	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Referência de velocidade	545 550	**Sel Ref A Veloc** **Sel Ref B Veloc** Seleção da referência de velocidade A, B Seleciona a fonte para as referências de velocidades enquanto no modo "Auto" (típico). Quando o inversor estiver no modo "Manual", essas origens são suprimidas (consulte P327). [Sel Ref A Veloc] é a principal referência de velocidade do inversor. [Sel Ref B Veloc] é uma referência de velocidade alternativa. A seleção entre a referência A e a referência B é controlada por uma função de entrada digital (consulte os parâmetros 173 **a** 175 [DI Speed Sel *n*]) ou pelos bits de comando da lógica 12 a 14 (enviado em uma rede de comunicação). Quando a referência de velocidade for proveniente de uma rede de comunicação, defina este parâmetro para a porta 0 e selecione o parâmetro 874 a 877 [Referência da porta *n*] conforme apropriado. Se a referência de velocidade for proveniente de um encoder, ajuste este parâmetro para a porta 0 e selecione o parâmetro 134 [Feedback Vel Aux]. Configure o parâmetro 132 [Sel Fdbk Vel Aux] para o encoder correto. Para acessar estes parâmetros, defina P301 [Nível Acesso] como Opção 2 "Expert."	Padrão: Mín/Máx:	871 551 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		546 551	**PntConf Rf A Vel** **PntConf Rf B Vel** Ponto de configuração da referência de velocidade A, B Um valor de velocidade constante (semelhante a uma velocidade pré-definida) a ser usado como uma possível origem para P545 e P550.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,0000 Hz -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RW	Real
		547 552	**RefVel A AnlgEne** **RefVel B AnlgEne** Entrada analógica de referência de velocidade A, B energizada Usada somente quando uma entrada analógica for selecionada como referência de velocidade de acordo com P545 ou P550. Ajusta a velocidade que corresponde a [Anlg Inn Hi] em um módulo de E/S. Isto estabelece a conversão de escala por toda a faixa.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz P520 [Veloc Avanc Máx] P521 [Veloc Rev Máx]/P520 [Veloc Avanc Máx]	RW	Real
		548 553	**RefVel A AnlgDes** **RefVel B AnlgDes** Entrada analógica de referência de velocidade A, B desenergizada Usada somente quando uma entrada analógica for selecionada como referência de velocidade de acordo com P546 ou P551. Ajusta a velocidade que corresponde a [Anlg Inn Lo] em um módulo de E/S. Isto estabelece a conversão de escala por toda a faixa.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 0,00 P521 [Veloc Rev Máx]/P520 [Veloc Avanc Máx]	RW	Real
		549 554	**Mult Ref A Veloc** **Mult Ref B Veloc** Multiplicador da referência de velocidade A, B Aplica os multiplicadores às referências de velocidade A e B, respectivamente.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 -/+22000,00	RW	Real
		555	**Escala Ref Veloc** Fator de escala de referência de velocidade Aplica-se somente aos modos de vetorial de fluxo de acordo com P35 [Modo Cntl do Mtr]. Aplica um multiplicador ao P595 [Ref Vel Filtrado] após que o offset foi aplicado pela função PID (P1093 [Med Saída DIP]). O resultado convertido em escala, uma vez limitado, irá tornar-se o principal componente do valor de P597 [Ref Veloc Final].	Padrão: Mín/Máx:	1,000 0,000/1000,000	RW	Real
		556 557	**Transm Veloc 1** **Transm Veloc 2** Velocidade de jog *n* A velocidade usada para fazer o jog quando a função Jog 1 ou Jog 2 (respectivamente) estiver ativada por uma função da entrada digital ou por um comando lógico (enviado por uma rede de comunicação).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz Baseado em P27 [Hertz An Motor]/P28 [RPM An Motor] e na Classe Voltagem -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RW	Real
		558	**Referece POM** Referência do potenciômetro motorizado Valor de referência do POM (potenciômetro motorizado) a ser usado como um possível fonte para P545 e P550. O Referece POM é ativado (com ou sem incremento) pelas funções da entrada digital.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Referência de velocidade	559	**Salvar Ref POM** Salvar referência do potenciômetro motorizado Habilita/desabilita o recurso que salva o valor atual de referência do POM na desenergização ou parada.			RW	Inteiro de 16 bits
		560	**Taxa POM** Taxa do potenciômetro motorizado Ajusta a taxa de mudança da referência POM quando o aumento ou a diminuição do sinal do POM estiver pré-definido.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	%/s 1,0000 0,0100/100,0000	RW	Real
		561	**Limite Alto POM** Limite superior do potenciômetro motorizado Define o limite superior para Referece POM.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,000 0,000/800,000	RW	Real
		562	**Lim Baixo POM** Limite inferior do potenciômetro motorizado Define o limite inferior para o Referece POM.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% -100,000 -800,000/0,000	RW	Real
		563	**Sel Ref Man ED** Seleção de referência manual da entrada digital Seleciona uma referência de velocidade a ser usada quando uma entrada digital ativa o controle manual, de acordo com a operação descrita em P172 [Cntl Manual ED].	Padrão: Mín/Máx:	872 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		564	**DI ManRef AnlgHi** Referência manual para entrada digital com entrada analógica energizada Fator de escala alto para a referência de velocidade manual ativado por uma entrada digital quando P563 [Sel Ref Man ED] estiver conectado a uma entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P520 [Veloc Avanc Máx] P521 [Veloc Rev Máx]/P520 [Veloc Avanc Máx]	RW	Real
		565	**RefMan ED AnlgDe** Referência manual para entrada digital com entrada analógica desenergizada Usado somente quando P563 [Sel Ref Man ED] tiver selecionado uma entrada analógica como fonte da referência de velocidade. Especifica o valor de referência de velocidade que será associado ao parâmetro de entrada analógica desenergizada para o módulo de E/S. Exemplo, P563 [Sel Ref Man ED] selecionou P50 [Valor Anlg In0] em um módulo de E/S. O parâmetro P51 [Ent0 Anlg Alta] no módulo de E/S está definido como -10 Volts. P564 [DI ManRef AnlgHi] especificará o valor de referência de velocidade que corresponderá a um sinal de entrada analógica de -10 Volts.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,000 P521 [Veloc Rev Máx]/P520 [Veloc Avanc Máx]	RW	Real
		566	**MOP Init Select** Seleção de inicialização do potenciômetro operado por motor Define o valor MOP inicial quando o MOP não estiver configurado para iniciar nos valores de "Na desenergização" ou "Na parada" selecionados em P559 [Salvar Ref POM].	Padrão: Mín/Máx:	567 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		567	**MOP Init Stpt** Valor de referência de inicialização do potenciômetro operado por motor Um valor de referência configurável a ser usado com a função de inicialização MOP.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0 -/+800	RW	Real
		571 572 573 574 575 576 577	**Veloc 1 Atual** **Veloc 2 Atual** **Veloc 3 Atual** **Veloc 4 Atual** **Veloc 5 Atual** **Veloc 6 Atual** **Veloc 7 Atual** Velocidade *n* atual Referências de velocidade discreta que são ativadas por uma função de entrada digital (consulte Funções de entrada digital) ou pelo comando lógico (enviado por uma rede de comunicação ou DeviceLogix).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM Baseado em P27 [Hertz An Motor]/P28 [RPM An Motor] e na Classe Voltagem P521 [Veloc Rev Máx]/P520 [Veloc Avanc Máx]	RW	Real

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ao Inter	Na Desativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Referência de velocidade	588	**Filt Ref Veloc** Filtro de referência de velocidade Seleciona a quantidade de filtro aplicado à referência de velocidade em rampa (P594) e está ativo somente mos modos de controle do motor FV (P35). Quando ajustado como qualquer configuração personalizada (3, 4 ou 5), o filtro está configurado usando os valores definidos em P589 [LB Filt Ref Vel] e P590 [GanFltr Rf Vel]. As configurações 4 e 5 inicializam os valores para leve e pesado respectivamente.	Padrão: Opções:	0 = "Desenergizado" 0 = "Desenergizado" 1 = "Leve" 2 = "Pesado" 3 = "Persnl" 4 = "DefCustLeve" 5 = "DefCustPes"	RW	Inteiro de 32 bits
		589	**LB Filt Ref Vel** Largura de banda do filtro de referência de velocidade Ajusta a largura de banda do filtro de referência de velocidade quando P588 [Filt Ref Veloc] é configurado para um dos ajustes "Persnl" (3, 4 ou 5) Um valor zero desabilitará (bypass) o filtro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 0,00 0,00/500,00	RW	Real
		590	**GanFltr Rf Vel** Ganho do filtro de referência de velocidade Ajusta o ganho (kn) do filtro de referência de velocidade quando P588 [Filt Ref Veloc] é configurado para um dos ajustes "Persnl" (3, 4 ou 5). Um valor de ganho igual a zero resulta em uma característica de filtro que se comporta como uma primeira sequência de passa baixa. Um valor de ganho que varia entre zero e um resulta em um atraso no filtro de tipo. Um valor de ganho maior que um resulta em um filtro do tipo condutor. Um valor de ganho de um desabilitará (bypass) o filtro. Esta é a configuração padrão. Este parâmetro não tem unidades.	Padrão: Mín/Máx:	1,000 -/+5,000	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Referência de velocidade	591	**Sel Sts Rf Vel** Status de seleção da referência de velocidade		RO	Inteiro de 32 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Pular Band	Cm Lmt Ter	Cm Lmt Desac	Ref Unipolar	Rev Desativ	Ref Bipolar	Sel Substit	Manual	Predef Auto	Ref Cor	Ref Pct Cor	Mult PosU	Mult Ref B	Mult Ref A	Ref B Auto	Ref A auto
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Exibe o status de operação da seção de referência de velocidade do inversor. Os bits individuais são fornecidos para representar as seguintes condições:

Bit 0 "Ref A auto" – Quando energizado, o caminho Referência A automática está ativo.

A lógica de controle selecionou a fonte de referência de velocidade A. A origem exata desta referência de velocidade é determinada pelo parâmetro especificado em P545 [Sel Ref A Veloc]. Este parâmetro também deve ser reportado em P930 [Origem Ref Veloc].

Bit 1 "Ref B auto" – Quando energizado, o caminho Referência B automática está ativo.

A lógica de controle selecionou a fonte de referência de velocidade B. A origem exata desta referência de velocidade é determinada pelo valor especificado em P550 [Sel Ref B Veloc]. Este parâmetro também deve ser reportado em P930 [Origem Ref Veloc].

Bit 2 "Mult Ref A" – Quando energizado, a referência de velocidade A está sendo modificada por P549 [Mult Ref A Veloc]. Quando desenergizado, o multiplicador é 1 ou não afeta a referência de velocidade por o caminho Ref A auto está inativo.

Bit 3 "Mult Ref B" – Quando energizado, a referência de velocidade B está sendo modificada por P554 [Mult Ref B Veloc]. Quando desenergizado, o multiplicador é 1 ou não afeta a referência de velocidade por o caminho "Ref B auto" está inativo.

Bit 4 "Mult PosU" – Quando energizado, P592 [Ref Veloc Selec] está sendo multiplicado por P1112 [PctEscalPsoMicro].

Bit 5 "Ref Pct Cor" – Quando energizado, a referência de velocidade é somado a uma parte da referência que resulta da multiplicação da referência pela valor do parâmetro indicado em P616 [FntRefPercCtVelo].

Bit 6 "Ref Cor" – Quando energizado, a referência de velocidade está sendo defasada pelo valor do parâmetro indicado em P617 [Fonte Cort Veloc].

Bit 7 "Predef Auto" – Quando energizado, a lógica de controle selecionou uma referência de velocidade automática pré-definida. O parâmetro P930 [Origem Ref Veloc] indicará a origem desta referência.

Bit 8 "Manual" – Quando energizado, a seleção de referência de velocidade está em uma das posições Manual porque P879 [Res Lógic Unid] bit 6 "Manual" está energizado. Quando P879, o bit 6 é desenergizado, a seleção de referência de velocidade está em uma das posições Auto. O resultado da seleção de referência de velocidade Manual pode ser visto em P592 [Ref Veloc Selec].

Bit 9 "Sel Substit" – O parâmetro de referência de velocidade selecionado foi suprimido por outra referência. Consulte P930 [Origem Ref Veloc] para a causa do override.

Bit 10 "Ref Bipolar" – Quando energizado, P308 [Modo Direção] = 1 "Bipolar." Quando no modo bipolar, o sinal do valor de referência de velocidade determinará a direção da rotação do motor.

Bit 11 "Rev Desativ" – Quando energizado, P308 [Modo Direção] = 2 "Rev Desativ." Quando o modo reverso estiver desabilitado, os valores de referência de velocidade negativos são rejeitados e um valor de velocidade zero é usado no lugar.

Bit 12 "Ref Unipolar" – Quando energizado, P308 [Modo Direção] = 0 "Unipolar." Quando no modo unipolar, o sinal do valor de referência de velocidade (e, portanto, a direção da rotação do motor) é determinado por P879 [Res Lógic Unid] Bit 4 "Avanço" e Bit 5 "Revert."

Bit 13 "Cm Lmt Desac" – Quando energizado, a lógica de controle da função da prova de torque detectou uma chave fim de curso de desaceleração e selecionou P571 [Veloc 1 Atual] para o valor de referência de velocidade.

Bit 14 "Cm Lmt Desac" – Quando energizado, a lógica de controle da função da prova de torque detectou uma chave fim de curso final ativa e selecionou a velocidade zero para o valor de referência de velocidade.

Bit 15 "Pular Band" – Quando energizado, a função da banda de inibição modificou P2 [RefVel comandada]. Quando desenergizado, a função de banda de inibição não alterou P2 [RefVel comandada].

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Referência de velocidade	592	**Ref Veloc Selec** Referência da velocidade selecionada Exibe o valor da referência da velocidade ativa.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] -/+P28 [RPM An Motor]	RO	Real
		593	**Ref Vel Limitad** Referência de velocidade limitada Exibe o valor da referência de velocidade depois que os limites seguintes foram aplicados: P520 [Veloc Avanc Máx], P521 [Veloc Rev Máx], P522 [Veloc Avanc Mín] e P523 [Veloc Rev Mín].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] -/+P28 [RPM An Motor]	RO	Real
		594	**Ref Veloc Arranq** Referência de velocidade em rampa Exibe as funções da saída da rampa de referência de velocidade e de curva S, mas antes de qualquer correções adicionadas pela compensação de escorregamento, PI etc.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] -/+P28 [RPM An Motor]	RO	Real
		595	**Ref Vel Filtrado** Referência de velocidade filtrada Exibe a saída do filtro que é aplicada por P588.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] -/+P28 [RPM An Motor]	RO	Real
		596	**Ref Taxa Veloc** Referência da taxa de velocidade Este parâmetro é compartilhado pelas funções de compensação de inércia e de compensação de velocidade. Essas funções estão disponíveis nas seleções de vetorial de fluxo para P35 [Modo Cntl do Mtr]. Um valor compartilhado por ambas funções de compensação de inércia e de compensação de velocidade (ativa somente nos modos de controle do motor FV), geralmente, fornecido por um controlador externo que também está fornecendo uma taxa limitada da referência de velocidade. A referência da taxa de velocidade corresponde ao derivativo em relação a ao tempo do sinal de referência de velocidade. As unidades de tempo estão em segundos. Por exemplo, se o controlador fornece uma rampa de referência de 10 segundos, o controlador também fornece um valor Ref Taxa Veloc de 1 pu/10 seg. = 0,1 seg-1 enquanto a referência está acelerando. Quando a referência é constante, Ref Taxa Veloc deve ser zero.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] -/+P28 [RPM An Motor]	RW	Real
		597	**Ref Veloc Final** Referência de velocidade final Exibe o valor de referência de velocidade que é usado como uma referência final pelo regulador de velocidade depois que todas as modificações de referência (incluindo rampas). No modo de malha de aberta, vetorial sem sensor, este valor representa a velocidade de operação do motor antecipada e pode diferir levemente do valor de frequência de saída devido à compensação de escorregamento.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] -/+P28 [RPM An Motor]	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Corte de velocidade	600 604	**Sel Ref A Cort** **Sel Ref B Cort** Seleção da referência de corte A, B Seleciona uma fonte de corte (em Hz ou RPM) para a referência de velocidade A ou pela referência de velocidade B, respectivamente. Para o corte em % em vez de Hz ou RPM, use P608 e P612 (Sel Ref*n* PctCort).	Padrão: Mín/Máx:	P601 [Sel Ref A Cort] P605 [PtConf Rf B Cort] 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		601 605	**PntCnf Rf A Cort** **PtConf Rf B Cort** Valor de referência da referência de corte A, B Um valor digital a ser usado como uma possível fonte de corte para P600 ou P604, respectivamente	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] -/+P28 [RPM An Motor]	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Corte de velocidade	602 606	**RefCorteA AnlgEn** **RefCorteB AnlgEn** Entrada analógica de referência de corte A, B energizada Usado somente quando uma entrada analógica está selecionada como uma fonte de corte de acordo com P600 ou P604. Ajusta a quantidade de corte que corresponde a [Entr*n* Anlg Energ] em um módulo de E/S ou no controle principal (depende do produto). Isto estabelece a conversão de escala por toda a faixa.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P520 [Veloc Avanc Máx] P521 [Veloc Rev Máx]/P520 [Veloc Avanc Máx]	RW	Real
		603 607	**RefCorteA AnlgDe** **RefCorteB AnlgDe** Entrada analógica de referência de corte A, B desenergizada Usado somente quando uma entrada analógica está selecionada como uma fonte de corte de acordo com P600 ou P604. Ajusta a quantidade de corte que corresponde a [Entr*n* Anlg Des] em um módulo de E/S ou no controle principal (depende do produto). Isto estabelece a conversão de escala por toda a faixa.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 P521 [Veloc Rev Máx]/P520 [Veloc Avanc Máx]	RW	Real
		608 612	**Sel RfA PctCt** **Sel RefB PctCt** Seleção da referência de percentual do corte A, B Seleciona uma fonte de corte (em %) para a referência de velocidade A ou pela referência de velocidade B, respectivamente. Para o corte em Hz ou RPM em vez de %, use P600 e P604 (Sel Ref *n* Cort).	Padrão: Mín/Máx:	P609 [Ptconf RfA PctCt] P613 [Ptconf RfB PctCt] 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		609 613	**Ptconf RfA PctCt** **Ptconf RfB PctCt** Valor de referência do percentual de corte A, B Um valor digital a ser usado como uma possível fonte de corte para P608 ou P612, respectivamente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,000 -/+800,000	RW	Real
		610 614	**RefPrcCortA AnEn** **RefPrcCortB AnEn** Entrada analógica de referência do percentual de corte A, B energizada Usado somente quando uma entrada analógica está selecionada como uma fonte de percentual de corte de acordo com P608 ou P612. Ajusta a quantidade de corte que corresponde a [Entr*n* Anlg Energ] em um módulo de E/S ou no controle principal (depende do produto). Isto estabelece a conversão de escala por toda a faixa.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,00 -/+800,00	RW	Real
		611 615	**RefPrcCortA AnDe** **RefPrcCortB AnDe** Entrada analógica de referência de percentual de corte A, B desenergizada Usado somente quando uma entrada analógica está selecionada como uma fonte de percentual de corte de acordo com P608 ou P612. Ajusta a quantidade de corte que corresponde a [Entr*n* Anlg Des] em um módulo de E/S ou no controle principal (depende do produto). Isto estabelece a conversão de escala por toda a faixa.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RW	Real
		616	**FntRefPercCtVelo** Fonte de referência de percentual de corte de velocidade Exibe a fonte de percentual de corte de referência da velocidade do motor, no formato SSPPPP, onde SS indica o número da porta diferente da porta 0 (se diferente de zero) e PPPP indica o número do parâmetro da fonte. Um valor igual a zero indica que não há uma fonte atribuída.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RO	Inteiro de 32 bits
		617	**Fonte Cort Veloc** Fonte de corte de velocidade Exibe a origem de corte da referência de velocidade do motor, no formato SSPPPP, em que SS indica o número da porta de origem diferente da porta 0 e PPPP indica o número do parâmetro de origem. Um valor igual a zero indica que não há uma fonte atribuída.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Compensação de escorregamento/redução	620	**Red RPM em ACT** Redução das rotações por minuto na corrente em plena carga Seleciona a quantidade de redução a qual a referência de velocidade é reduzida quando em torque a plena carga. Zero desabilita a função de redução.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM 0,00 0,00/900,00	RW	Real
		621	**Desl RPM em ACT** Escorregamento das rotações por minuto na corrente em plena carga Para modos de malha aberta, este parâmetro define a quantidade de escorregamento (em rmp) que se espera que o motor passe em plena carga. Um ajuste zero desabilita a compensação de escorregamento (não usado em modos de malha fechada com realimentação do encoder). Se o valor de P70 [AjusteAuto] estiver definido como "Calcular", este valor (além dos outros) é automaticamente calculado e não pode ser ajustado manualmente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM (P27 [Hz An Motor] x 120)/(P31 [Polos do Mtr] – P28 [RPM An Motor]) 0,00/1200,00	RW	Real
		622	**Desl LB Comp** Largura de banda da compensação de escorregamento Ajusta a largura de banda de um filtro passa baixa usado para a compensação de escorregamento. O tempo de resposta de compensação de escorregamento irá variar inversamente à configuração deste filtro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 10,00 1,00/50,00	RW	Real
		623	**VSVHz RegCrtVel** Regulador de corte de velocidade de vetorial sem sensor em Volts por Hertz Exibe a quantidade de corte que a função de compensação de escorregamento adiciona dinamicamente (com base na carga) à referência de velocidade final para melhor controle de velocidade em malha aberta. Não usado nos modos Vetor Flux (FV).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Regulador de velocidade	635	**Cntl Opções Vel** Controle das opções de velocidade			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ref Retard	Alt Tac Auto	Tran S Integ	FiltroErrVel	MantIntRegVl	ResIntRegVel	IntSCurSAce	Desab Arrque	Mant Arrq
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Configura as opções relacionadas ao controle de velocidade conforme segue:

Bit 0 "Mant Arrq" – A saída da rampa de referência de velocidade parará de mudar e manterá sua saída constante enquanto este bit estiver energizado. Quando este bit estiver desenergizado, a saída da rampa poderá mudar. Se este bit tornar-se energizado enquanto P594 [Ref Veloc Arranq] estiver na região da curva S, esta poderá acabar antes que a saída seja retida.

Bit 1 "Desab Arrque" – Quando energizado, a rampa de referência de velocidade passará a ser bypass. P594 [Ref Veloc Arranq] rastreará a entrada da rampa.

Bit 2 "IntSCurSAce" – Há algumas condições em que o inversor pode continuar a acelerar brevemente seguindo uma solicitação de parada. Isto ocorrerá se o inversor estiver no processo de aceleração em uma curva S quando a solicitação de parada ocorrer. Este bit habilita uma opção para interromper a aceleração imediatamente quando a solicitação de parada ocorrer. O perfil da curva S que estava em andamento mudará para uma rampa de desaceleração linear.

Bit 3 "ResIntRegVel" – Quando energizado, o P654 [Saí Int Reg Vel] que é a saída do período integral do regulador de velocidade do modo de vetorial será forçado para zero. O mesmo resultado pode ser alcançado por meio da configuração do ganho integral do regulador em zero.

Bit 4 "MantIntRegVl" – Quando energizado, o P654 [Saí Int Reg Vel] que é a saída do período integral do regulador de velocidade do modo de vetorial parará de mudar e será mantido constante. Outras condições no inversor como uma condição de limite em P945 [Status No Lim] pode ter o mesmo resultado.

Bit 5 "FiltroErrVel" – Quando energizado, o filtro de erro de velocidade no regulador de velocidade no modo de vetorial será configurado como um filtro passa baixa de uma etapa. Quando desenergizado, o filtro de erro será configurado como um filtro passa baixa de duas etapas. A configuração de duas etapas é a configuração padrão ou normal para o filtro de erro.

Bit 6 "Tran S Integ" – Quando energizado, o P654 [Saí Int Reg Vel] que é a saída do período integral do regulador de velocidade do modo de vetorial será forçado a zero durante o jog.

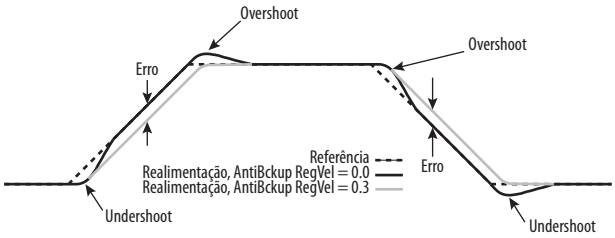
Bit 7 "Alt Tac Auto" – Este bit é usado para habilitar o recurso de troca automática do tacômetro. Este recurso é usado para chavear as fontes de realimentação de velocidade do motor da fonte principal P125) para a alternativa (P128) caso a fonte principal falhe. Esse chaveamento pode ocorrer enquanto o inversor estiver em operação. O P936 [Status Unid 2] Bit 5 "Sw0 PrdFrFdb" ficará desenergizado quando a fonte principal estiver ativa e energizado quando a fonte alternativa estiver ativa.

- Quando usar o recurso troca automática do tacômetro, o parâmetro configuração de perda de alimentação no módulo de realimentação deve ser definido diferente de uma falha.
- Quando usar motores de indução, desenergizar este bit quando a fonte alternativa estiver ativada recuperará o controle da fonte principal desde que ela esteja funcionando.
- Quando usar motores magnéticos permanentes, desligar e ligar a alimentação do inversor restaurará o controle da fonte primária, desde que ela esteja funcionando. Se este bit permanecer desabilitado, o recurso troca automática do tacômetro será desabilitado.

Importante: A fonte de realimentação primária usa o ajuste do filtro P126 [FltrFdbk Vel Pri] e os ganhos de ajustes em P636 [LB Reg Veloc], P645 [Kp Reg Veloc] e P647 [Ki Reg Veloc]. As fontes de realimentação alternativa usa o ajuste do filtro P129 [FltrFdbk Vel Alt] e os ganhos de ajustes em P648 [LB Reg Veloc Alt], P649 [Kp Reg Veloc Alt] e P650 [Ki Reg Veloc Alt].

Bit 8 "Ref Retard" – Quando este bit estiver energizado, é inserido um período de atraso extra na varredura do controlador entre o P594 [Ref Veloc Arranq] e a entrada do filtro de referência de velocidade. Este atraso deve ser usado em aplicações em que múltiplos inversores coordenados são usados. Geralmente, um inversor que fornece a referência de velocidade que deve ser usada por outros inversores usaria este atraso. O atraso daria tempo para a referência de velocidade alcançar as outras unidades antes de ser acionada pela unidade de sourcing, sincronizando assim a referência de velocidade entre todas as unidades. Quando o bit estiver desenergizado, não será inserido nenhum atraso na referência de velocidade.

Nº	Nome da tela	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
636	**LB Reg Veloc** Largura de banda do regulador de velocidade Ajusta a largura de banda da malha de velocidade e determina o comportamento dinâmico da malha de velocidade. Conforme a largura de banda aumenta, a malha de velocidade torna-se mais sensível e pode rastrear uma mudança da referência de velocidade mais rapidamente. Mudar este parâmetro causará uma atualização automática de P645 [Kp Reg Veloc], P647 [Ki Reg Veloc] e P644 [LB Filt Err Vel]. Os ajustes de configuração para adaptação da inércia (depende do produto) também serão automaticamente selecionados quando este recurso for habilitado. Para desabilitar a atualização do filtro e do ganho automático, ajuste este parâmetro com um valor igual a zero. O valor máximo permitido deste parâmetro será limitado pela taxa de P646 [Kp Máx Reg Vel] a P76 [Inércia Total] e do tipo de fonte de realimentação de velocidade em uso (encoder vs. malha aberta). Para a operação seguindo uma troca do tacômetro automático, a largura de banda especificada em P648 [LB Reg Veloc Alt] será usada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S Calculado 0,00/Calculado	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Regulador de velocidade	637	**Sel Fltr FB RegV** Seleção do filtro de realimentação do regulador de velocidade Seleciona a quantidade de filtro aplicado ao canal de realimentação do regulador de velocidade e está ativo somente nos modos de controle do motor FV (P35). Quando ajustado como qualquer configuração personalizada (3, 4 ou 5), o filtro está configurado usando os valores definidos em P638 [GanFltr FB RegS] e P639 [LB Fltr FB RegV]. As configurações 4 e 5 inicializam os valores para leve e pesado respectivamente.	Padrão: Opções:	0 = "Desenergizado" 0 = "Desenergizado" 1 = "Leve" 2 = "Pesado" 3 = "Persnl" 4 = "DefCustLeve" 5 = "DefCustPes"	RW	Inteiro de 32 bits
		638	**GanFltr FB RegS** Ganho do filtro de realimentação do regulador de velocidade Ajusta o ganho (kn) do filtro de realimentação do regulador de velocidade quando P637 [Sel Fltr FB RegV] é configurado para um dos ajustes "Persnl" (3, 4 ou 5). Um valor de ganho igual a zero resulta em uma característica de filtro que se comporta como uma primeira sequência de passa baixa. Um valor de ganho que varia entre zero e um resulta em um atraso no filtro de tipo. Um valor de ganho maior que um resulta em um filtro do tipo condutor. Um valor de ganho de um desabilitará (bypass) o filtro.	Padrão: Mín/Máx:	0,700 -5,000/20,000	RW	Real
		639	**LB Fltr FB RegV** Largura de banda de realimentação do regulador de velocidade Ajusta a largura de banda do filtro de realimentação do regulador de velocidade quando P637 [Sel Fltr FB RegV] é configurado para um dos ajustes "Persnl" (3, 4 ou 5). Um valor zero desabilitará (bypass) o filtro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 35,00 0,00/3760,00	RW	Real
		640	**VelFdbk Filtrado** Realimentação de velocidade filtrada Exibe a saída do filtro que é aplicada por P637.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		641	**Erro Veloc** Erro Veloc Exibe o erro (diferença) entre o P597 [Ref Veloc Final] (+) e o P640 [VelFdbk Filtrado] (–). Este sinal de erro é a entrada principal para o regulador de velocidade do modo de controle de vetorial.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		642	755 **Ganho Bloq Servo** Ganho de bloqueio do servo Ajusta o ganho de um integrador extra no regulador de velocidade do modo de controle de vetorial. O efeito do bloqueio do servo é aumentar a rigidez da resposta de velocidade a um distúrbio da carga. Ele se comporta como um regulador de posição com o avanço de alimentação de velocidade, mas sem a precisão de pulso de um regulador de posição verdadeira. O ganho deve ser normalmente ajustados em menos de 1/3 da largura de bando do regulador de velocidade ou para a resposta desejada. Um valor igual a zero desabilita este recurso.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	/Seg 0,000 0,000/300,000	RW	Real
		643	**AntiBckup RegVel** Antibackup do regulador de velocidade Permite controlar o overshoot/undershoot na resposta ao degrau do regulador de velocidade do modo de controle de vetorial. O overshoot/undershoot pode ser efetivamente eliminado com um ajuste de 0,3 que removerá o backup do eixo do motor quando a velocidade zero for alcançada. Este parâmetro não tem efeito na resposta do inversor a mudanças de carga. Um valor igual a zero desabilita este recurso.  	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 0,0000/0,5000	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Regulador de velocidade	644	**LB Filt Err Vel** Largura de banda do filtro de erro de velocidade Ajusta a largura de banda de uma 2ª solicitação de filtro passa baixa Butterworth que está localizado na seção do ganho proporcional do regulador de velocidade (nos modos de controle do motor FV). Ele filtra um sinal que é derivado de P641 [Erro Veloc]. O objetivo desse filtro é reduzir a quantidade de ruído. Quando P636 [LB Reg Veloc] estiver ajustado com um valor diferente de zero, este filtro será automaticamente configurado. Se P636 [LB Reg Veloc] estiver definido como zero, a configuração deste filtro deve ser ajustada manualmente. Geralmente, ele está definido em pelo menos 3 a 5 vezes o valor de P636 [LB Reg Veloc]. Um valor igual a zero desabilita o filtro. As regras que são usadas para ajustar a largura de banda do filtro de erro em modo automático são as seguintes: 1. Se a realimentação de velocidade do motor principal for malha aberta, o filtro de erro é definido em 5 vezes P636 [LB Reg Veloc]. 2. Se um dispositivo de realimentação de velocidade do motor principal foi selecionado e P704 [Md ObsCar Adlner] = 1 "AdaptInércia," o filtro de erro do motor é configurado em 3 vezes P636 [LB Reg Veloc]. 3. Se o dispositivo de realimentação de velocidade do motor principal foi selecionado e P704 [Md ObsCar Adlner] = 0 "Desativ." ou 2 "CarrObservdr", o filtro de erro está usando um valor de procura de tabela determinado pela configuração de P126 [FltrFdbk Vel Pri]. **Importante:** Quando a troca de tacômetro automático estiver habilitada através de P635 [Ctrl Opções Vel], o ajuste deste filtro se aplica somente à fonte de alimentação principal. O ajuste do filtro P651 [LBFltr ErrVelAlt] é usado para a fonte de realimentação alternativa.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 50,00 0,00/8000,00	RW	Real
		645	**Kp Reg Veloc** Kp do regulador de velocidade Ajusta o ganho proporcional do regulador de velocidade (nos modos de controle do motor FV). Este valor é automaticamente calculado com base no ajuste da largura de banda em P636 [LB Reg Veloc] e P76 [Inércia Total]. O ganho proporcional pode ser manualmente ajustado pelo ajuste de P636 [LB Reg Veloc] com um valor igual a zero. O ganho proporcional tem conversão de escala efetiva de (por torque de unidade)/(por velocidade de unidade). O valor máximo permitido deste parâmetro é limitado por P76 [Inércia Total] e P646 [Kp Máx Reg Vel].	Padrão: Mín/Máx:	20,00 0,00/P646 [Kp Máx Reg Vel]	RW	Real
		646	**Kp Máx Reg Vel** Kp máximo do regulador de velocidade Limita o valor máximo de P645 [Kp Reg Veloc] e P649 [Kp Reg Veloc Alt]. Quando os ganhos são automaticamente calculados, este parâmetro é necessário para limitar a amplificação do ruído com maior inércia.	Padrão: Mín/Máx:	3000,00 0,00/3000,00	RW	Real
		647	**Ki Reg Veloc** Ki do regulador de velocidade Ajusta o ganho integral do regulador de velocidade (nos modos de controle do motor FV). Este valor é automaticamente calculado com base no ajuste da largura de banda em P636 [LB Reg Veloc], P645 [Kp Reg Veloc] e P653 [Amortec Circ Vel]. O ganho integral pode ser manualmente ajustado pelo ajuste de P636 [LB Reg Veloc] com um valor igual a zero. O ganho integral tem conversão de escala efetiva de (por torque de unidade/segundos)/(por velocidade de unidade).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	/Seg 50,00 0,00/100000,00	RW	Real
		648	**LB Reg Veloc Alt** Largura de banda do regulador de velocidade alternativo Fornece um ajuste independente para a mesma função de P636 [LB Reg Veloc], mas está ativo somente quando ocorrer a troca de perda de realimentação automática (indicada pelo bit 5 de P936 [Status Unid 2]). Mudar este parâmetro causará uma atualização automática de P649 [Kp Reg Veloc Alt], P650 [Ki Reg Veloc Alt] e P651 [LBFilt ErrVelAlt]. Consulte P636 para informações extras sobre a largura de banda do regulador de velocidade. Consulte também P635 [Cntl Opções Vel] para habilitar o recurso de troca automática do tacômetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 10,00 0,00/Calculado	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Regulador de velocidade	649	**Kp Reg Veloc Alt** Kp do regulador de velocidade alternativo Fornece um ajuste independente para a mesma função de P645 [Kp Reg Veloc], mas está ativo somente quando ocorrer a troca de perda de realimentação automática (indicada pelo bit 5 de P936 [Status Unid 2]). Este valor é automaticamente calculado com base no ajuste da largura de banda em P648 [LB Reg Veloc Alt] e P76 [Inércia Total]. O ganho proporcional pode ser manualmente ajustado ao configurar P648 [LB Reg Veloc Alt] com um valor igual a zero.	Padrão: Mín/Máx:	20,00 0,00/Calculado	RW	Real
		650	**Ki Reg Veloc Alt** Ki do regulador de velocidade alternativo Fornece um ajuste independente para a mesma função de P647 [Ki Reg Veloc], mas está ativo somente quando ocorrer a troca de perda de realimentação automática (indicada pelo bit 5 de P936 [Status Unid 2]). Este valor é automaticamente calculado com base no ajuste da largura de banda em P648 [LB Reg Veloc Alt], P649 [Kp Reg Veloc Alt] e P653 [Amortec Circ Vel]. O ganho integral pode ser manualmente ajustado ao configurar P648 [LB Reg Veloc Alt] com um valor igual a zero.	Padrão: Mín/Máx:	50,00 0,00/100000,00	RW	Real
		651	**LBFltr ErrVelAlt** Largura de banda do filtro de erro de velocidade alternativo Fornece um ajuste independente para a mesma função de P644 [LB Filt Err Vel], mas está ativo somente quando ocorrer a troca de perda de realimentação automática (indicada pelo bit 5 de P936 [Status Unid 2]) Quando P648 [LB Reg Veloc Alt] estiver ajustado com um valor diferente de zero, a configuração deste filtro será automaticamente selecionada. Se P648 [LB Reg Veloc Alt] estiver ajustado em zero, esta configuração do filtro deve ser ajustada manualmente. Um valor do filtro de erro de 0 desabilitará o filtro. Geralmente, este filtro está definido em pelo menos 3 a 5 vezes o valor de P648 [LB Reg Veloc Alt]. As unidades para o filtro de erro são radianos/segundo (R/S). As regras que são usadas para ajustar a largura de banda do filtro de erro em modo automático são as seguintes: 1. Se a realimentação de velocidade do motor alternativo for Malha aberta, o filtro de erro é definido em 5 vezes P648 [LB Reg Veloc Alt]. 2. Se um dispositivo de realimentação de velocidade do motor alternativo foi selecionado e P704 [Md ObsCar AdIner] = 1 "AdaptInércia," o filtro de erro do motor é configurado em 3 vezes P648 [LB Reg Veloc Alt]. 3. Se o dispositivo de realimentação de velocidade do motor alternativo foi selecionado e P704 [Md ObsCar AdIner] 0 "Desativ." ou 2 "CarrObservdr", o filtro de erro está usando um valor de pesquisa na tabela determinado pela configuração de P129 [FltrFdbk Vel Alt].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 50,00 0,00/8000,00	RW	Real
		652	**Pred Torq RegV** Pré-ajuste do torque do regulador de velocidade Define o valor inicial de P654 [Saí Int Reg Vel]. Esta é a saída do canal integral do regulador de velocidade vetorial e estará presente em P654 [Saí Int Reg Vel] quando o regulador for habilitado pela primeira vez (por exemplo, mediante a elevação da partida ou de jog). O ajuste padrão normal para este parâmetro é zero. Em algumas aplicações, pode ser necessário pré-definir o integrador do regulador de velocidade com uma configuração diferente de zero. Isto resultará na saída do regulador que alcança seu valor de regime permanente final mais rápido que se o integrador iniciasse em zero.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RW	Real
		653	**Amortec Circ Vel** Amortecimento da malha de velocidade Ajusta o fator de amortecimento da equação de característica da malha de velocidade vetorial. O amortecimento afetará o ganho integral quando a largura de banda diferente de zero for inserida. Um fator de amortecimento de 1,0 é considerado um amortecimento crítico. Reduzir o amortecimento produzirá uma rejeição ao distúrbio da carga mais rápida, mas poderá causar uma resposta com mais oscilação. Quando a largura de banda do regulador de velocidade for igual a zero, os ganhos são ajustados manualmente e o fator de amortecimento não tem efeito.	Padrão: Mín/Máx:	1,0000 0,5000/65,0000	RW	Real

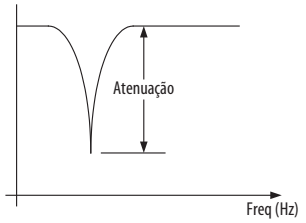
Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Regulador de velocidade	654	**Saí Int Reg Vel** Saída do integrador do regulador de velocidade Exibe o valor atual do canal integral do regulador de velocidade vetorial. Um valor de 100% representa um torque nominal do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RO	Real
		655	**Lmt Pos Reg Vel** Limite positivo do regulador de velocidade Ajusta o limite superior da saída do regulador de velocidade vetorial. Um valor de 100% representa um torque nominal do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 300,00 0,00/600,00	RW	Real
		656	**Lmt Neg Reg Vel** Limite negativo do regulador de velocidade Ajusta o limite inferior da saída do regulador de velocidade vetorial. Um valor de 100% representa um torque nominal do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% -300,00 -600,00/0,00	RW	Real
		657	**SelFtr Saí RegV** Seleção do filtro de saída do regulador de velocidade Seleciona a quantidade de filtragem aplicada à saída do regulador de velocidade vetorial. Quando ajustado como qualquer configuração personalizada (3, 4 ou 5), o filtro está configurado usando os valores definidos em P658 [GanFltrSai RegV] e P659 [LBFltr Saída Reg Vel]. As configurações 4 e 5 inicializam os valores para leve e pesado respectivamente.	Padrão: Opções:	0 = "Desenergizado" 0 = "Desenergizado" 1 = "Leve" 2 = "Pesado" 3 = "PersnI" 4 = "DefCustLeve" 5 = "DefCustPes"	RW	Inteiro de 32 bits
		658	**GanFltrSai RegV** Ganho do filtro de saída do regulador de velocidade Ajusta o ganho (kn) do filtro de realimentação do regulador de velocidade vetorial quando P657 [Sel Fltr Saí RegV] é configurado para um dos ajustes "PersnI" (3, 4 ou 5). Um valor de ganho igual a zero resulta em uma característica de filtro que se comporta como uma primeira sequência de passa baixa. Um valor de ganho que varia entre zero e um resulta em um atraso no filtro de tipo. Um valor de ganho maior que um resulta em um filtro do tipo condutor. Um valor de ganho de um desabilitará (bypass) o filtro.	Padrão: Mín/Máx:	1,000 -/+5,000	RW	Real
		659	**LBFtr Saída RegV** Largura de banda do filtro de saída do regulador de velocidade Ajusta a largura de banda do filtro de realimentação do regulador de velocidade quando P657 [Sel Fltr Saí RegV] é configurado para um dos ajustes "PersnI" (3, 4 ou 5). Um valor zero desabilitará (bypass) o filtro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 35,00 0,00/3760,00	RW	Real
		660	**Saída Reg Vel** Saída do regulador de velocidade Exibe a saída do regulador de velocidade vetorial. Este sinal será transmitido para P685 [Ref Trq Selecionado] quando P313 [Md PosTqVel Ativ] selecionou a saída do regulador de velocidade. Um valor de 100% representa um torque nominal do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+ 800,00	RO	Real
		663	**Kp Reg Vel VSVHz** Ganho proporcional do regulador de velocidade vetorial sem sensor em Volts por Hertz Ajusta o ganho proporcional do regulador de velocidade usando em modo regulador de velocidade usado nos modos sem vetorial de acordo com P35 [Modo Ctrl Motor]. A saída deste regulador ajustará P623 [VSVHz RegCrtVel] quando P131 [Fdbk Vel Ativa] se origina de um dispositivo de realimentação.	Padrão: Mín/Máx:	20,00 0,00/3000,00	RW	Real
		664	**Ki Reg Vel VSVHz** Ganho integral do regulador de velocidade vetorial sem sensor em Volts por Hertz Ajusta o ganho integral do regulador de velocidade usando em modo regulador de velocidade usado nos modos sem vetorial de acordo com P35 [Modo Ctrl Motor]. A saída deste regulador ajustará P623 [VSVHz RegCrtVel] quando P131 [Fdbk Vel Ativa] se origina de um dispositivo de realimentação.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	/Seg 50,00 0,00/100000,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE VELOCIDADE	Comp velocidade	665	**Sel Comp Veloc** Seleção de compensação de velocidade Configura a função de compensação de velocidade que é usada nos modos de controle vetorial para criar um feedforward que é adicionado à referência de velocidade. Isto ajuda a compensar os erros de acompanhamento de posição durante a aceleração. Esses erros de acompanhamento são causados pela amostra e retêm o processo e os atrasos causados pela posição até o filtro FIR de velocidade. A compensação de velocidade ajudará a reduzir o erro de posição nas aplicações de extensão da posição. As configurações disponíveis para este parâmetro são: "Desativ." (0) – A função está desabilitada, a compensação de velocidade não afeta a referência de velocidade. "Ref Arranq" (1) – A função de compensação de velocidade está ativada e usa um sinal de referência de velocidade em rampa gerado internamente. A taxa de mudança (derivativa) da referência de velocidade torna-se a entrada para a função da compensação de velocidade. Esta é a configuração mais comum quando a compensação de velocidade está em uso. "Ref Taxa" (2) – A função de compensação de velocidade está ativada e usa um sinal de referência de velocidade em rampa gerado externamente. A taxa de mudança ou derivativa da referência de velocidade é fornecida por P596 [Ref Taxa Veloc]. Geralmente, este sinal é fornecido por um controlador externo quando a rampa de referência de velocidade é gerada externamente ao inversor.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ." 0 = "Desativ." 1 = "Ref Arranq" 2 = "Ref Taxa"	RW	Inteiro de 32 bits
		666	**Gan Comp Veloc** Ganho da compensação de velocidade O ganho de compensação da velocidade ajusta a magnitude de P667 [Saída Comp Veloc]. Este ganho pode ser ajustado manualmente ou determinado automaticamente como parte do modo de ganho automático para o controle de velocidade vetorial. O modo automático pode ser ativado ao selecionar um dispositivo de realimentação de velocidade do motor em P125 [Sel Fdbk Vel Pri] e ao configurar uma largura de banda do regulador de velocidade diferente de zero em P636 [LB Reg Veloc]. No modo automático, o ganho é calculado internamente usando uma pesquisa de tabela a partir da hora de interrupção e atrasos do filtro FIR de realimentação de velocidade. Para qualquer outro caso – o controle não vetorial, a realimentação de velocidade de malha aberta ou o ajuste da largura de banda zero e o ganho de compensação de velocidade devem ser manualmente ajustados.	Padrão: Mín/Máx:	-2,50 -/+32767,00	RW	Real
		667	**Saída Comp Veloc** Saída de compensação de velocidade Exibe a saída da função de compensação de velocidade. Este valor será somado à referência de velocidade, seguindo a aplicação de P555 [Escala Ref Veloc].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real

Arquivo de controle de torque (porta 0) do inversor

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE TORQUE	Limites de torque	670	**Limit Torque Pos** Limite de torque positivo Define o limite de torque para o valor de referência de torque positivo. A referência não poderá exceder este valor. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 200,00 0,00/800,00	RW	Real
		671	**Limit Torque Neg** Limite de torque negativo Define o limite de torque para o valor de referência de torque negativo. A referência não poderá exceder este valor. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% -200,00 -800,00/0,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE TORQUE	Referência de torque	675 680	**Sel Ref A Torque** **Sel Ref B Torque** Seleção da referência de torque A, B Seleciona a fonte para uma referência de torque, usado quando o inversor estiver configurado para comandar o torque de acordo com P309 a 312 [Modo PsnTrqVel *n*]. Os valores de referência de torque são adicionados juntos para fornece uma única referência de torque. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Padrão: Mín/Máx:	676 681 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		676 681	**PntConf Rf A Tq** **PtCnf Rf B Torq** Ponto de configuração da referência de torque A, B Um valor de torque digital a ser usado como uma possível fonte para P675 ou P680, respectivamente. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RW	Real
		677 682	**RefTrqA AnlgEner** **RefTrqB AnlgEner** Entrada analógica de referência de torque A, B energizada Usada somente quando uma entrada analógica for selecionada como referência de torque de acordo com P676 ou P681. Ajusta o valor de torque que corresponde a [Entr*n* Anlg Energ] em um módulo de E/S ou no controle principal (depende do produto). Isto estabelece a conversão de escala por toda a faixa. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,00 -/+800,00	RW	Real
		678 683	**RefTrqA AnlgDes** **RefTrqB AnlgDes** Entrada analógica de referência de torque A, B desenergizada Usada somente quando uma entrada analógica for selecionada como referência de torque de acordo com P676 ou P681. Ajusta o valor de torque que corresponde a [Entr*n* Anlg Desen] em um módulo de E/S ou no controle principal (depende do produto). Isto estabelece a conversão de escala por toda a faixa. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RW	Real
		679 684	**Mult Rf A Torq** **Mult Ref B Torq** Multiplicador da referência de torque A, B Um multiplicador que é aplicado aos valores referenciados por P675 e P680, respectivamente. Um valor 1 não afeta a referência. Os valores negativos invertem a referência. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Padrão: Mín/Máx:	1,000 -/+1000,000	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE TORQUE	Referência de torque	**685**	**RefTorq Selecion** Referência de torque selecionado Exibe o valor de torque da referência de torque selecionada (seleção dinâmica de acordo com P313 [Md PosTqVel Ativ]). Este valor será somado a P686 [Etapa Torque]. O resultado é aplicado à entrada do filtro de encaixe localizado na seção de referência de torque vetorial. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RO	Real
		686	**Etapa Torque** Etapa Torque Define a quantidade de mudança de etapa da referência de torque para simular uma perturbação da carga, usado para testar a resposta. Este valor é adicionado à referência de toque principal P685 [Ref Torq Selec] e aplicado à entrada do filtro de encaixe localizado na seção de referência de torque de controle de vetorial. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RW	Real
		687	**Frq Ftr RejFaix** Frequência do filtro de encaixe A frequência central para o filtro de encaixe localizado na seção de referência de torque de controle de vetorial. Para desabilitar, ajuste em zero (0). Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 0,00 0,00/500,00	RW	Real
		688	**Aten Flr RejFaix** Atenuação do filtro de encaixe Ajusta a atenuação do filtro de encaixe localizado na seção de referência de torque de controle vetorial. A atenuação é a taxa do sinal de entrada do filtro de encaixe para sua saída no P687 [Frq Ftr RejFaix]. Uma atenuação de 30 significa que a saída de encaixe é 1/30º da entrada na frequência especificada. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).  	Padrão: Mín/Máx:	50,000 0,000/500,000	RW	Real
		689	**RefTorq Filtrada** Referência de torque filtrado Exibe a saída do filtro de encaixe definido por P687 e P688. Se P704 [Md ObsCar AdIner] indica se as funções de adaptação de inércia ou estimativa de carga estão ativas, assim a referência de toque filtrado também será modificada por essas funções. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RO	Real
		690	**Ref Torq Limitad** Referência de torque limitada Exibe o valor de referência de torque depois que a filtragem (P689), os limites de potência, os limites de torque e os limites de corrente foram aplicados. P945 [Status No Lim] indica quais as condições limitadores estão ativas. Os limites de potência do motor são ajustados por P426 [Lim Energ Regen] e P427 [Lmt Energ Motor]. Os limites de torque do motor são definidos por P670 [Limit Torque Pos] e P671 [Limit Torque Neg]. O limite de corrente do motor é definido por P422 [Lim Corrente 1] ou P423 [Lim Corrente 2]. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE TORQUE	Comp. inércia	695	755 **Modo Comp Inérci** Modo de compensação de inércia A função de compensação de inércia calcula um sinal de torque feedforward de P699 [Saída Comp Inérc]. A compensação de inércia tenta prever o torque do motor necessário para acelerar e desacelerar uma carga com inércia. O sinal P699 [Saída Comp Inérc] é somado a P660 [Saída Reg Vel] e torna-se uma entrada disponível para o seletor P313 [Md PosTqVel Ativ]. As entradas para a função de compensação de inércia são a taxa de mudança da referência de velocidade do motor e P76 [Inércia Total]. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35). Este parâmetro habilita a função de compensação de inércia e seleciona possíveis fontes de referência de velocidade do motor conforme segue: "Desativ." (0) – A função de compensação de inércia está desabilitada. P699 [Saída Comp Inérc] é zero, portanto, a referência de torque do motor não é afetada. "Rf Taxa Int" (1) – A compensação de inércia está ativada. A função está configurada para usar a taxa de mudança de P595 [Ref Vel Filtrado]. Esta é uma configuração comum que deve ser usada para a compensação de inércia em um inversor independente. "Rf Arran Ext" (2) – A compensação de inércia está ativada. A função está configurada para usar a taxa de mudança de P700 [Ref Arranq Ext]. Esta configuração está disponível para aplicações que fornecem uma referência de velocidade em rampa externa ao inversor. "Rf Taxa Vel" (3) – A compensação de inércia está ativada. A função está configurada para usar o P596 [Ref Taxa Veloc]. Este parâmetro deve conter um valor que representa a taxa de mudança da referência de velocidade do motor. Esta configuração está disponível para aplicações que fornecem uma referência de velocidade em rampa externa ao inversor.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ." 0 = "Desativ." 1 = "Rf Taxa Int" 2 = "Rf Arran Ext" 3 = "Rf Taxa Vel"	RW	Inteiro de 32 bits
		696	755 **Gan Acel Inércia** Ganho de aceleração de inércia Define o ganho de aceleração para a função de compensação de inércia. Um valor 1 produz 100% de compensação. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Padrão: Mín/Máx:	1,0000 0,0000/2,0000	RW	Real
		697	755 **Gan Desac Inérci** Ganho de desaceleração de inércia Define o ganho de desaceleração para a função de compensação de inércia. Um valor 1 produz 100% de compensação. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Padrão: Mín/Máx:	1,0000 0,0000/2,0000	RW	Real
		698	755 **LBFPB Comp Inérc** Largura de banda do filtro passa baixa da compensação de inércia Ajusta a largura de banda de um filtro passa baixa para a função de compensação de inércia. A saída deste filtro fornece P699 [Saída Comp Inérc]. Ativo somente nos modos de controle do motor com vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 35,00 0,00/2000,00	RW	Real
		699	755 **Saída Comp Inérc** Saída de compensação de inércia Exibe a saída da função de compensação de inércia. O sinal de P699 [Saída Comp Inérc] é somado a P660 [Saída Reg Vel] e torna-se uma entrada disponível para o seletor P313 [Md PosTqVel Ativ]. A compensação de inércia fornece um sinal feedforward de torque durante as alterações na referência de velocidade do motor. Ativa somente nos modos de controle do motor de vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RO	Real
		700	755 **Ref Arranq Ext** Referência em rampa externa Este parâmetro é usado para um sinal de entrada de rampa de velocidade do motor externa. Este sinal será usado pela função de compensação de inércia quando P695 [Modo CompInérc] = 2 "Rf Arran Ext." Este parâmetro será inserido em unidades de Hz ou RPM, dependo do valor de P300 [Unids Veloc]. Somente ativo nos modos de controle de motor (P35) Vetorial de fluxo (FV).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE TORQUE	Adaptação de inércia	704	755 **Md ObsCar AdIner** Modo do observador de carga e adaptação de inércia Usado para habilitar a operação da adaptação de inércia ou observador de carga. Esses modos de controle do sistema estão disponíveis somente no modo de controle de vetorial quando usar um dispositivo de realimentação de velocidade. O valor de P76 [Inércia Total] deve ser válido para esses recursos para funcionar corretamente. O ajuste P70 [AjusteAuto] 4 "Ajust Inérci" pode ser usado para medir a inércia do sistema. Independentemente do modo de controle do sistema, o parâmetro P707 [Estimat Carga] é atualizado para fins de monitoração. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35). As configurações possíveis para a seleção de controle do sistema são: "Desativ." (0) – As funções de adaptação de inércia e observador de carga estão desativadas. P708 [AdapTorq Inércia] é zero, portanto, a referência de torque do motor não é afetada. P707 [Estimat Carga] ainda é válido desde que o inversor esteja no modo vetorial, usando um dispositivo de realimentação de velocidade e seja usado um P76 [Inércia Total] válido. "AdaptInércia" (1) – A função de adaptação de inércia está ativada. A função de adaptação de inércia fornecerá melhor estabilidade, larguras de banda maiores e rigidez dinâmica. A adaptação de inércia é especialmente útil em sistemas com uma caixa de engrenagens que se torna desconectada da carga. A adaptação de inércia também pode ser usada para motores com pouca inércia que, de outra forma, faltaria rigidez dinâmica, mesmo em larguras de banda maiores. A saída da função de adaptação de inércia P708 [AdapTorq Inércia] subtrairá da referência de torque do motor. "CarrObservdr" (2) – A função do observador de carga está ativada. A função do observador de carga remove ou reduz significativamente os efeitos das perturbações da carga e fornece uma resposta mais rápida do sistema. A saída da função do observador de carga é semelhante a P707 [Estimat Carga], mas tem um ajuste de filtro determinado por P711 [LB Observador Cg]. O sinal de entrada do observador de carga adicionará à referência de torque do motor.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ." 0 = "Desativ." 1 = "AdaptInércia" 2 = "CarrObservdr"	RW	Inteiro de 32 bits
		705	755 **LB Adapt Inércia** Largura de banda de adaptação de inércia Ajusta a largura de banda de um filtro passa baixa localizado na saída da função de adaptação de inércia. Geralmente, este parâmetro deve ser ajustado para corresponder à largura de banda do regulador de velocidade do inversor. Este ajuste correspondente é feito automaticamente quando a função de adaptação de inércia está ativada e a largura de banda do regulador de velocidade (P636 [LB Reg Veloc]) está configurado com um valor diferente de zero. Se a largura de banda do regulador de velocidade estiver definida em zero, este ajuste de filtro deve ser manualmente ajustado. Ativo somente nos modos de controle do motor com vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 10,00 1,00/1000,00	RW	Real
		706	755 **GanAdaptInércia** Ganho de adaptação de inércia Ajusta um multiplicador de inércia do sistema quando a função de adaptação de inércia estiver selecionada P704 [Md ObsCar AdIner] = 1 "AdaptInércia." Este ganho não afeta o parâmetro P707 [Estimat Carga]. Os valores de ganho mais altos podem alcançar frequências altas, enquanto valores menores podem causar instabilidade de carga básica. Este ganho, geralmente, deve variar entre 0,3 e 1,0 com 0,5 nominal sendo ideal. O ajuste de ganho de 0,5 é feito automaticamente quando a largura de banda do regulador de velocidade (P636 [LB Reg Veloc]) estiver configurado com um valor diferente de zero. Se a largura de banda do regulador de velocidade estiver definida em zero, este ajuste de ganho deve ser manualmente ajustado. Ativo somente nos modos de controle do motor com vetorial de fluxo (FV) (P35).	Padrão: Mín/Máx:	0,500 0,300/1,000	RW	Real
		707	755 **Estimat Carga** Estimativa de carga Exibe um valor estimado de torque de carga para o inversor. Este valor está disponível somente no modo de controle de vetorial quando estiver usando um dispositivo de realimentação de velocidade do motor. A estimativa de carga não inclui nenhum torque necessário para acelerar ou desacelerar o motor. Para ser preciso, o parâmetro P76 [Inércia Total] deve conter um valor preciso razoavelmente preciso. Ativo somente nos modos de controle do motor do vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE TORQUE	Adaptação de inércia	708	755 **AdapTorq Inércia** Adaptação do torque de inércia Exibe a saída da função de adaptação de inércia. Este valor será subtraído da referência de torque do motor, com o resultado exibido como P689 [RefTorq Filtrada]. A função de adaptação de inércia será ativada quando operar no modo de controle de vetorial com um dispositivo de realimentação de velocidade do motor e P704 [Md ObsCar AdIner] = 1 "AdaptInércia." Um valor de 100% representa um torque nominal do motor. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RO	Real
		709	755 **Retd ObsCg IA** Atraso do observador de carga e adaptação de inércia Define um ajuste de filtros que será aplicado à fonte de realimentação de velocidade do motor ativo. A finalidade deste filtro é reduzir o nível de ruído presente no sinal de realimentação. Observe que este filtro é do mesmo tipo, mas está separado dos outros filtros usados para fornecer P127 [Feedback Vel Pri] e P130 [Feedback Vel Alt]. A variação do sinal de velocidade do motor filtrado pelo atraso de controle de sistema será um sinal de realimentação de aceleração do motor. A realimentação de aceleração do motor é aplicada para as funções de adaptação de inércia e observador de carga/estimativa de carga. Este é o filtro tipo valor médio de movimento que tem uma configuração de atraso N, onde N é um número inteiro (0, 1, 2…). Um ajuste zero não fornece nenhum filtro nem atraso. Valores mais altos de N resultam em mais filtragem e mais atraso. O melhor ajuste para este filtro dependerá do nível de ruído presente no sinal de realimentação e do ajuste da largura de banda do regulador de velocidade. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Padrão: Opções:	3 = "Ruído 50R/S" 0 = "Ruído 190R/S" 1 = "Ruído 160R/S" 2 = "Ruído 100R/S" 3 = "Ruído 50R/S" 4 = "Ruído 25R/S" 5 = "Ruído 12R/S" 6 = "Ruído 6R/S" 7 = "Ruído 3R/S"	RW	Inteiro de 32 bits
		710	755 **LBFltrAdptInérc** Largura de banda do filtro de adaptação de inércia Ajusta a largura de banda de um filtro passa baixa localizado na saída do regulador de velocidade de controle de vetorial com a função de adaptação de inércia. A largura de banda deste filtro geralmente deve ser configurado como cinco vezes a largura de banda do regulador de velocidade. Este ajuste é feito automaticamente quando a função de adaptação de inércia está ativada e a largura de banda do regulador de velocidade (P636 [LB Reg Veloc]) está configurado com um valor diferente de zero. Se a largura de banda do regulador de velocidade estiver definida em zero, este ajuste de filtro deve ser manualmente ajustado. Ativo somente nos modos de controle do motor com vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 50,00 0,00/1000,00	RW	Real
		711	755 **LB Observador Cg** Largura de banda do observador da carga Ajusta a largura de banda de um filtro passa baixa localizado na saída da função do observador de carga. Os ajustes de filtro típicos variam entre 10 radianos/segundos e 150 radianos/segundos e os valores mais altos reagem mais rapidamente a distúrbios, mas com maior aumento do ruído do sistema. Não há melhor ajuste nominal, mas 40 radianos/segundos é o ponto de partida sugerido. Esta seleção pode não funcionar bem em sistemas engatados em declives. Ativo somente nos modos de controle do motor vetorial de fluxo (FV) (P35).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 40,00 1,00/1000,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE TORQUE	Comp Atrito	1560	755 **ModoCompFriccao** Modo de compensação de atrito A função de compensação de atrito calcula um sinal de torque feedforward de P1567 [SaídaCompFriccao]. A compensação de atrito tenta prever o torque de motor necessário para reagir ao atrito da carga. O sinal [SaidaCompFriccao] é somado com P685 [RefTorq Selecion] e P686 [Etapa Torque]. Este parâmetro habilita a função de compensação de atrito e seleciona possíveis fontes de referência de velocidade do motor conforme segue: "Desativ." (0) – A função de compensação de atrito está desabilitada. P1567 [SaídaCompFriccao] é zero, portanto, a referência de torque do motor não é afetada. "Rf Taxa Int" (1) – A compensação de atrito está ativada. A função está configurada para usar o P595 [Ref Vel Filtrado] somado ao feedforward de velocidade de referência de posição. Esta é uma config. comum que deve ser usada para a compensação de atrito em um inversor independente quando operar no modo de posição ou de velocidade. "Rf Arran Ext" (2) – A compensação de atrito está ativada. A função está configurada para usar P700 [Ref Arranq Ext]. Esta configuração está disponível para aplicações que fornecem uma referência de velocidade em rampa externa ao inversor. "FeedbackVel" (3) – Compensação de atrito está habilitada. A função é configurada para usar P640 [VelFdbk Filtrado]. Um dispositivo de realimentação deve ser usado – a fonte de realimentação de velocidade não pode ser realimentação em malha aberta. Esta configuração deve ser usada quando operar no modo torque (mín/máx/torque).	Padrão: Opções:	0 = "Desativ." 0 = "Desativ." 1 = "Rf Taxa Int" 2 = "Rf Arran Ext" 3 = "FeedbackVel"	RW	Inteiro de 32 bits
		1561	755 **AcionCompFriccao** Disparo da compensação de atrito Define a velocidade de partida ou a velocidade de disparo em que a compensação de atrito será aplicada quando deixar a região próxima da velocidade zero. O valor inicial para P1567 [SaidaCompFriccao], nesta velocidade será P1564 [HasteCompFriccao]. A compensação de atrito permanecerá ativa até que a referência de velocidade caia abaixo da velocidade de disparo menos a velocidade de P1562 [HisteCompFriccao]. Nessas velocidades baixas, 1567 [SaidaCompFriccao] retorna a zero.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,15 0,00/7,94	RW	Real
		1562	755 **HisteCompFriccao** Histerese de compensação de atrito Este parâmetro junto com o 1561 [AcionCompFriccao] estabiliza uma banda de velocidade ao redor da velocidade zero. A compensação de atrito será inativa (saída zero) quando a referência de velocidade estiver nesta banda e ativa quando estiver fora. Os pontos em que a compensação de atrito torna-se ativa e inativa diferem pela quantidade de velocidade definida neste parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,06 0,00/7,94	RW	Real
		1563	755 **TempoCompFriccao** Tempo de compensação de atrito Define o intervalo em que o torque de atrito seco será aplicado. Quando deixar a região de velocidade zero inicialmente, o valor em P1564 [HasteCompFriccao] será usado para o período de atrito não viscoso. Depois que o período definido neste parâmetro, o atrito não viscoso irá desacelerar em rampa até o valor definido em P1565 [EscorCompFriccao]. Para lembrar que o tempo de [SaidaCompFriccao] permanece diferente de zero, o atrito não viscoso permanecerá constante no valor de [EscorCompFriccao].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	mSec 6 0/18	RW	Inteiro de 32 bits
		1564	755 **HasteCompFriccao** Compensação de atrito seco Define o nível para o torque de atrito seco. Este é o nível de torque necessário para sair da velocidade zero. Quando deixar a região de velocidade zero, este nível será usado para o período de atrito não viscoso. Depois que o período definido em P1563 [TempoCompFriccao], o atrito não viscoso irá desacelerar em rampa até o valor definido em P1565 [EscorCompFriccao].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 15,00 0,00/800,00	RW	Real
		1565	755 **EscorCompFriccao** Escorregamento de compensação de atrito Define o nível de torque que será mantido em velocidade muito baixa uma vez que "sair" for alcançado. Este valor deve ser sempre menos que o nível em P1564 [HasteCompFriccao]. Após o período definido em P1563 [TempoCompFriccao], o atrito não viscoso irá desacelerar em rampa até este valor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 10,00 0,00/800,00	RW	Real
CONTROLE DE TORQUE	Comp Atrito	1566	755 **NominCompFriccao** Compensação de atrito nominal Define o nível de torque que será resultado na velocidade do motor nominal. A rotina de compensação de atrito presume um componente viscoso linear que varia em proporção direta à referência de velocidade. O valor de 1567 [SaidaCompFriccao] aumentará com a velocidade e igualará o nível definido neste parâmetro na velocidade do motor nominal.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 20,00 0,00/800,00	RW	Real
		1567	755 **SaidaCompFriccao** Saída de compensação de atrito Exibe a saída de ref. de torque da função de comp. de atrito. Este valor é somado com P660 [Saída Reg Vel] e P699 [Saída Comp Inérc] na seção de contr. de torque do inversor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RO	Real

Arquivo de controle de posição (porta 0) do inversor

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Conf/Sts Posição	720	**StatusRefPos PAP** Status de referência de posição ponto a ponto		RO	Inteiro de 16 bits
		721	**Controle de posição** Controle de posição		RW	Inteiro de 32 bits

720 StatusRefPos PAP

Exibe o status de operação atual do planejador de posição ponto a ponto na referência de posição.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	RfAvAlVl At	Cont Int PAP	Ref Completa	RfVlAvAlZro
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Bit 0 "RfVlAvAlZro" – Indica que a referência feedforward de velocidade P783 [RefAva Vel PAP] é zero.

Bit 1 "Ref Completa" – Indica que a realimentação ponto a ponto de posição P777 [Feedback PAP] alcança a referência de posição ponto a ponto de posição P784 [Comando PAP] e a referência de avanço de velocidade P783 [RefAva Vel PAP] alcança zero.

Bit 2 "Ret Int P2P" – Indica que o integrador do planejador ponto a ponto está retendo. A releitura do bit de retenção integral ponto a ponto P770 [Controle PAP] Bit 4 "Esp Intgrtr"

Bit 3 "RfAvAlVl At" – Indica que a referência de feedforward de velocidade P783 [RefAva Vel PAP] está ativa.

721 Controle de posição

Energiza os bits para habilitar as várias funções de controle de posição.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	AdicRefVel	ObsPso2Dir(1)	ObsPso2Arm(1)	ObsPso1Dir(1)	ObsPso1Arm(1)	Esp Intgrtr	Pso Zero	Vel Offst At	RefRe Offset	Intgrdr Ativ	Reservado
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 somente.

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 1 "Intgrdr Ativ" – Habilita a operação do integrador. Reinicializá-lo causa o reset do integrador.

Bit 2 "RefRe Offset" – Permite a mudança de valor dos offsets de posição sem alterar a posição real. Os offsets de posição são os valores selecionados por P820 [Sel Pso Offst 1] e P822 [Sel Pso Offst 2]. Os offsets de posição padrão são P821 [Pso Offset 1] e P823 [Pso Offset 2].

Bit 3 "Vel Offst At" – Usa a velocidade de offset P824 [Vel Offset Pso] para o integrador de offset de posição. Energiza o bit do integrador de offset, P724 [Status Reg Pos] Bit 0 "InteirOffset" quando este bit estiver energizado.

Bit 4 "Pso Zero" – Coloca P836 [Posição Real] em modo absoluto (sem diferencial) com offset de posição zero. P836 [Posição Real] ajusta o valor de P847 [Fdbk Posição] – a posição P725 [Posição Zero]. Com Bit 4 "Pso Zero" desabilitado, P836 [Posição Real] acumula a diferença em P847 [Fdbk Posição] em cada varredura de controle de posição. P836 [Posição Real] e P847 [Fdbk Posição] não são sempre as mesmas e, portanto, P836 [Posição Real] é reinicializada. Com o bit 4 "Zero Psn" energizado, P836 [Posição Real] carrega diretamente o valor bruto de P847 após subtrair P725 [Posição Zero].

Bit 5 "Esp Intgrtr" – Retém o integrador de posição no estado atual.

Bit 6 "ObsPso1Arm" – Habilita o observador de posição 1. Reiniciar este bit desenergiza a detecção do observador de posição 1 P724 [Status Reg Pos] Bit 9 "DetObsPso1"

Bit 7 "ObsPso1Dir" – Faz com que a saída do observador de posição 1 seja energizada quando P746 [EntrDtct ObsPos 1] for maior que um ponto de configuração selecionado pela seleção do observador de posição P745 [Sel ObserPos 1]. Reinicializar este bit faz com que a saída do observador de posição 1 seja energizada quando P746 [EntrDtct ObsPos 1] for menor que um ponto de configuração selecionado pela seleção do observador de posição 1 P745 [Sel ObserPos 1].

Bit 8 "ObsPso2Arm" – Habilita o observador de posição 2. Reiniciar este bit desenergiza a detecção do observador de posição 2 P724 [Status Reg Pos] Bit 10 "DetObsPso2"

Bit 9 "ObsPso2Dir" – Faz com que a saída do observador de posição 2 seja energizada quando P749 [EntrDtct ObsPos 2] for maior que um ponto de configuração selecionado pela seleção do observador de posição 2 P748 [Sel ObserPos 2]. Reinicializar este bit faz com que a saída do observador de posição 2 seja energizada quando P749 [EntrDtct ObsPos 2] for menor que um ponto de configuração selecionado pela seleção do observador de posição 2 P748 [Sel ObserPos 2].

Bit 10 "AdicRefVel" – Adiciona a referência de velocidade à saída do controle de posição quando estiver no modo de controle de posição.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Conf/Sts Posição	722	**Ref Selec Pos** Referência selecionada da posição Indica a saída da referência de posição. Quando estiver no modo Vel/Torq/Pos, P313 [Md PosTqVel Ativ] é o modo direto de posição (Opção 10), o valor da referência direta de P767 [Ref Direta Pos] aparece neste parâmetro. Quando o modo Vel/Torq/Pos, P313 [Md PosTqVel Ativ] é o modo ponto a ponto de posição (Opção 7) ou o modo profiler de velocidade/posição (Opção 6), a referência ponto a ponto de posição P776 [Referência PAP] aparece neste parâmetro.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		723	**Comand Pos** Comando de posição Indica o comando acumulado final para o regulador de posição. Quando o regulador de posição não estiver ativo, este parâmetro é inicializado para P836 [Posição Real].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		724	**Status Reg Pos** Status do regulador de posição Indica o status da lógica de controle de posição.			RO	Inteiro de 32 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Detect EmPso	DetObsPso2(1)	DetObsPso1(1)	Esp Intgrtr	Reg Pos Ativ	Lmt Vel Al	Lmt Vel Bx	Lim Integ Al	Lim Integ Bx	Inteiro Pso	RefRe Offset	InteirOffset
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 somente.

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Bit 0 "InteirOffset" – Indica que o integrador de offset de posição está ativo e o bit do integrador de offset de posição P721 [Controle Pos] Bit 3 "Vel Offst At" está energizado.
Bit 1 "RefRe Offset" – Indica que a nova referência de offset de posição está ativa com o bit de nova referência de offset de posição P721 [Controle Pos] Bit 2 "RefRe Offset" está energizado.
Bit 2 "Inteiro Pso" – Indica que o integrador de posição está ativo e o bit do integrador de posição P721 [Controle Pos] Bit 1 "Intgrdr Ativ" está energizado.
Bit 3 "Lim Integ Bx" – Indica que o integrador de posição está no limite inferior.
Bit 4 "Lim Integ Al" – Indica que o integrador de posição está no limite superior.
Bit 5 "Lmt Vel Bx" – Indica que a saída do regulador de posição (velocidade) está no limite inferior.
Bit 6 "Lmt Vel Al" – Indica que a saída do regulador de posição (velocidade) está no limite superior.
Bit 7 "Reg Pos Ativ" – Indica que o regulador de posição está ativo
Bit 8 "Esp Intgrtr" – Indica que o integrador de posição é mantido no estado atual
Bit 9 "DetObsPso1" – Indica que o observador de posição 1 detectou uma posição de motor igual ao seu valor de referência a partir da direção correta.
Bit 10 "DetObsPso2" – Indica que o observador de posição 2 detectou uma posição do motor igual a seu valor de referência a partir da direção correta.
Bit 11 "Detect EmPso" – Indica que P835 [Erro Posição] está dentro da banda de posição especificada pela banda de posição P726 [Band Posit InPos]

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
		725	**Posição Zero** Posição Zero Ajusta a posição de zero absoluto do usuário. Quando o bit de posição zero P721 [Controle Pos] Bit 4 "Pso Zero" estiver energizado, P836 [Posição Real] acumula o valor de P847 [Fdbk Posição] – o P725 [Posição Zero] – e P836 [Posição Real] torna-se zero quando P847 [Fdbk Posição] estiver na posição zero. A função de retorno à posição inicial também ajusta o valor depois que o processo de retorno à posição inicial estiver concluído.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		726	**Band Posit InPos** Largura de banda de posição positiva Ajusta a largura de banda geral do detector de posição de entrada. O detector energiza o bit de detecção de posição P724 [Status Reg Pos] Bit 11 "Detect EmPso" quando P835 [Erro Posição] estiver dentro deste banda de posição por tempo suficiente especificado pelo tempo de permanência em posição P727 [PositDwell InPos]. Uma contagem de histerese modesta é adicionada à largura de banda de posição depois que o erro de posição estiver dentro dos limites especificados.	Padrão: Mín/Máx:	200 0/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
CONTROLE DE POSIÇÃO	Conf/Sts Posição	727	**PositDwell InPos** Tempo de permanência em posição positiva Define o tempo de permanência para o detector de posição. O erro de posição deve estar dentro do valor especificado pela banda de posição P726 [Band Posit InPos] para esta quantidade de tempo antes que o detector de posição energize o bit de detecção de posição em P724 [Status Reg Pos] Bit 11 "Detect EmPso". Uma indicação fora de posição momentânea reiniciará o temporizado interno e desenergizará o bit de detecção na posição P724 [Status Reg Pos] Bit 11 "Detect EmPso".	Padrão: Mín/Máx:	0,0040 0,0001/10,0000	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Retorno à posição inicial	730	**Status Retorn** Status Retorn		RO	Inteiro de 16 bits

Indica o status da lógica de controle de posição.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Em posição	Posicionando	Orig Ativada	Solicit Orig
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "Solicit Orig" – Indica que a função de retorno à posição inicial é solicitada. A função de retorno é solicitada pelos bits de configuração de retorno à posição inicial em P731 [Control Retorn]. Este bit desenergiza quando o retorno à posição inicial estiver concluído.

Bit 1 "Orig Ativada" – Indica que a função de retorno à posição inicial está habilitada. Este bit está energizado quando a função de retorno à posição inicial é solicitada e o inversor inicia.

Bit 2 "Posicionando" – Indica que o inversor está indo para a posição inicial. Este bit é energizado quando o inversor está em operação.

Bit 3 "At Home" – Indica quando a diferença entre P847 [Fdbk Posição] e P737 [Pos Orig Real] é menor do que P726 [Band Posit InPos].

		731	**Control Retorn** Control Retorn		RW	Inteiro de 16 bits

Energiza os bits para configurar a função de retorno à posição inicial.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Susp Inicial	Inv ED Orig	Alarm Poscnt	Redefin Pso	Retorn Orig	Marc Origem	ED Orig	Locliz Orig
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "Locliz Orig" – Coloca o inversor no modo de retorno à posição inicial. Energizar este bit solicita a função de retorno à posição inicial e energiza o bit de solicitação de retorno à posição inicial P730 [Status Retorn] Bit 0 "Solicit Orig". Alterne este bit com o inversor parado para reinicializar a função de retorno à posição inicial. Se o inversor receber um comando de parada no modo Find Home e ante sda chave fim de curso At Home ser alcançada, alterne este bit para colocar o inversor no modo Find Home novamente. Uma vez que a chave fim de curso At Home for atingida, desde que esteja conectado ao encoder opcional ou a uma entrada digital, o inversor reverterá para o modo selecionado por P313 [Md PosTqVel Ativ]. Pode resultar em um movimento.

Bit 1 "ED Orig" – Configura a função de retorno à posição inicial para usar uma chave (entrada digital). Quando este bit está energizado e o bit 2 "Marc Origem" está desenergizado, a função de retorno à posição inicial está configurada como o modo de chave de posição inicial. Quando este bit e o bit 2 "Marc Origem" estão energizados, a função de retorno à posição inicial está configurada como o modo de chave do marcador de posição inicial.

Bit 2 "Marc Origem" – Configura a função de retorno à posição inicial para usar uma entrada do marcador. Quando este bit e o Bit 1 "ED Orig" estão desenergizados, a função de retorno à posição inicial está configurada como o modo de marcador de posição inicial. Quando este bit e o bit 1 "ED Orig" estão energizados, a função de retorno à posição inicial está configurada como o modo de chave do marcador de posição inicial. Quando usar esta função, verifique se o canal Z do cartão do encoder está habilitado (Bit 0 "Z Chan Enbl" = 1).

Bit 3 "Retorn Orig" – Configura a função de retorno à posição inicial como retorno à posição inicial através do software. O inversor retorna à posição inicial real definida em P737 [Pos Orig Real]. Um comando de partida é necessário para energizar este bit.

Da mesma forma que com o outro modo de retorno à posição inicial, o inversor não para após concluir a função de retorno à posição inicial.

Bit 4 "Redefin Pso" – Define a realimentação da posição P847 [Fdbk Posição] para a posição inicial real P737 [Pos Orig Real].

Bit 5 "Alarm Poscnt" – Habilita o alarme de execução de posição inicial quando a função de retorno à posição inicial está ativa.

Bit 6 "Inv ED Orig" – Muda a polaridade da entrada da chave (entrada digital).

Bit 7 "Susp Inicial" – Configura o inversor para manter a posição inicial após concluir a função retorno à posição inicial. Um comando de partida é necessário para o inversor executar.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Retorno à posição inicial	732	**Local Orig ED** Localizar posição inicial da entrada digital Configura a porta da entrada digital para a função "Locliz Orig". Depois que P731 [Control Retorn] Bit 0 "Find Home" for energizado, um comando de partida é necessário.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		733	**Pos Redefin ED** Redefinição da posição da entrada digital Conf. a porta da entrada digital para a função de redefinição de posição. A entrada digital atribuída por este parâmetro é equivalente a P731 [Control Retorn] Bit 4 "Redefin Pso".	Unidades: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		734	**Limit Orig CA ED** Limite da posição inicial de malha aberta da entrada digital Configura uma porta de entrada digital para a chave fim de curso da função de retorno à posição inicial da malha aberta. A polaridade da entrada digital (borda ascendente ou descendente) é especificada por P731 [Control Retorn] Bit 6 "Inv ED Orig."	Unidades: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		735	**Local Veloc Orig** Local Veloc Orig Energiza a velocidade e a direção que estão ativas quando P731 [Control Retorn] Bit 0 "Locliz Orig" está energizado. O sinal do valor define a direção ("+" = Avanço, "-" = Reversão). Se definir um valor negativo, verifique se o parâmetro 308 [Modo Direção] está definido como 1 "Bipolar."	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P27 [Hertz An Motor] x 0,1 P28 [RPM An Motor] x 0,1 P27 [Hertz An Motor] x 0,5 P28 [RPM An Motor] x 0,5	RW	Real
		736	**Loc Arran Orig** Loc Arran Orig Configura a taxa de aceleração e de desaceleração dos movimento de localização da posição inicial.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 10,00 0,01/6554,00	RW	Real
		737	**Pos Orig Real** Posição inicial real Indica a posição inicial real depois que a função de retorno à posição inicial estiver concluída. O valor neste parâmetro exibe os dados brutos de realimentação de posição na posição inicial.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		738	**Pos Orig Us** Posição inicial do usuário Configura a posição inicial definida pelo usuário. Depois que a função de retorno à posição inicial estiver concluída, os seguintes parâmetros são atualizados com este valor; P723 [Comand Pos], P815 [Saí TME Ref Pso], P836 [Posição Real], P837 [Carg Real Pso].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Observação de posição	745 748	755 **Sel ObserPos 1** 755 **Sel ObserPos 2** Seleção *n* de observação da posição Seleciona a origem da realimentação de posição que é comparada à entrada que detecta a observação de posição P746 [DtcEnt ObsPos 1], P749 [DtcEnt ObserPos2].	Padrão: Mín/Máx:	847 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		746 749	755 **DtcEnt ObsPos 1** 755 **DtcEnt ObserPos2** Detecção de entrada *n* da posição de observação Fornece a origem de realimentação de posição para a função de observação de posição. A função de observação de posição está habilitada e configurada pela configuração de controle de posição P721 [Controle Pos]. A função de observação de posição compara este valor ao valor de referência de observação de posição P747 [PtCnf ObsPos 1], P750 [PtCnf ObsPos2] quando este parâmetro P746, P749 estiver selecionado pela seleção de observação de posição P745 [Sel ObserPos 1], P748 [Sel ObserPos 2]. O bit de detecção de posição P724 [Status Reg Pos] Bit 9 "DetObsPso1", Bit 10 "DetObsPso2" está energizado quando a condição adequada for satisfeita.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		747 750	755 **PtCnf ObsPos 1** 755 **PtCnf ObsPos2** Valor de referência *n* de observação da posição Fornece o valor de referência para a função de observação de posição. A função de observação de posição está habilitada e configurada por P721 [Controle Pos]. A função de observação de posição compara este valor à origem de realimentação de posição selecionada pela seleção de observação de posição P745 [Sel ObserPos 1], P748 [Sel ObserPos 2]. O bit de detecção de posição P724 [Status Reg Pos] Bit 9 "DetObsPso1", Bit 10 "DetObsPso2" está energizado quando a condição adequada for satisfeita.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Interpolador	755	755 **Contr Interp** Controle do interpolador Reservado para uso futuro.	Padrão: Opções:	0 1/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		756	755 **Entr Pos Interp** Entrada da posição do interpolador Valor de entrada para o interpolador fino da posição de comando.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		757	755 **Entr Vel Interp** Entrada de velocidade do interpolador Valor de entrada para o interpolador fino da velocidade de comando.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+1000000,00	RW	Real
		758	755 **Entr Trq Interp** Entrada de torque o interpolador Valor de entrada para o interpolador fino da torque de comando.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+1000000,00	RW	Real
		759	755 **Saí Pos Interp** Saída da posição do interpolador Valor de saída do interpolador fino da posição de comando.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		760	755 **Saí Vel Interp** Saída de velocidade do interpolador Valor de saída do interpolador fino da velocidade de comando. Quando nenhum sinal de velocidade de comando estiver presente quando executar o controle de posição, este sinal pode ser derivado ao converter a escala do valor de saída da posição diferencial do interpolador fino de posição de comando.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+1000000,00	RW	Real
		761	755 **Saí Trq Interp** Saída do torque do interpolador Saída do torque de comando do interpolador fino (se ativo) na junção de soma de entrada de torque quando configurado para o controle de torque.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+1000000,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Direto	765	**Selec RefPos** Seleção de referência de posição Seleciona uma referência de posição para o regulador de posição quando P313 [Md PosTqVel Ativ] é energizado em 10 "Psn Direct."	Padrão: Opções:	766 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		766	**PtCf Direto Pos** Valor de referência de posição direta Fornece um valor de referência para a referência de posição direta e uma referência de posição para o regulador de posição quando P313 [Md PosTqVel Ativ] estiver definido como 10 "Psn Direct" e P765 [Selec RefPos] estiver definido para este parâmetro.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		767	**Ref Direta Pos** Referência de posição direta Indica a referência direta de posição selecionada por P765 [Selec RefPos].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Ponto a ponto	770	**Controle PAP** Controle ponto a ponto Energiza os bits para configurar o controle de posição ponto a ponto.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ressinc	Pausa Ref	Esp Intgrtr	Predef Pso	Modo Reverso	Mover	Subst Veloc
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Bit 0 "Subst Veloc" – Aplica o override de velocidade P788 [Subst Vel PAP] ao limite de velocidade de avanço P785 [Lim Vel Ava PAP] e ao limite de velocidade de reversão P786 [Lim Vel Rev PAP] como um ganho. Quando o override de velocidade P788 [Subst Vel PAP] for 1,1 e o limite de velocidade de avanço P785 [Lim Vel Ava PAP] for 30 Hz, o bit energiza a velocidade de avanço máxima em 33 Hz.

Bit 1 "Mover" – Configura a referência de posição ponto a ponto para o comando de posição ponto a ponto P784 [Comando PAP]. Quando a seleção do modo ponto a ponto P771 [Modo PAP] for o modo absoluto (Opção 0), a posição absoluta é definida para o comando de posição ponto a ponto P784 quando o bit aparece. Quando a seleção do modo ponto a ponto P771 [Modo PAP] for o modo índice (Opção 1), a posição de indexação é definida para o comando de posição ponto a ponto P784 quando o bit aparece.

Bit 2 "Modo Reverso" – Muda a direção da posição de indexação quando a seleção do modo ponto a ponto P771 [Modo PAP] é o modo de indexação (Opção 1). Ajuste a direção com este bit, energize o Bit 1 "Move" como 1 para mover.

Bit 3 "Predef Pso" – Configura a predefinição de indexação P779 [Pred Índice PAP] para o comando de posição ponto a ponto P784 [Comando PAP] quando a seleção do modo ponto a ponto P771 [Modo PAP] é o modo de indexação (Opção 1).

Bit 4 "Esp Intgrtr" – Mantém o integrador no controle da velocidade.

Bit 5 "Pausa Ref" – Interrompe o funcionamento do controle ponto a ponto. A referência de avanço de velocidade ponto a ponto torna-se zero e a referência de posição selecionada P722 [Ref Selec Pos] mantém a posição atual.

Bit 6 "Ressinc" – Configura o valor inicial para a realimentação ponto a ponto P777 [Feedback PAP]. Quando a realimentação do motor alcançar a velocidade zero, P776 [Referência PAP] e P777 [Feedback PAP] são reinicializados em P836 [Posição Real].

Nº	Nome da tela	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
771	**Modo PAP** Modo ponto a ponto Seleciona o modo de posição ponto a ponto. O controle de posição ponto a ponto é configurado com as seguintes seleções. "Absoluto" (0) – Seleciona o modo de posição absoluta. Quando o P770 [PTP Control] Bit 1 "Move" estiver energizado, a fonte de referência selecionado por P775 [Sel Ref PAP] é multiplicada por P778 [Escala Ref PAP] e P784 [Comando PAP] é definido pelo resultado. "Índice" (1) – Seleciona o modo de posição de indexação. Quando o P770 [PTP Control] Bit 1 "Move" estiver energizado, a fonte de referência selecionado por P775 [Sel Ref PAP] é multiplicada por P778 [Escala Ref PAP] e P784 [Comando PAP] é incrementado pelo resultado. "Imediato" (2) – Seleciona o modo de posição imediata absoluta. Quando P770 [Controle PAP] Bit 1 "Move" estiver energizado e a fonte de referência selecionado por P775 [Sel Ref PAP] mudar, P784 [Comando PAP] é imediatamente ajustada.	Padrão: Opções:	0 = "Absoluto" 0 = "Absoluto" 1 = "Índice" 2 = "Imediato"	RW	Inteiro de 32 bits
772	**Etapa Ind ED** Etapa de indexação da entrada digital Configura a porta da entrada digital para o movimento de posição de indexação. A entrada digital atribuída por este parâmetro é equivalente ao bit de movimento ponto a ponto P770 [Controle PAP] Bit 1 "Mover" quando o modo ponto a ponto P771 [Modo PAP] está definido em 0 "Absoluto" ou 1 "Índice".	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
773	**Rev Etap Ind ED** Reversão da etapa de indexação da entrada digital Configura uma porta da entrada digital para o movimento de reversão da posição de indexação. A entrada digital atribuída por este parâmetro é equivalente ao bit de movimento de reversão ponto a ponto P770 [Controle PAP] Bit 2 "Modo Reverso" quando o modo ponto a ponto P771 [Modo PAP] está selecionado no modo de posição de indexação (Opção 1).	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
774	**Pred Etap Ind ED** Pré-definição da etapa de índice da entrada digital Configura a porta da entrada digital para a posição pré-definida de indexação. A entrada digital atribuída por este parâmetro é equivalente ao bit de posição pré-definida ponto a ponto P770 [Controle PAP] Bit 3 "Predef Pso" quando o modo ponto a ponto P771 [Modo PAP] está selecionado no modo de posição de índice (Opção 1).	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Ponto a ponto	775	**Sel Ref PAP** Seleção de referência ponto a ponto Seleciona a origem da referência ponto a ponto que é aplicada ao controle de posição ponto a ponto.	Padrão: Mín/Máx:	780 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		776	**Referência PAP** Referência ponto a ponto Indica a saída do controle de posição ponto a ponto como uma referência do controle de posição. Quando o modo Velc/torque/posição P313 [Md PosTqVel Ativ] estiver selecionado para o modo ponto a ponto (Opção 7) ou para o modo profiler (Opção 6), este valor de parâmetro aparece na referência selecionada de posição P722 [Ref Selec Pos].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		777	**Feedback PAP** Realimentação ponto a ponto Indica a realimentação da posição no controle de posição ponto a ponto.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		778	**Escala Ref PAP** Escala de referência ponto a ponto Fornece a contagem por valor de escala para a referência de posição ponto a ponto. O valor é um multiplicador para a origem de referência ponto a ponto selecionada pela seleção de referência P775 [Sel Ref PAP].	Padrão: Mín/Máx:	1,00 -/+220000000,00	RW	Real
		779	**Pred Índice PAP** Pré-definição de indexação ponto a ponto Fornece o valor de indexação pré-definido. O valor ajusta-se para o comando de posição ponto a ponto P784 [Comando PAP] quando o modo ponto a ponto estiver no modo de indexação P771 [Modo PAP] e o bit de posição pré-definido P770 [Controle PAP] Bit 3 "Predef Pso" estiver energizado.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		780	**PontoConf PAP** Valor de referência ponto a ponto Fornece o valor de referência para o controle de posição ponto a ponto. O valor se aplica ao controle ponto a ponto quando a seleção de referência ponto a ponto P775 [Sel Ref PAP] for P780.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		781	**Tempo Acel PAP** Tempo de aceleração ponto a ponto Fornece o tempo de rampa para aceleração (tempo para ir de zero ao limite de velocidade). O limite de velocidade é definido por P785 [Lim Vel Ava PAP] e P786 [Lim Vel Rev PAP].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 10,00 0,00/3600,00	RW	Real
		782	**Tempo Desac PAP** Tempo de desaceleração ponto a ponto Fornece o tempo de rampa para desaceleração (tempo para ir do limite de velocidade até zero). O limite de velocidade é definido por P785 [Lim Vel Ava PAP] e P786 [Lim Vel Rev PAP].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 10,00 0,00/3600,00	RW	Real
		783	**RefAva Vel PAP** Referência de avanço de velocidade ponto a ponto Indica a saída de referência de velocidade a partir do controle de posição ponto a ponto. Geralmente, este parâmetro é usado pela malha de velocidade do inversor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		784	**Comando PAP** Comando ponto a ponto Indica o comando da posição para o controle de posição ponto a ponto. A origem do comando de posição é selecionada pelo modo velocidade/torque/posição P313 [Md PosTqVel Ativ].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		785	**Lim Vel Ava PAP** Limite de velocidade de avanço ponto a ponto Fornece o limite de referência da velocidade máxima de avanço do regulador PTP.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P27 [Hertz An Motor] x 0,5 P28 [RPM An Motor] x 0,5 0,00/P27 [Hertz An Motor] 0,00/P28 [RPM An Motor]	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Ponto a ponto	786	**Lim Vel Rev PAP** Limite de velocidade de reversão ponto a ponto Fornece o limite de referência da velocidade reversa máxima do regulador PTP.	Unidades Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P27 [Hertz An Motor] x 0,5 P28 [RPM An Motor] x 0,5 0,00/P27 [Hertz An Motor] 0,00/P28 [RPM An Motor]	RW	Real
		787	**Curva S PAP** Curva S ponto a ponto Fornece o tempo que é aplicado à curva S do regulador PTP.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,500 0,000/4,000	RW	Real
		788	**Subst Vel PAP** Override da velocidade ponto a ponto Fornece um multiplicador para tanto para o limite de velocidade de avanço P785 [Lim Vel Ava PAP] quanto para o limite de velocidade de reversão P786 [Lim Vel Rev PAP]. Este parâmetro é aplicado aos limites de velocidade quando o bit de override P770 [Controle PAP] Bit 0 "Subst Veloc" estiver energizado.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,20/1,50	RW	Real
		789	**Mult PTP EGR** Multiplicação a taxa de engrenagem eletrônica ponto a ponto Multiplicador EGR (numerador) para a posição de índice da posição. A saída aplica o comando ponto a ponto P784 [Comando PAP].	Padrão: Mín/Máx:	1 -/+2000000	RW	Inteiro de 32 bits
		790	**Div PTP EGR** Divisão da taxa de engrenagem eletrônica ponto a ponto Divisor EGR (denominador) para a posição de indexação da posição. A saída aplica o comando ponto a ponto P784 [Comando PAP].	Padrão: Mín/Máx:	1 1/2000000	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Malha de bloqueio de fase	795	755 **Controle CBF** Controle da malha de bloqueio de fase Energiza o bit para configurar o controle da malha de controle de fase.			RW	Inteiro de 16 bits
		796	755 **Sel Vel Ext CBF** Seleção de velocidade externa da malha de bloqueio de fase Seleciona uma fonte de referência de velocidade externa.	Padrão: Opções:	797 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ativ Perfil	Ativ PAP	Ativ PCAM	Comp Acel	AA Vel Ext	AA Velocdde	Ativ CBF
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Bit 0 "Ativ CBF" – habilita o controle da malha de bloqueio de fase.
Bit 1 "AA Velocdde" – habilita o caminho de feedforward da velocidade.
Bit 2 "AA Vel Ext" – habilita o feedforward de velocidade externa através da referência de velocidade externa PLL selecionada pela seleção de velocidade externa PLL P796 [Sel Vel Ext CBF].
Bit 3 "Comp Acel" – habilita o fornecimento um elemento de compensação de aceleração até a ramificação de feedforward. Não é recomendado usar com as entradas externas devido ao aumento do ruído.
Bit 4 "Ativ PCAM" – habilita a função PCAM com a função PLL.
Bit 5 "Ativ PAP" – habilita a função ponto a ponto com a função PLL.
Bit 6 "Ativ Perfil" – habilita a função profiler com a função PLL.
Somente os bits 4, 5 e 6 permitem a associação com a função PLL.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Malha de bloqueio de fase	797	755 **PtCnf Vl Ext CBF** Valor de referência de velocidade externa da malha de bloqueio de fase Fornece uma referência de velocidade externa. Este parâmetro é uma entrada feedforward de velocidade que é selecionado pela seleção de velocidade externa P796 [Sel Vel Ext CBF].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RW	Real
		798	755 **EsclVel Ext CBF** Fator de escala de velocidade externa da malha de bloqueio de fase Configura o fator de escala para a referência de velocidade externa selecionada pela seleção de velocidade externa P796 [Sel Vel Ext CBF]. Este parâmetro é usado para converter em escala corretamente o feedforward de velocidade. Ajuste para média zero na saída de posição filtrada P806 [Filtr Saí Ps CBF] enquanto opera em velocidade moderada.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 -/+220000000,00	RW	Real
		799	755 **Sel Ref Pos CBF** Seleção de referência de posição da malha de bloqueio de fase Seleciona uma fonte de referência de posição.	Padrão: Mín/Máx:	800 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		800	755 **PtCnf Pos CBF** Valor de referência de posição da malha de bloqueio de fase Fornece a referência de posição quando a seleção da referência de posição P799 [Sel Ref Pos CBF] selecionar este parâmetro.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		801	755 **LB CBF** Largura de banda da malha de bloqueio de fase Configura a largura de banda interna da resposta da função PLL. A configuração para sistemas mecânicos barulhentos pode variar de 1 a 10 (r/s) enquanto os dispositivos de entrada de contagem da linha energizada bem ajustados podem variar acima de 100 (r/s). As larguras de banda maiores resolverão rapidamente os erros de acompanhamento enquanto que as larguras de banda menores levarão mais tempo para dirimir em um regime permanente. Pode ser necessário fazer alguns ajustes para que a melhor configuração entre o ruído e a resposta de acompanhamento tenha efeito.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 20,00 0,00/8000,00	RW	Real
		802	755 **LB FiltroCB CBF** Largura de banda do filtro passa baixa da malha de bloqueio de fase Ajusta a largura de banda do filtro passa baixa. O filtro tem duas funções: • Redução do ruído básico da velocidade de entrada. • Atraso temporizado da entrada quando feedforward é fornecido a uma outra referência mestre externa que não seja encoder de entrada. A largura de banda do filtro passa baixa deve ser ajustada para melhor rastreamento que ocorre quando a saída do filtro coincide com a saída do filtro da malha de CBF. Geralmente, isso significa que configurar a largura de banda do inversor de referência mestre.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 50,00 0,00/8000,00	RW	Real
		803	755 **RPM Cod Virt CBF** Rotações por minuto do encoder virtual da malha de bloqueio de fase Ajusta o RPM do dispositivo de saída virtual. O valor determina a velocidade de 1 P.U. para a saída de velocidade P807 [Saída Veloc CBF] e não afeta o desempenho.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM 1750,00 1,00/40000,00	RW	Real
		804	755 **Entrada EPR CBF** Entrada de bordas por rotação da malha de bloqueio de fase Ajusta as bordas por rotação do dispositivo de entrada física. Usar o dispositivo de contagem da linha mais alto possível suaviza a operação PLL.	Padrão: Mín/Máx:	1048576 1/67108864	RW	Inteiro de 32 bits
		805	755 **Entrada Rvls CBF** Entrada das rotações da malha de bloqueio da fase Ajusta a rotação do encoder de entrada. Este parâmetro deve ser coordenado à rotação do encoder de saída P812 [Saí Rvls CBF] para resolver a taxa de engrenagem entre as rotações de entrada e as rotações de saída (virtual). A taxa de rotações de entrada a saída sempre pode ser resolvida em valores inteiros e deve ser reduzida ao fator comum mais baixo.	Padrão: Mín/Máx:	1 1/1000000	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Malha de bloqueio de fase	806	755 **Filtr Saí Ps CBF** Filtro de saída de posição da malha de bloqueio de fase Indica a saída do filtro passa baixa interna. Este parâmetro é usado geralmente para converter uma referência de velocidade externa em escala corretamente. Consulte a descrição do fator de escala de velocidade externa P798 [EsclVel Ext CBF].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RO	Real
		807	755 **Saída Veloc CBF** Saída de velocidade da malha de bloqueio de fase Indica a saída de velocidade. Este parâmetro é usado como um feedforward de velocidade. Ele está precisamente na fase com o dispositivo de entrada física. O RPM do encoder virtual P803 [RPM Cod Virt CBF] determina o RPM em 1 P.U. deste parâmetro.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RO	Real
		808	755 **Saí Avan Vel CBF** Saída de velocidade da malha de bloqueio de fase avançada Indica a saída avançada de velocidade. Este parâmetro é uma amostra de referência de velocidade avançada da saída de velocidade P807 [Saída Veloc CBF].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RO	Real
		809	755 **Saída Cod CBF** Saída do encoder da malha de bloqueio de fase Indica a saída de posição. Este parâmetro está precisamente na fase com o dispositivo físico de entrada.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		810	755 **Saída Av Cod CBF** Saída do encoder da malha de bloqueio de fase avançada Indica a saída avançada de posição. Este parâmetro é uma amostra de posição de velocidade avançada da saída de posição P809 [Saída Enc CBF].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		811	755 **Saída EPR CBF** Saída de bordas por rotação da malha de bloqueio de fase Ajusta as bordas por rotação do dispositivo de saída física.	Padrão: Mín/Máx:	1048576 1/67108864	RW	Inteiro de 32 bits
		812	755 **Saí Rvls CBF** Saída de rotações da malha de bloqueio de fase Ajusta a rotação do encoder de saída. Este parâmetro deve ser coordenado à rotação do encoder de entrada P805 [Entrada Rvls CBF] para resolver a taxa de engrenagem entre as rotações de entrada e as rotações de saída (virtual). A taxa de rotações de entrada a saída sempre pode ser resolvida em valores inteiros e deve ser reduzida ao fator comum mais baixo.	Padrão: Mín/Máx:	1 1/2000000	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Engrenagem eletrônica	815	**Saí TME Ref Pso** Saída da taxa de engrenagem eletrônica de referência de posição Indica a saída acumulada da função de taxa de engrenagem eletrônica de referência de posição (EGR). Quando o regulador de posição não estiver habilitado, este parâmetro é inicializado para P836 [Posição Real].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		816	**Mult TME Pso** Multiplicador da taxa de engrenagem eletrônica de posição Ajusta um valor inteiro no numerador da função EGR que é a precisão multiplicada pela referência de posição. Um valor negativo afetará uma mudança na polaridade.	Padrão: Mín/Máx:	1 -/+2000000	RW	Inteiro de 32 bits
		817	**Div TME Pso** Divisão da taxa de engrenagem eletrônica de posição Ajusta um valor inteiro no denominador da função EGR que se divide no produto do numerador e a referência de posição. Os restos são acumulados e não são perdidos.	Padrão: Mín/Máx:	1 1/2000000	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Offset de posição	820	**Sel Pso Offst 1** Seleção do offset de posição 1 Seleciona uma fonte de offset de posição 1.	Padrão: Mín/Máx:	821 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		821	**Pso Offset 1** Offset de posição 1 Fornece o offset de referência de posição que é somado após o EGR e usado para cortar a fase da referência de posição. Um passo na posição de offset será limitado a taxa internamente e adicionado à posição de referência. A taxa de correção é configurada pela velocidade de offset P824 [Vel Offset Pso]. O valor inicial deste parâmetro é retido na posição habilitada sem alterar a referência. As mudanças subsequentes a este valor será relativo ao valor retido. Consulte o bit de nova referência de offset P721 [Controle Pos] Bit 2 "RefRe Offset".	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		822	**Sel Pso Offst 2** Seleção do offset de posição 2 Seleciona uma fonte de offset de posição 2.	Padrão: Mín/Máx:	823 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		823	**Pso Offset 2** Seleção do offset de posição 2 Fornece outro offset de referência de posição que é somado com o offset de posição 1 P821 [Pso Offset 1] e usado para cortar a fase da referência de posição. A taxa de correção é configurada pela velocidade de offset P824 [Vel Offset Pso].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		824	**Vel Offset Pso** Velocidade de offset de posição Ajusta a velocidade de offset de posição. Um comando de offset de posição não excederá esta velocidade. A velocidade real de offset está limitada a um valor máximo de 1/(inércia x ganho de posição) de forma que não gere um pulso de torque maior que 1 por unidade. A velocidade mudará exponencialmente.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P27 [Hertz An Motor] x 0,005 P28 [RPM An Motor] x 0,005 0,00/P27 [Hertz An Motor] 0,00/P28 [RPM An Motor]	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Ftr Esc Fdbk PosCg	825	755 **Mult Fdbk PosCg** Multiplicador de realimentação de posição da carga Ajusta o numerador da função EGR da carga. Ele é limitado pela realimentação da carga selecionada pela seleção de realimentação da carga P136 [SelFdbk Pso Carg] e dividida pelo divisor de realimentação da carga P826 [Div Fdbk PsoCg] para refletir a contagem de pulso da carga ao motor (removendo efetivamente a taxa da caixa de engrenagem). Os valores de posição acumulados P836 [Posição Real] e a carga de posição real P837 [Carg Real Pso] – serão iguais se a taxa for ajustada corretamente. Pode haver alguma diferença devido ao movimento pedido no trem de engrenagens, mas não deve haver uma diferença acumulada. Frequentemente, é necessário contar os dentes da engrenagem porque os fabricantes da caixa de engrenagem geralmente aproximam as taxas exatas com números decimais. Insira um valor negativo no numerador para considerar a rotação invertida do motor.	Padrão: Mín/Máx:	1 -/+1000000	RW	Inteiro de 32 bits
		826	755 **Div Fdbk PsoCg** Divisão de realimentação da posição da carga Ajusta o denominador da função EGR da carga.	Padrão: Mín/Máx:	1 1/2000000	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Reg posição	830	**FreqFtrRejFaiPso** Frequência do filtro de encaixe de posição Ajusta a frequência central do filtro de encaixe de posição.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 0,00 0,00/500,00	RW	Real
		831	**ProfFtrRejFaiPso** Profundidade do filtro de encaixe de posição Ajusta a profundidade para o filtro de encaixe de posição. A atenuação é a taxa da saída para a entrada na frequência do encaixe P830 [FreqFtrRejFaiPso]. A atenuação de 30 significa que a saída de encaixe é 1/30º da entrada na frequência especificada. Cálculo: Atenuação = entrada/saída	Padrão: Mín/Máx:	50,00 0,00/500,00	RW	Real
		832	**Sel Fltr Saí Pso** Seleção do filtro de saída de posição Seleciona um tipo de filtro lead-lag para a saída de velocidade do regulador de posição. Este parâmetro configura o ganho do filtro P833 [Sel Fltr Saí Pso] e a largura de banda P834 [Sel Flt Saíd Pso] de acordo com o tipo selecionado. "Desenergizado" (0) – P833 = 1,000, P834 = 0,00 "Persnl" (1) – P833 = configuração do usuário, P834 = configuração do usuário	Padrão: Opções:	0 = "Desenergizado" 0 = "Desenergizado" 1 = "Persnl"	RW	Inteiro de 32 bits
		833	**GanFltr Saí Pso** Ganho do filtro de saída de posição Configura o ganho do filtro lead-lag. Um valor padrão é configurada quando a seleção do tipo de filtro P832 [Sel Fltr Saí Pso] não for Persnl (Opção 1). Consulte a seleção do tipo de filtro P832.	Padrão: Mín/Máx:	3,000 -/+5,000	RW	Real
		834	**Sel Flt Saíd Pso** Largura de banda do filtro de saída de posição Ajusta a largura de banda de lead-lag. Um valor padrão é configurada quando a seleção do tipo de filtro P832 [Sel Fltr Saí Pso] não for Persnl (Opção 1). Consulte a seleção do tipo de filtro P832.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 50,00 0,00/500,00	RW	Real
		835	**Erro Posição** Erro de posição Indica o erro de posição atual em contagens de pulso do motor como um inteiro de 32 bits. Quando o regulador de posição não estiver habilitado, o valor é inicializado em zero. Quando o regulador de posição estiver habilitado, o valor contém o valor de operação do erro de posição entre o comando de posição P723 [Comand Pos] e P836 [Posição Real].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		836	**Posição Real** Posição real Indica a posição acumulada do motor como um inteiro de 32 bits. Ela rastreia a realimentação de posição P847 [Fdbk Posição]. Quando P721 [Controle Pos] Bit 4 "Pso Zero" estiver energizado, este parâmetro acumula o valor de P847 [Fdbk Posição] – o P725 [Posição Zero]. Quando P721 [Controle Pos] Bit 4 "Pso Zero" estiver desenergizado, este parâmetro acumula o valor de P847 [Fdbk Posição].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Reg posição	837	755 **Carg Real Pso** Carga de posição real Indica a saída acumulada da taxa de engrenagem da carga como um inteiro de 32 bits e forma a realimentação principal para o canal integral do regulador de posição. É muito importante que a taxa de engrenagem da carga seja ajustada precisamente de forma que a contagem de pulso delta de uma rotação do motor seja igual à contagem de pulso delta deste parâmetro.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		838	**Ki Reg Pso** Ki do regulador de posição Configura o ganho integral do regulador de posição como medido no erro de posição para a referência de velocidade. O valor tem unidades de ganho de (velocidade P.U./ segundo)/(posição P.U.) e é a unidade compatível com o ganho proporcional do regulador de posição P839 [Kp Reg Pso]. Um ganho integral de 25 significa que um erro de posição por unidade de 0,1 segundo fará uma mudança de velocidade de 2,5 P.U. por segundo.	Padrão: Mín/Máx:	4,00 0,00/2500,00	RW	Real
		839	**Kp Reg Pso** Kp do regulador de posição Configura o ganho do regulador de posição como medido no erro de posição para a referência de velocidade. O número do ganho é igual à largura de banda do regulador de posição em radianos/segundo. Por exemplo: Um ganho de 10 significa que um erro de posição P.U. de 0,1 segundo afetará uma mudança de velocidade de 1,0 P.U. (1 por erro de posição da unidade é a distância percorrida em 1 segundo na velocidade base do motor). O valor típico desse parâmetro é geralmente 1/3 da largura de banda de velocidade (radianos/segundo), mas pode ser configurado consideravelmente maior com o ajuste cuidadoso do filtro lead/lag da saída do regulador de velocidade.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 4,00 0,00/200,00	RW	Real
		840	**Lmt Int Pos RegP** Limite integral positivo de regulagem da posição Ajusta o limite positivo da saída integral do regulador de posição. Um valor de 100% é igual ao parâmetro 28 [RPM An Motor].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,00 0,00/800,00	RW	Real
		841	**Lmt Int Neg RegP** Limite integral negativo de regulagem da posição Ajusta o limite negativo da saída integral do regulador de posição. Um valor de 100% é igual ao parâmetro 28 [RPM An Motor].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% -100,00 -800,00/0,00	RW	Real
		842	**Saí Integ RegPso** Saída integral de regulagem de posição Indica a saída do canal integral do regulador de posição depois da função de limite.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		843	**Saí Vel RegPso** Saída de velocidade de regulagem de posição Indica a saída final do regulador de posição.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		844	**Lim Vel Pos RegP** Limite de velocidade positivo de regulagem da posição Ajusta o limite de velocidade positivo da saída do regulador de posição total. Um valor de 100% é igual ao parâmetro 28 [RPM An Motor].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 10,00 0,00/800,00	RW	Real
		845	**Lim Vel Pos RegP** Limite de velocidade negativo de regulagem da posição Ajusta o limite de velocidade negativo da saída do regulador de posição total. Um valor de 100% é igual ao parâmetro 28 [RPM An Motor].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% -10,00 -800,00/0,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONTROLE DE POSIÇÃO	Reg posição	846	**Red Reg Pso** Redução da regulagem de posição Ajusta a redução de posição que limita o ganho de baixa frequência do canal integral dos reguladores de posição a um valor de (1/diminuição). Este parâmetro fornece uma maneira de fazer a sintonia fina da estabilidade para os dispositivos de realimentação montados na carga em que o movimento perdido pode causar um problema. Geralmente, a diminuição da posição terá um valor menor que (1/ganho de posição), talvez, mesmo zero para cargas acopladas juntas. A diminuição da posição tem um valor de ganho de (posição P.U.)/(velocidade P.U.). Observação: 1 posição P.U. é a distância percorrida em 1 segundo na velocidade base do motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/25,00	RW	Real
		847	**Fdbk Posição** Realimentação de posição Indica a contagem do pulso acumulado da realimentação de posição selecionada pela seleção de realimentação de posição P135 [Sel Fdbk Pso].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		848	755 **RelEngrenPosicao** Relação de engrenagem de posição Ajusta a relação da engrenagem do lado da carga para o controle de posição. Ajuste este valor de parâmetro quando o encoder do lado da carga estiver selecionado para a realimentação de posição por P135 [Sel Fdbk Pso Mtr] e a carga estiver acoplada ao motor através da engrenagem. Cálculo: Relação de engrenagem = (Nº de dentes na engrenagem ou acionados)/(Nº de dentes no pinhão ou orientador) Quando um motor (orientador) e uma carga (orientado) estiver acoplado com uma caixa de engrenagem 20:1 (a relação de engrenagem = 20), o valor deste parâmetro será 20. Este valor afeta os parâmetro a seguir como um ganho feedforward de velocidade. P843 [Saí Vel RegPso] P783 [RefAva Vel PAP] P807 [Saída Veloc CBF] P1472 [Sd Vel PCAM]	Padrão: Mín/Máx:	1,0000 0,0001/9999,0000	RW	Real

Arquivo de comunicação do inversor (porta 0)

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
COMUNICAÇÃO	Controle de comunicação	865 866 867	**DPI Pt1 Flt Actn** **DPI Pt2 Flt Actn** **DPI Pt3 Flt Actn** Ação da falha da porta DPI *n* Define a resposta para uma perda de comunicação da IHM. "Falha" (0) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "Parada" (1) – Alarme tipo 2 indicado. Para de acordo com P370 [Inter Modo A]. "Zero dados" (2) – Alarme tipo 2 indicado. Se estiver em operação, o inversor continua a operar e a referência de velocidade vai a zero. "Última retenção" (3) – Alarme tipo 2 indicado. Se estiver em operação, o inversor continua a operar no último valor inserido na IHM. "Send Flt Cfg" (4) – Alarme tipo 2 indicado. Se estiver em operação, o inversor continua a operar em [DPI *n* Flt Ref].	Padrão: Opções:	0 = "Falha" 0 = "Falha" 1 = "Parar" 2 = "Sem Dados" 3 = "Duraç Esp" 4 = "Env Conf Flh"	RW	Inteiro de 32 bits
		868 869 870	**DPI Pt1 Flt Ref** **DPI Pt2 Flt Ref** **DPI Pt3 Flt Ref** Referência de falha da porta DPI *n* Define um valor constante para a referência de velocidade quando [DPI Ptn Flt Actn] opção 4 "Send Flt Cfg" está energizado e é detectada uma perda de comunicação da IHM.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
COMUNICAÇÃO	Controle de comunicação	871 872 873 874 875 876 877 878	**Port 1 Referênc** **Port 2 Referênc** **Port 3 Referênc** **Port 4 Referênc** **Port 5 Referênc** **Port 6 Referênc** 755 **Port 13 Referênc** **Port 14 Referênc** Referência da porta *n* Valor de referência dos dispositivos das portas.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 -/+P27 [Hertz An Motor] x 8 -/+P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		879	**Res Lógic Unid** Resultado da lógica do inversor			RO	Inteiro de 32 bits

Esta é a saída lógica do analisador de lógica que combina as saída das portas DPI e o controlador DeviceLogix para determinar o controle do inversor baseado nas máscaras e nos controles de leitura. Usado para comunicação peer to peer com os módulos de comunicação do PowerFlex Série 750.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Alt 2	Operação	Par. Climit	Parada por inércia	Reservado	Sel 2 ReNvel	Sel 1 ReNvel	Sel 0 ReNvel	Temp Desacel 2	Temp Desacel 1	Temp Acel 2	Temp Acel 1	Reservado	Manual	Revert.	Encam.	Limp falhas	Alt 1	Iniciar	Parada
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso, 1 = Verdadeiro

	880	**Res Ref DPI** Resultado da referência DPI A referência de velocidade convertida em escala presente como referência DPI para as comunicações peer to peer. O valor exibido é o valor antes da aceleração/desaceleração em rampa e das correções fornecidas pela compensação de escorregamento, PI, etc. Usado para comunicação peer to peer com os módulos de comunicação 20-COMM.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,000 -2147483,648/2147483,624	RO	Inteiro de 32 bits
	881	**Res Acel DPI** Resultado da rampa DPI Exibe o valor de referência de velocidade após a função de limitação. Esta é a entrada para a calculadora do erro e o regulador de velocidade. Usado para comunicação peer to peer com os módulos de comunicação 20-COMM.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,000 -2147483,648/2147483,624	RO	Inteiro de 32 bits
	882	**Res Lóg DPI** Resultado de lógica DPI			RO	Inteiro de 32 bits

Uma versão de P879 que é usada quando fizer o controle peer to peer com o módulo de comunicação 20-COMM. Os 16 valores de comando de bits mais baixos são copiados nos 16 bits superiores deste parâmetro de 32 bits para uso com este tipo de módulo de comunicação. Não deve ser usado com um módulo de comunicação 20-750.

Opções	Reservado	Sel 2 ReNvel	Sel 1 ReNvel	Sel 0 ReNvel	Temp Desacel 2	Temp Desacel 1	Temp Acel 2	Temp Acel 1	Reservado	Manual	Revert.	Encam.	Limp falhas	Alt 1	Iniciar	Parada	Reservado	Sel 2 ReNvel	Sel 1 ReNvel	Sel 0 ReNvel	Temp Desacel 2	Temp Desacel 1	Temp Acel 2	Temp Acel 1	Reservado	Manual	Revert.	Encam.	Limp falhas	Alt 1	Iniciar	Parada
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso, 1 = Verdadeiro

	883	**Rslt Ref Acion** Resultado de referência do inversor A referência de frequência convertida em escala presente como referência DPI para as comunicações peer to peer. O valor exibido é o valor antes da aceleração/desaceleração em rampa e das correções fornecidas pela compensação de escorregamento, PI, etc. Usado para comunicação peer to peer com os módulos de comunicação 20-COMM.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,000 -/+2147483648,000	RO	Inteiro de 32 bits
	884	**Rslt RmpRef Aci** Resultado da rampa do inversor Exibe o valor de referência de velocidade após a função de limitação. Esta é a entrada para a calculadora do erro e o regulador de velocidade. Este número é redimensionado de forma que a velocidade nominal do motor lerá 32768. Usado para a comunicação peer to peer com os módulos de comunicação 20-COMM.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,000 -/+2147483648,000	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
COMUNICAÇÃO	Segurança	885	**MáscPrtAct** Máscara da porta ativa		RO	Inteiro de 16 bits

Status de ativo para a comunicação da porta. O bit 15 "Segur" determina se a segurança da rede está controlando a máscara lógica em vez deste parâmetro.

Opções	Segurança	Port 14	Port 13	Reservado	Port 11	Port 10	Port 9	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Ent Dig
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Somente leitura
1 = Leitura/Gravação

		886	**MáscLógicAct** Máscara lógica ativa		RO	Inteiro de 16 bits

Status ativo da máscara da lógica para portas. O bit 15 "Segur" determina se a segurança da rede está controlando a máscara lógica em vez deste parâmetro.

Opções	Segurança	Port 14	Port 13	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Ent Dig
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Somente leitura
1 = Leitura/Gravação

		887	**MáscEscritAct** Máscara de escrita ativa		RO	Inteiro de 16 bits

Status ativo do acesso à escrita para as portas. O bit 15 "Segur" determina se a segurança da rede está controlando a máscara de escrita em vez deste parâmetro.

Opções	Segurança	Port 14	Port 13	Reservado	Port 11	Port 10	Port 9	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Reservado
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Somente leitura
1 = Leitura/Gravação

		888	**Cfg Másc Grv** Configuração da máscara de gravação		RO	Inteiro de 16 bits

Habilita/desabilita o acesso à gravação (parâmetros, links etc.) para as portas DPI. As mudanças nesse parâmetro só têm efeito quando a alimentação é desligada e ligada, o inversor é reinicializado ou o bit 15 de P887 [Ativ Másc Grav], transições de "1" a "0."

Opções	Reservado	Port 14	Port 13	Reservado	Port 11	Port 10	Port 9	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Reservado
Padrão	0	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Somente leitura
1 = Leitura/Gravação

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
COMUNICAÇÃO	Datalinks DPI		**Importante:** Os parâmetros Datalinks DPI são usados para datalinks em dispositivos de comunicação 20-COMM-*n* em obsolescência. Para datalinks opcionais EtherNet/IP ou 20-750 incorporados, consulte os parâmetros associados ao módulo opcional específico.				
		895 **896**	**En Dads A1** **En Dads A2** Entrada de dados A*n* Número do parâmetro cujo valor será escrito a partir de uma tabela de dados do dispositivo de comunicação.	Padrão: Mín/Máx:	0 (0 = "Desativ.") 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		897 **898**	**En Dads B1** **En Dads B2** Entrada de dados B*n* Número do parâmetro cujo valor será escrito a partir de uma tabela de dados do dispositivo de comunicação.	Consulte [En Dads A1].			
		899 **900**	**En Dads C1** **En Dads C2** Entrada de dados C*n* Número do parâmetro cujo valor será escrito a partir de uma tabela de dados do dispositivo de comunicação.	Consulte [En Dads A1].			
		901 **902**	**En Dads D1** **En Dads D2** Entrada de dados D*n* Número do parâmetro cujo valor será escrito a partir de uma tabela de dados do dispositivo de comunicação.	Consulte [En Dads A1].			
		905 **906**	**Sd Dados A1** **Sd Dados A2** Saída de dados A*n* Número do parâmetro cujo valor será escrito para uma tabela de dados do dispositivo de comunicação.	Padrão: Mín/Máx:	0 (0 = "Desativ.") 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		907 **908**	**Sd Dados B1** **Sd Dados B2** Saída de dados B*n* Número do parâmetro cujo valor será escrito a partir de uma tabela de dados do dispositivo de comunicação.	Consulte [Sd Dados A1].			
		909 **910**	**Sd Dados C1** **Sd Dados C2** Saída de dados C*n* Número do parâmetro cujo valor será escrito a partir de uma tabela de dados do dispositivo de comunicação.	Consulte [Sd Dados A1].			
		911 **912**	**Sd Dados D1** **Sd Dados D2** Saída de dados D*n* Número do parâmetro cujo valor será escrito a partir de uma tabela de dados do dispositivo de comunicação.	Consulte [Sd Dados A1].			

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
COMUNICAÇÃO	Proprietários	919	**Interromper leitura de controle** Interromper leitura de controle Indica que a porta está emitindo um comando desliga válido.	0 = Falso 1 = Verdadeiro	RO	Inteiro de 16 bits
		920	**Iniciar leitura de controle** Iniciar leitura de controle Indica que a porta está emitindo um comando partida válido.	0 = Falso 1 = Verdadeiro	RO	Inteiro de 16 bits
		921	**Jog de leitura de controle** Jog de leitura de controle Indica que a porta está emitindo um comando de jog válido.	0 = Falso 1 = Verdadeiro	RO	Inteiro de 16 bits
		922	**Prp Direç** Leitura de controle de direção Indica qual porta tem o controle exclusivo das mudanças de direção. Somente uma porta por vez pode ter a função de direção.	0 = Falso 1 = Verdadeiro	RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Port 14	Port 13[1]	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Ent Dig[2]
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 somente.
(2) Se o parâmetro 150 [Conf Ent Digital] =1 "Run Level", a ausência de um comando de operação é indicada como uma parada determinada.

Opções	Reservado	Port 14	Port 13[1]	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Ent Dig
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 somente.

Opções	Reservado	Port 14	Port 13[1]	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Ent Dig
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 somente.

Opções	Reservado	Port 14	Port 13[1]	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Ent Dig
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 somente.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
COMUNICAÇÃO	Proprietários	923	**Elim Prop Falha** Eliminar a leitura de controle da falha Indica qual porta está removendo uma falha atualmente.	0 = Falso 1 = Verdadeiro	RO	Inteiro de 16 bits
		924	**Leitura de controle manual** Leitura de controle manual O adaptador que solicitou o controle manual de toda a lógica do inversor e/ou funções de referência. Se um adaptador estiver em bloqueio manual, todas as outras funções (exceto parada) em todos os outros adaptadores estão bloqueadas e não funcionam. Monitore o status de travamento manual associado aos parâmetros de status do proprietário.	0 = Falso 1 = Verdadeiro	RO	Inteiro de 16 bits
		925	**Ref Prop Selec** Leitura de controle de seleção de referência Indica qual porta está emitindo uma seleção de referência válida.	0 = Falso 1 = Verdadeiro	RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Port 14	Port 13[1]	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Ent Dig
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 somente.

Arquivo de diagnóstico do inversor (porta 0)

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Status	930	**Origem Ref Veloc** Origem de referência de velocidade Indica a origem selecionada atualmente para o valor exibido em P593 [Ref Vel Limitad]. A fonte de referência de velocidade exibe o número do parâmetro que está fornecendo a referência de velocidade. Por exemplo, se a fonte de referência de velocidade contiver o valor 546, P546 [PtoCnfRefVel A] é a fonte da referência de velocidade.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RO	Inteiro de 32 bits
		931	**OrigemÚlt Início** Última origem de partida Exibe a origem que iniciou a sequência de partida mais recente. Todos os bits neste parâmetro são atualizados sempre que o inversor receber um comando de partida.	Padrão: Opções:	0 = Somente leitura 0 = "Energ Remov" 1-6 = "Port 1-6" 7 = "Ent Dig" 8 = "Descans" 9 = "Rpp" 10 = "Profiling" 11 = "AutoReinic" 12 = "Inic Energ" 13 = "Falha" 14 = "Ativar" 15 = "AjusteAuto" 16 = "Pré-carg" 17 = "Seg" 18 = "Pard Ráp" 19 = "Port 13" 20 = "Port 14"	RO	Inteiro de 32 bits
		932	**Origem da última parada** Origem da última parada Exibe a origem que iniciou a sequência de parada mais recente. Todos os bits neste parâmetro são atualizados sempre que o inversor receber um comando de parada.	Padrão: Opções:	0 = Somente leitura 0 = "Energ Remov" 1-6 = "Port 1-6" 7 = "Ent Dig" 8 = "Descans" 9 = "Rpp" 10 = "Profiling" 11 = "AutoReinic" 12 = "Inic Energ" 13 = "Falha" 14 = "Ativar" 15 = "AjusteAuto" 16 = "Pré-carg" 17 = "Seg" 18 = "Pard Ráp" 19 = "Port 13" 20 = "Port 14"	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Status	933	**Inic Inibições** Inic Inibições		RO	Inteiro de 32 bits

Indica qual condição está impedindo que o inversor dê a partida ou opere.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Comut NaoCfg	Profiler(1)	Descans	Seg	Início	BD	Parada	Precharge	Habilitação	Alarme	Com falha
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 somente.

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Bit 0 "Em falha" – O inversor está em estado com falha. Consulte P951 [Últ Código Falha].
Bit 1 "Alrm" – Um alarme de tipo 2 existe. Consulte P961 [Alarmes Tipo2].
Bit 2 "Ativar" – Uma entrada de habilitação está aberta.
Bit 3 "Pré-carg" – O inversor está em pré-carregamento. Consulte P321 [Control Pré-Carg], P11 [Volts de Bar Dir].
Bit 4 "Stop" – O inversor está recebendo um sinal de parada. Consulte P919 [Int Propriet].
Bit 5 "BD" – O banco de dados está realizando uma operação de descarregamento.
Bit 6 "Início" – A partida está ativa e evitando uma partida. Vá até a rotina de partida e cancele.
Bit 7 "Seg" – O módulo opcional de segurança está evitando uma partida.
Bit 8 "Descans" – A função de espera está emitindo uma parada. Consulte P 350 [Modo Sleep Wake], P351 [SelRef SleepWake].
Bit 9 "Profiler" – A função profiler está emitido uma parada. Consulte P1210 [Status Perfil].
Bit 10 "Comut NaoCfg" – A função de comutação do motor PM associado não foi configurado para uso.

Nº	Nome da tela	Leitura-gravação	Tipo de dados
934	**Último IníclnIb** Inibição da última partida	RO	Inteiro de 32 bits

Exibe a inibição que impediu o último sinal de partida de iniciar o inversor. Os bits serão desenergizados depois da próxima sequência de partida bem-sucedida. Consulte o parâmetro 933 [Inic Inibições] para as descrições dos bits.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Comut NaoCfg	Profilier	Descans	Seg	Início	BD	Parada	Precharge	Habilitação	Alarme	Com falha
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Status	935	**Status da unidade 1** Status da unidade 1		RO	Inteiro de 32 bits

Condição de operação atual do inversor.

Opções	Regen	Motor OL	Ativ lig	Reg Frq Bus	Lim Atual	No Lim	Em posição	Velc Zero	Modo Torque	ModoPosição	Modo Velc	DB Ativ	DC Freando	Parando	Alternando	Executando	Reservado	Bit 4 RefVel	Bit 3 RefVel	Bit 2 RefVel	Bit 1 RefVel	Bit 0 RefVel	Manual	Em Veloc	Com falha	Alarme	Desacelerando	Acelerando	Dir Real	Dir Comand	Ativo	Pronto
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Ready" – Quando o parâmetro 150 [Conf Ent Digital] opção 1 "Run Level" estiver selecionado e o comando de operação estiver desenergizado, este bit também será desenergizado.

Tabela 935A: Status de referência

Bit	14	13	12	11	10	Fonte de referência
	0	0	0	0	1	Auto, Ref A
	0	0	0	1	0	Auto, Ref B
	0	0	0	1	1	Auto, Presel 3
	0	0	1	0	0	Auto, Presel 4
	0	0	1	0	1	Auto, Presel 5
	0	0	1	1	0	Auto, Presel 6
	0	0	1	1	1	Auto, Presel 7
	1	0	0	0	0	MAN, Port 0, SEL ENDIG
	1	0	0	0	1	MAN, Port 1
	1	0	0	1	0	MAN, Port 2
	1	0	0	1	1	MAN, Port 3
	1	0	1	0	0	MAN, Port 4
	1	0	1	0	1	MAN, Port 5
	1	0	1	1	0	MAN, Port 6
	1	1	1	0	1	MAN, Porta 13 INT. ENET
	1	1	1	1	0	MAN, Port 14 INV LOGIX
	1	1	1	1	1	SEL REF MAN ALT

Status Unid 1 Descrições de bit

Bit 0 "Pronto" – A condição é verdadeira se não houver inibições de partida indicado por P933 [Inic Inibições].

Bit 1 "Ativo" – A condição é verdadeira se o inversor estiver modulando.

Bit 2 "Dir Comand" – 1 = A direção comandada é a de avanço. 0 = A direção comandada é a de reversão.

Bit 3 "Dir Real" – 1 = A direção real é a de avanço. 0 = A direção real é a de reversão.

Bit 4 "Accelerating" – Para modos de controle vetorial de fluxo e não vetorial, este bit indica quando a velocidade real do motor está aumentando devido a uma mudança na referência de velocidade. Quando acelerar, a velocidade do motor está se afastando de zero na direção positiva (avanço) ou negativa (reversa). No modo de controle de tensão ajustável, a aceleração está relacionada a um aumento na frequência e na tensão de saída. O bit "accelerating" será desenergizado quando um das condições a seguir ocorrer: inversor inativo (Bit 1 "Active" com status desenergizado) ou quando "At Speed" (Bit 8 com status energizado) ou "AtZero Speed" (Bit 24 energizado) ou "DC Braking" (Bit 19 energizado) ou quando o inversor estiver operando como um regulador de torque (Bit 23 sem Bits 21 e 22).

Bit 5 "Decelerating" – Este bit complementa o bit 4 de status de aceleração para a condição em que a velocidade do motor está diminuindo devido a uma mudança na referência de velocidade. Quando desacelerar, a velocidade do motor está se aproximando de zero na direção positiva (avanço) ou negativa (reversa). No modo de controle de tensão ajustável, a desaceleração está relacionada a uma redução na frequência e na tensão de saída. As condições que desenergizarão este bit são as mesmas aplicadas ao bit de status de aceleração.

Bit 6 "Alarme" –

Bit 7 "Com falha" –

Bit 8 "Na velocidade" – Este bit será energizado quando a velocidade real do motor alcançar o valor de referência da velocidade. Esta condição é determinada pela comparação de P131 [Fdbk Vel Ativa] com P597 [Ref Veloc Final]. "Na velocidade" ocorre quando a diferença entre a referência de velocidade e a realimentação estiverem dentro de 1% da velocidade na placa de identificação do motor. No modo de controle de tensão ajustável, a condição "Na velocidade" indicará quando a frequência e a tensão de saída completarem suas rampas e não mudarem mais. O bit "Na velocidade" será desenergizado quando um das condições a seguir ocorrer: inversor inativo (Bit 1 status "Ativo" desenergizado) ou quando acelerar (Bit 4 energizado) ou quando desacelerar (Bit 5 energizado).

Bit 9 "Manual" –

Bit 10 "Bit 1 RefVel 0" –

Bit 11 "Bit 1 RefVel 1" –

Bit 12 "Bit 1 RefVel 2" –

Bit 13 "Bit 1 RefVel 3" –

Bit 14 "Bit 1 RefVel 4" –

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Status		Bit 16 "Executando" – Este bit indica que o inversor respondeu corretamente a um sinal de partida. O bit de status "Ativo" (Bit 1) também será energizado ao mesmo tempo que o status Executando. O bit "Executando" permanecerá energizado enquanto as malhas de controle do inversor estiverem ativas e durante uma parada controlada. O bit "Executando" será desenergizado devido a uma das seguintes condições: inversor parado, inversor parado por inércia, inversor em jog, autoajuste do inversor. Bit 17 "Em jog" – Este bit indica que o inversor respondeu corretamente a um sinal de jog. O bit de status "Ativo" (Bit 1) também será energizado ao mesmo tempo que o status Em jog. O bit "Em jog" permanecerá energizado enquanto as malhas de controle do inversor estiverem ativas e durante uma parada controlada. O bit "Em jog" permanecerá energizado depois que o sinal de jog for removido até que o inversor pare. O bit "Jogging" será desenergizado devido a uma das seguintes condições: inversor parado, inversor parado por inércia, inversor em operação, autoajuste do inversor. Bit 18 "Stopping" – O inversor está tentando fazer com que o motor entre em estado de descanso devido a um comando de parada. Bit 19 "DC Braking" – O inversor está executando a frenagem CC. Bit 20 "DB Active" – A frenagem dinâmica está ativa. Bit 21 "Speed Mode" – Quando energizado, o bit "Speed Mode" indica que a velocidade do motor está no modo de regulagem ativo. Este é o caso padrão quando operar no modo de controle sem vetor, pois a posição e o torque podem ser controlados somente no modo de controle vetorial. O bit de status "Speed Mode" será desenergizado devido a uma das seguintes condições: o inversor está operando em outro modo de regulagem como, por exemplo, um modo de regulador de posição, regulador de torque ou controle de tensão ajustável. O bit de status "Speed Mode" também será desenergizado se o inversor não estiver ativo (bit de status 1 removido). Em casos em que o controle pode alternar automaticamente entre velocidade e torque, como os modos de controle SLAT FVC, o bit "Speed Mode" indicará quando o controle de velocidade está ativo. No modo de controle "Sum" FVC em que a saída do regulador de velocidade é adicionado a uma referência de torque, os bits de status "Speed Mode" e "Torque Mode" serão energizados enquanto o inversor estiver ativo. Bit 22 "PositionMode" – Quando energizado, o bit "PositionMode" indica que a posição do motor está no modo de regulagem ativa. A posição de controle está disponível somente quando o inversor estiver operando em um modo de controle vetorial com um dispositivo de realimentação de velocidade e de posição. O bit de status "Position Mode" será desenergizado devido a uma das seguintes condições: o inversor está operando em outro modo de regulagem sem posição como, por exemplo, um modo de regulador de velocidade, regulador de torque ou controle de tensão ajustável. O bit de status "PositionMode" também será desenergizado se o inversor não estiver ativo (bit de status 1 removido). Bit 23 "Torque Mode" – Quando energizado, o bit "Torque Mode" indica que o torque do motor está no modo de regulagem ativo. O controle de torque está disponível somente quando o inversor estiver em operação em um modo de controle vetorial. O bit de status "Torque Mode" será desenergizado devido a qualquer uma das seguintes condições: inversor operando em outro modo de regulagem como, por exemplo, modo regulador de velocidade, regulador de posição controle de tensão ajustável. O bit de status "Torque Mode" também será desenergizado se o inversor não estiver ativo (bit de status 1 removido). Em casos em que o controle pode alternar automaticamente entre velocidade e torque, como os modos de controle SLAT FVC, o bit "Torque Mode" indicará quando o controle de torque está ativo. No modo de controle "Sum" FVC em que a saída do regulador de velocidade é adicionado a uma referência de torque, os bits de status "Speed Mode" e "Torque Mode" serão energizados enquanto o inversor estiver ativo. Bit 24 "AtZero Speed" – Quando energizado, o bit de status "AtZero Speed" indica que o valor de P131 [Fdbk Vel Ativa] está próximo de zero. Este bit de status é energizado quando a magnitude de velocidade de realimentação (sinal independente) torna-se menor que o nível definido em P525 [Limit Veloc Zero]. Este bit será desenergizado quando a velocidade exceder o nível de velocidade zero duas vezes. Bit 25 "At Home" – Este bit é energizado quando a diferença entre P847 [Fdbk Posição] e P737 [Pos Orig Real] está dentro de P726 [Band Posit InPos]. Bit 26 "At Limit" – Este bit é energizado quando um bit em P945 [Status No Lim] é energizado. Consulte P945 [Status No Lim] para mais detalhes. Bit 27 "Cur Limit" – Bit 28 "Bus Frq Reg" – Bit 29 "Enable On" – Bit 30 "Motor OL" – Há uma carga excessiva no motor. Bit 31 "Regen" –			

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Status	936	**Status da unidade 2** Status da unidade 2		RO	Inteiro de 32 bits

Condição de operação atual do inversor.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	N-1 Operate (1)	Taxa Desc (2)	Taxa Acel (2)	Prd FB PID	Autosinton	PrCargFech	ModoTensAjust (2)	Reservado	SwO PrdFrFdb	Freio Fluxo	Reservado	Vent HS Lig	CntRegRstrAu	Ato AutoRstr
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 com carcaça 8 e maiores somente.
(2) Inversores 753 somente.

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "AutoRstr Act" – A partida automática foi ativada.

Bit 1 "AuRstrCntDwn" – A partida automática está fazendo a contagem regressiva do tempo de atraso programado para tentar uma nova partida.

Bit 2 "HS Fan On" – O ventilador do dissipador de calor está em operação.

Bit 4 "Flux Braking" –

Bit 5 "FdbkLoss SwO" – Este bit de status indicará que uma falha F97 "Chave Tac Auto" ocorreu. A falha F97 está associada à opção para comutar automaticamente o dispositivo de realimentação alternativo mediante uma falha do dispositivo primário. A falha F97 indica que os dispositivos primários e alternativos falharam. Isto pode ocorrer antes ou depois da mudar para o dispositivo alternativo.

Bit 7 "Adj VItgMode" – Seleção de parâmetro inválido detectado.

Bit 8 "PrchrgClosed" – Relé de pré-carga está fechado.

Bit 9 "Autotuning" – O inversor está executando em procedimento de autoajuste.

Bit 10 "PID FB Loss" – A realimentação selecionada para a fonte de realimentação de PID detectou uma condição de perda. O sinal de realimentação analógico da PID do processo está abaixo de 2 V (sinal de 0 a 10 V) ou abaixo de 4 mA (sinal de 4 a 20 mA).

Bit 11 "Accel Rate" – Quando energizado, indica que P536 [Temp Acel 2] está ativo. Este é o tempo de aceleração de zero até a velocidade/frequência nominal para a rampa de referência do controle de velocidade. Quando desenergizado, indica que P535 [Temp Acel 1] está ativo. Temp Acel 1 é a seleção padrão.

Bit 12 "Decel Rate" – Quando energizado, indica que P538 [Decel Time 2] está ativo. Este é o tempo de desaceleração de zero até a frequência nominal/velocidade a zero para a rampa de referência do controle de velocidade. Quando desenergizado, indica que P537 [Temp Desacel 1] está ativo. Temp Desacel 1 é a seleção padrão.

Bit 13 "N-1 Operate" – Indica que o inversor paralelo está no modo de operação.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Status	937	**Sts Condição 1** Status da condição 1		RO	Inteiro de 32 bits

Status de condições que podem ou não fazer com que o inversor execute uma ação (em falha) com base na configuração das funções de proteção.

A ocorrência de condição que foram configuradas como falhas são indicadas pelo P952 [Status Falha A] e as configuradas como alarmes são indicadas por P959 [Status AlarmeA].

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Timeout PP (1)	AlertTerra	ErrPrecarExt	PrdFdbkPos	PrdFdbkAux	PrdFdbkAlt	PrdFdbkPri	Pin Cort 2	Pin Cort 1	Inib Desac	Prd FaseSd	Prd FaseEnt	Prd Carga	Motor OL	Voltagem Bx	Prd Energia
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 753 somente

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Power Loss" – Uma exceção de perda de potência foi emitida. A detecção de perda de potência é uma função do gerenciador de barramento e é configurada por [Perda Eng Modo *n*] e [Nível Perda Eng *n*]. A falha e o alarme correspondentes são processados em segundo plano de acordo com P449 [Ação Perda Eng] e o estado desse bit.

Bit 1 "UnderVoltage" – Uma exceção de subtensão foi emitida. O parâmetro 460 [Ação Baixa Volt] deve ser definido como uma opção diferente de 0 "Ignorar" para que este bit seja configurado. A falha e o alarme correspondentes são processados imediatamente pela mesma função de pré-carga onde o bit de status de condição é detectado.

Bit 2 "Motor OL" – Há uma carga excessiva no motor. Se P410 [Ação SC Motor] for definido com a opção 0 "ignorar" a função de sobrecarga não produzirá um bit de status de condição, um status de alarme ou um status de falha. Se P410 [Ação SC Motor] for definido com a opção 1 "Alarme" o bit de status de condição e o alarme serão definidos quando o valor de sobrecarga exceder P412 [Nvl Alarm SC Mtr]. O parâmetro 412 [Nvl Alarm SC Mtr] deve ser definido com uma opção diferente de 0 "ignorar' para produzir um alarme de bit de status de condição.

Bit 3 "Perd Carga" – Este bit depende da configuração de P441 [Ação Perd Carg] o qual deve ser definido com uma opção diferente de 0 "Ignorar" para ser processado. A falha e o alarme correspondentes são processados em segundo plano de acordo com P441 [Ação Perd Carg] e o estado desse bit.

Bit 4 "InPhaseLoss" – Uma exceção de perda de fase de entrada foi emitida. A falha e o alarme correspondentes são processados em segundo plano de acordo com P462 [AçãoPerda EmFase] e o estado desse bit. O parâmetro 462 [AçãoPerda EmFase] não é usado para inibir este bit.

Bit 5 "OutPhaseLoss" – Uma exceção de perda de fase de saída foi emitida. A falha e o alarme correspondentes são processados em segundo plano de acordo com P444 [AçãoPrdFaseSaída] e o estado desse bit. O parâmetro 444 [AçãoPrdFaseSaída] não é usado para inibir este bit.

Bit 6 "Decel Inhib" – O inversor está sendo impedido de desacelerar até a velocidade comandada. Se o inversor não estiver desacelerando (P935 [Status Unid 1]

Bit 5 = 0, não está no estado de operação ou se P635 [Cntl Opções Vel] Bit 0 = 1, este bit é desenergizado. Caso contrário este bit é definido quando uma condição de inibição de desaceleração é detectada. O parâmetro 409 [Ação Inib Desac] não afeta este bit.

Bit 7 "Shear Pin 1" – O valor definido em P436 [Nível Pino Corte 1] foi atingido ou excedido. O parâmetro 435 1 [Acão Pino Cort 1] deve ser definido como uma opção diferente de 0 "Ignorar" para que este bit seja configurado. A falha e o alarme correspondentes são processados em segundo plano de acordo com P435 [Acão Pino Cort 1] e o estado desse bit.

Bit 8 "Shear Pin 2" – O valor definido em P439 [Nível Pino Corte 2] foi atingido ou excedido. O parâmetro 438 [Acão Pino Cort 2] deve ser definido como uma opção diferente de 0 "Ignorar" para que este bit seja configurado. A falha e o alarme correspondentes são processados em segundo plano de acordo com P438 [Acão Pino Cort 2] e o estado desse bit.

Bit 9 "PriFdbkLoss" – Quando energizado, indica que o dispositivo selecionado como a fonte de realimentação de velocidade primária reportou uma falha do dispositivo. P125 [Sel Fdbk Vel Pri] seleciona o dispositivo usado como fonte de realimentação de velocidade primária. O dispositivo de realimentação primária fornece a realimentação de velocidade do motor se a opção de troca automática do tacômetro estiver desabilitada ou não mudou para o dispositivo de realimentação alternativo. Para reportar esta condição como um alarme, o parâmetro de configuração de perda de realimentação para o dispositivo de realimentação primário deve ser configurado como "Alarm."

Bit 10 "AltFdbkLoss" – Quando energizado, indica que o dispositivo selecionado como a fonte de realimentação de velocidade alternativa reportou uma falha do dispositivo. P128 [Sel Fdbk Vel Alt] seleciona o dispositivo usado como fonte de realimentação de velocidade alternativa. O dispositivo de realimentação primária fornece a realimentação de velocidade do motor se a opção de troca automática do tacômetro estiver habilitada ou se o dispositivo de realimentação primária falhou. Para reportar esta condição como um alarme, o parâmetro de configuração de perda de alimentação para o dispositivo de realimentação alternativa deve ser configurado para "Alarm."

Bit 11 "AuxFdbkLoss" – Quando energizado, indica que o dispositivo selecionado como a fonte de realimentação auxiliar reportou uma falha. P132 [Sel Fdbk Vel Aux] seleciona o dispositivo usado como fonte de realimentação de velocidade auxiliar. O dispositivo de realimentação auxiliar pode ser usado para fornecer referência de velocidade do motor. Para reportar esta condição como um alarme, o parâmetro de configuração de perda de alimentação para o dispositivo de realimentação auxiliar deve ser configurado para "Alarm."

Bit 12 "PosFdbkLoss" – Quando energizado, indica que o dispositivo selecionado como a fonte de realimentação de posição reportou uma falha. P135 [Sel Fdbk Pso] seleciona o dispositivo usado como a fonte de realimentação de posição. A realimentação de posição é usada para aplicações de controle de posição. Ele pode ser o mesmo dispositivo usado para a realimentação de velocidade ou a realimentação de posição pode ser fornecida por um dispositivo separado. Para reportar esta condição como um alarme, o parâmetro de configuração de perda de alimentação para o dispositivo de realimentação de posição deve ser configurado para "Alarm."

Bit 13 "ExtPrchrgErr" – A entrada digital selecionada atribuída ao controle de vedação de pré-carga, P190 [Ved Pré-Carg ED], não estava ativa quando o barramento estabilizou. A falha e o alarme correspondentes são processados de acordo com P323 [Cfg Err Pré-Carg] e o estado desse bit.

Bit 14 "GndWarning" – O valor definido em P467 [Nvl Alerta Terra] foi excedido. O parâmetro 466 [Ação AlertaTerra] deve ser definido como uma opção diferente de 0 "Ignorar" para que este bit seja configurado. A falha e o alarme correspondentes são processados em segundo plano de acordo com P466 [Ação AlertaTerra] e o estado desse bit.

Bit 15 "OW Timeout" – O valor definido em P1172 [TorqAlarm Timeout] foi excedido. Este bit é definido pelo algoritmo Pump-Off. A falha e o alarme correspondentes são processados em segundo plano com base no estado deste bit.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Status	940	**Cont Sobrec Un** Contagem de sobrecarga do inversor Indica a sobrecarga da unidade de alimentação (IT) em porcentagem. Quando o valor alcançar 100%, ocorre uma falha de sobrecarga da unidade de alimentação.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 0,00/200,00	RO	Real
		941	**Pct Temp TBTI** Percentual de temperatura do transistor bipolar com gate isolado Indica a temperatura da junção IGBT em porcentagem da temperatura máxima de junção.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+200,00	RO	Real
		942	**Temp C TBTI** Temperatura em Celsius do transistor bipolar com gate isolado Indica a temperatura da junção IGBT em graus centígrados.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,00 -/+200,00	RO	Real
		943	**Pct Temp Unid** Percentual de temperatura do inversor Indica a temperatura em operação da parte de potência do inversor (dissipador de calor) em porcentagem da temperatura máxima do dissipador de calor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+200,00	RO	Real
		944	**Temp C Unid** Graus Celsius da temperatura do inversor Temperatura em operação atual da parte de potência do inversor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,00 -/+200,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Status	945	**Status No Lim** Status No Lim		RO	Inteiro de 32 bits

Status das condições dinâmicas dentro do inversor que estão ativas ou em que um limite está sendo aplicado.

Opções	Lmt Taxa Cor	LmtNegPrvTrq	LmtPosPrvTrq	Esc Volt Mot	LmtVFVoltBar	LmtReg Térm	VF Lmt Cor	Lmt Eng Rege	Lmt Eng Mot	Lmt Neg Trq	Lmt Pos Trq	LmtNegCorFlx	LmtPosCorFlx	LmtNegCorTrq	LmtPosCorTrq	VelAl RegPos	VelBx RegPso	LmtAl RegPos	LmtBx RegPos	Limit Res FD	LmtFreq MLP	Economize	Freio Fluxo	LtNegSveFreq	LtPosSVeFreq	Lmt Bx Freq	Lmt Al Freq	Lmt Reg Vel	Lmt Sobrvel	Lmt VelocMax	Lmt Vlt Bar	Lim Cor
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Lim Cor" – O limite de corrente da escala está ajustando a frequência de saída
Bit 1 "Lmt Vlt Bar" – O limite de tensão da escala está ajustando a frequência de saída
Bit 2 "MaxSpeed Lmt" – A referência de velocidade do motor está limitada a uma velocidade de avanço máxima ou a uma velocidade de reversão máxima. Consulte P520 [Veloc Avanc Máx], P521 [Veloc Rev Máx].
Bit 3 "Lmt Sobrvel" – O corte positivo (+) de referência de velocidade do motor está no limite de velocidade máxima mais ou menos (+/-) no limite de sobrevelocidade
Bit 4 "Lmt Reg Vel" – A saída do regulador de velocidade do inversor alcançou o limite. Consulte P655 [Lmt Pos Reg Vel], P656 [Lmt Neg Reg Vel].
Bit 5 "Lmt Al Freq" – O limite superior da rampa interna de controle da escala está ativo
Bit 6 "Lmt Bx Freq" – O limite inferior da rampa interna de controle da escala está ativo
Bit 7 "LtPosSVeFreq" – O limite de sobrevelocidade positivo (+) da rampa interna de controle da escala está ativo
Bit 8 "LtNegSveFreq" – O limite de sobrevelocidade negativo (-) da rampa interna de controle da escala
Bit 9 "Freio Fluxo" – A frenagem de fluxo está ativa
Bit 10 "Economize" – O economize está ativo
Bit 11 "LmtFreq MLP" – A frequência PWM é reduzida pelo regulador térmico
Bit 12 "Limit Res FD" – A proteção térmica de frenagem dinâmica está ativa. Verifique P385 [WattsPulsExt FR].
Bit 13 "LmtBx RegPos" – O limite inferior do integrador de posição está ativo
Bit 14 "LmtAl RegPos" – O limite superior do integrador de posição está ativo
Bit 15 "VelBx RegPso" – A saída do regulador de posição (velocidade) está no limite inferior
Bit 16 "VelAl RegPos" – A saída do regulador de posição (velocidade) está no limite superior
Bit 17 "LmtPosCorTrq" – O limite positivo da corrente de torque está ativo
Bit 18 "LmtNegCorTrq" – O limite negativo de corrente de torque está ativo
Bit 19 "LmtPosCorFlx" – O limite positivo de corrente de fluxo está ativo
Bit 20 "LmtNegCorFlx" – O limite negativo de corrente de fluxo está ativo
Bit 21 "Trq Pos Lmt" – O limite de torque positivo está ativo. Consulte P670 [Limit Torque Pos].
Bit 22 "Lmt Neg Trq" – O limite de torque negativo está ativo. Consulte P671 [Limit Torque Neg].
Bit 23 "Lmt Eng Mot" – O limite de potência do motor está ativo. Consulte P427 [Lmt Energ Motor].
Bit 24 "Lmt Eng Rege" – O limite de energia de regeneração está ativo. Consulte P426 [Lim Energ Regen].
Bit 25 "VF Lmt Cor" – O parâmetro de limite de corrente ou o limite de corrente da entrada analógica está ativa
Bit 26 "LmtReg Térm" – O limite de torque do regulador térmico está ativo
Bit 27 "LmtVFVoltBar" – O limite de torque do regulador de tensão do barramento está ativo
Bit 28 "Esc Volt Mot" – O limite de tensão do motor Vds está ativo
Bit 29 "LmtPosPrvTrq" – O limite de torque positivo que testa o torque está ativo
Bit 30 "LmtNegPrvTrq" – O limite de torque negativo que testa o torque está ativo
Bit 31 "Lmt Taxa Cor" – O limite da taxa de corrente está ativo

Grupo	Nº	Nome da tela	Leitura-gravação	Tipo de dados
Status	946	**Pad Port Seg** Status da porta de segurança	RO	Inteiro de 16 bits

Indica o local da porta de uma opção de realimentação válida para usar com a opção Safe Speed Monitoring.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Info de falha/alarme	950	**Conf Falh Menor** Configuração de falha de advertência			RW	Inteiro de 16 bits
		951	**Últ Código Falha** Últ Código Falha O código de falha da primeira falha deste o último reset. Frequentemente, há uma cadeia de falhas que ocorre durante uma decomposição. Quando localizar falhas, geralmente é útil saber a primeira falha. Este parâmetro é para conveniência. Um histórico abrangente das informações sobre falhas está disponível através da falha que (através de telas da IHM e/ou ferramentas de software como o Drive Explorer).	Padrão: Mín/Máx:	0 0/424648720	RO	Inteiro de 32 bits
		952	**Status de falha A** Status de falha A			RO	Inteiro de 32 bits

Habilita/desabilita a operação da função "Falha Advertência" que permite o inversor continue a operar enquanto alguns tipos de falhas estiverem presentes. Além de configurar este parâmetro, a ação "Falh Mn" deve ser selecionada para a condição desejada para resulta em uma falha de advertência (consulte P410 para exemplo).

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Habilitação
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Indica a ocorrência de condições que foram configuradas como falhas. Essas condições são a partir de 937 [Sts Condição 1].
Consulte o parâmetro 937 [Sts Condição 1] para descrições do bit.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	ErrPrecarExt	PrdFdbkPos	PrdFdbkAux	PrdFdbkAlt	PrdFdbkPri	Pin Cort 2	Pin Cort 1	Inib Desac	Prd FaseSd	Prd FaseEnt	Prd Carga	Motor OL	Voltagem Bx	Prd Energia
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Info de falha/alarme	953	**Status de falha B** Status de falha B		RO	Inteiro de 32 bits

Indica a ocorrência de condições que foram configuradas como falhas.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Cm Lmt Ter	TrvlLimCflct	Sobreperc	TO AlarmePP	Falha Terra	CnfgSCodPT(1)	BandVelPTrq(1)	HW PICor	SW PICor	ReinAuEsgotd	FxVoltIXO	FxAmpsFlux	InterVoltsRI	FalhPlacSeg	Pré-cga Abta	Lmt Sobrvel	Excesso Cga	DisAbaixoTmp	TransistorAT	Heatsink OT	Unid OL	Voltagem Alt	FalhEnt Aux
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 somente.

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Aux InputFlt" –
Bit 1 "OverVoltage" – Ocorreu o desarme por sobretensão.
Bit 2 "Drive OL" – Indica que o inversor está sobrecarregado. P940 [Cont Sobrec Un] chegou a 100%.
Bit 3 "Heatsink OT" – Indica que o dissipador de calor do inversor está acima da temperatura. P943 [Pct Temp Unid] chegou a 100%.
Bit 4 "TransistorOT" – Indica que a junção do transistor (IGBT) está acima da temperatura. P941 [Pct Temp TBTI] chegou a 100%.
Bit 5 "SinkUnderTmp" – Indica que a temperatura do dissipador de calor está abaixo -18,7 °C (-2 °F).
Bit 6 "Excess Load" – O motor não atingiu a velocidade no período de tempo alocado durante o autoajuste.
Bit 7 "Overspd Lmt" – Quando energizado, indica que uma falha F25 "Limit SobreVelo" ocorreu. Esta é uma falha não configurável. Uma condição de sobretemperatura ocorre quando a velocidade do motor sai da faixa de operação normal. Os limites desta faixa são estabelecidos em P521 [Veloc Rev Máx] – P524 [Limit SobreVelo] = (limite inferior) e P520 [Veloc Avanc Máx] + P524 [Limit SobreVelo] = (limite superior). No modo de controle vetorial de fluxo ou de controle do conversor de escala com encoder, a velocidade do motor usada é um valor médio de 2 ms do P131 [Fdbk Vel Ativa]. No modo de controle do conversor de escala sem um encoder, a verificação de sobrevelocidade usa P1 [Freq de Saída]. A condição de sobrevelocidade deve existir por pelo menos 16 milissegundos antes que ele cause uma falha.
Bit 8 "Prchrg Open" – O relé de pré-carga está aberto.
Bit 9 "SafetyBrdFlt" – A placa de segurança está em um estado de falha.
Bit 10 "IRVoltsRange" – A tensão IR de autoajuste excedeu a faixa de P73 [Queda Volt RC].
Bit 11 "FluxAmpsRang" – A corrente de fluxo do autoajuste excedeu a faixa de P75 [Ref corrent flux].
Bit 12 "IXOVoltRange" – A tensão Ixo de autoajuste excedeu a faixa de P74 [Queda Volt Ixo].
Bit 13 "AuRstExhaust" – O valor definido em P348 [Tent Reinic Auto] foi excedido.
Bit 14 "SW OverCur" – A corrente de saída do inversor excedeu a capacidade de corrente de 1 ms em 250%.
Bit 15 "HW OverCur" – A corrente de saída do inversor excedeu o limite de desarme de corrente do hardware.
Bit 16 "TrqPrvSpdBnd" – O desvio permitido entre a velocidade real do motor e a velocidade em rampa definidos em P1105 [Band Dev Veloc] foi excedido.
Bit 17 "TPEnclsCfg" – A função Torque Proving foi configurada como sem encoder. Leia a declaração de atenção em Prova de Içamento/Torque na página 344.
Bit 18 "Falha Terra" – O caminho da corrente até o terra é maior que 25% da corrente nominal do inversor detectada.
Bit 19 "OW Alarm TO" – Um alarme A65 "OW TrqLvl Timeout" ocorreu.
Bit 20 "Over Travel" – A entrada digital selecionada para uma das direções de sobrepercurso está ativa.
Bit 21 "TrvlLimCflct" – Os limites de percurso estão em conflito.
Bit 22 "End Lmt Sw" – A entrada digital selecionada para uma das chaves fim de curso, P196 [Lim Ext Avanç ED] ou P198 [Lim Ext Rev ED], detectou uma borda de descida e P313 [Md PosTqVel Ativ] não está configurado em 1 "Speed Reg."

Nº	Nome da tela	Leitura-gravação	Tipo de dados
954	**Status1 na Falha** Status 1 na falha	RO	Inteiro de 32 bits

Captura e exibe o padrão de bit P935 [Status Unid 1] no momento da última falha.
Consulte o parâmetro 935 [Status Unid 1] para descrições do bit.

Opções	Regen	Motor OL	Ativ lig	Reg Frq Bus	Lim Atual	No Lim	Em posição	Velc Zero	Modo Torque	ModoPosição	Modo Velc	DB Ativ	DC Freando	Parando	Alternando	Executando	Reservado	Bit 4 RefVel	Bit 3 RefVel	Bit 2 RefVel	Bit 1 RefVel	Bit 0 RefVel	Manual	Em Veloc	Com falha	Alarme	Desacelerando	Acelerando	Dir Real	Dir Comand	Ativo	Pronto
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Info de falha/alarme	955	**Status2 na Falha** Status 2 na falha Captura e exibe o padrão de bit P936 [Status Unid 2] no momento da última falha. Consulte o parâmetro 936 [Status Unid 2] para descrições do bit.			RO	Inteiro de 32 bits
		956	**Freq Falhas** Freq Falhas Captura e exibe o valor de corrente em P1 [Freq de Saída], em Hertz, no momento da última falha. Ajustar P300 [Unids Veloc] para a opção 1 "RPM" não afeta este parâmetro. Para algumas falhas, o valor capturada neste parâmetro não pode corresponder ao pico/baixo no momento da falha devido à latência dos dados.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 0,00 -/+ 650,00	RO	Real
		957	**Amps Falha** Amps Falha Captura e exibe o valor de corrente em P7 [Corrente Saí], em Amps, no momento da última falha. Para algumas falhas, o valor capturada neste parâmetro não pode corresponder ao pico/baixo no momento da falha devido à latência dos dados.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,00 0,00/P21 [Amp nominal] x 2	RO	Real
		958	**Volts Bar Falha** Volts Bar Falha Captura e exibe o valor de corrente em P11 [Volts de Bar Dir], em Vcc, no momento da última falha. Para algumas falhas, o valor capturada neste parâmetro não pode corresponder ao pico/baixo no momento da falha devido à latência dos dados.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vcc 0,00 0,00/P20 [Voltagem nom] x 2	RO	Real
		959	**Status do alarme A** Status do alarme A Indica a ocorrência de condições que foram configuradas como alarmes. Esses eventos são a partir de 937 [Sts Condição 1]. Consulte o parâmetro 937 [Sts Condição 1] para descrições do bit.			RO	Inteiro de 32 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Taxa Desc	Taxa Acel	Prd FB PID	Autosinton	PrCargFech	Reservado	Reservado	SwO PrdFrFdb	Freio Fluxo	Reservado	Vent HS Lig	CntReqRstrAu	Ato AutoRstr
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Tarefa Ignor	Aviso Gnd	Reservado	PrdFdbkPos	PrdFdbkAux	PrdFdbkAlt	PrdFdbkPri	Pin Cort 2	Pin Cort 1	Inib Desac	Prd FaseSd	Prd FaseEnt	Prd Carga	Motor OL	Voltagem Bx	Prd Energia
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Info de falha/alarme	960	**Status do alarme B** Status do alarme B		RO	Inteiro de 32 bits

Indica a ocorrência de condições que foram configuradas como alarmes.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	DB Res OT	N-1 Operate (1)	AI Bmb Des! (2)	T0 AlarmePP (2)	Nível PP (2)	Aviso Gnd	Orig Não Def (3)	Homing Ativ	Perfil Ativ (3)	Lt Freq PWM	LimAtlReduz	Unid OL	IniciEnergLig	Ligando	Heatsink OT	IGBT OT
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 com carcaça 8 e maiores somente.
(2) Inversores 753 somente.
(3) Inversores 755 somente.

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "IGBT OT" – Indica que a temperatura da junção do transistor (IGBT) alcançou o nível de alarme está 10 °C (50 °F) abaixo da temperatura máxima da junção (nível de falha).

Bit 1 "Heatsink OT" – Indica que a temperatura do dissipador de calor alcançou o nível de alarme está 10 °C (50 °F) abaixo da temperatura máxima do dissipador de calor (nível de falha).

Bit 2 "Lig" – A função Sleep/Wake está na condição waking.

Bit 3 "StartOnPwrUp" – O recurso partida na energização está ativo.

Bit 4 "Drive OL" – Indica que a condição de sobrecarga alcançou o nível de alarme e P940 [Cont Sobrec Un] chegou a 50%.

Bit 5 "CurLmt Reduc" – Indica que a temperatura da junção do transistor (IGBT) alcançou o nível de redução do limite de corrente alarme está 5 °C (41 °F) abaixo da temperatura máxima da junção (nível de falha).

Bit 6 "PWMFrq Reduc" – Indica que a temperatura da junção do transistor (IGBT) alcançou o nível de redução da frequência PWM que é de 10 °C (50 °F) abaixo da temperatura da junção (nível de falha) máxima. Ou o aumento instantâneo de temperatura de junção excedeu 60 °C (140 °F).

Bit 7 "Profile Actv" – Indica que a função do perfil está ativa, P1213 [Comando Perfil] Bit 12 "Prof Run Alarm" está ativo.

Bit 8 "Homing Actv" – Indica que a função de retorno à posição inicial está ativa, P731 [Homing Control] Bit 5 "Homing Alarm" está energizado.

Bit 9 "Not Home Set" – Indica que a função do perfil executou sem a primeira execução da função de retorno à posição inicial, P1213 [Comando Perfil] Bit 11 "HomeNotSetAlarm" está energizado.

Bit 10 "Gnd Warning" – O valor definido em P467 [Nvl Alerta Terra] foi excedido.

Bit 11 "OW Level" – O valor definido em P1171 [TorqAlarm Level] foi alcançado.

Bit 12 "OW Alarm T0" – O valor definido em P1172 [Timeout AlarTrq] foi alcançado.

Bit 13 "PumpOff Alrm" – A condição de Pump-Off está ativa.

Bit 14 "N-1 Operate" – Indica que o inversor paralelo está no modo de operação.

Bit 15 "DB Res OT" – Indica que o resistor de frenagem dinâmica excedeu a temperatura em operação máxima.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Info de falha/alarme	961	**Alarmes do tipo 2** Alarmes do tipo 2		RO	Inteiro de 32 bits

Indica a ocorrência de condições que foram configuradas como alarmes.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	DL Cflct	ConfltOfstMP	Pré-cga Abta	CfltBipolar(1)	FxVoltXO	FxAmpsFlux	Interv Vl RI	EntDig Cfg C	EntDig Cfg B	MlhaAltAbrta (1)	MlhaPriAbrta (1)	VHz Incpatv	LmtImpVHz	DeclNegVHz	ConfltFreq	CfltProvTrq (2)	FrenDesliz (2)	Config Esp
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 753 somente.
(2) Inversores 755 somente.

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Config Esp" – A função Sleep/Wake não é configurada corretamente. Consulte P350 [Modo Sleep Wake] para condições necessária para iniciar o inversor.

Bit 1 "BrakeSlipped" – A função Torque Prove encontrou uma condição de escorregamento do freio.

Bit 2 "TrqProvCflct" – A função Torque Prove não é configurara corretamente. O dispositivo de realimentação deve ser configurado para falha se a perda for detectada e usar o canal duplo, encoder do tipo diferencial se a realimentação do encoder for selecionado. Para operação sem encoder, leia a declaração de atenção em Prova de lçamento/Torque na página 344.

Bit 3 "Frq Cflct" – Volts por Hz não está configurado corretamente.

Bit 4 "VHzNegSlope" –

Bit 5 "VHzBoostLmt" –

Bit 6 "VHz Incmpble" –

Bit 7 "PriOpenLoop" – Quando energizado, indica que uma configuração inválida foi selecionada e o inversor não poderá ser iniciado. Um modo de controle vetorial de fluxo com motor do tipo ímã permanente foi selecionado, mas a seleção da realimentação primária é malha aberta. Para o inversor PF753, um dispositivo de realimentação deve ser usado para controle vetorial de fluxo PM. Para o inversor PF755, o controle de malha aberta do vetorial de fluxo dos motores PM é permitido.

Bit 8 "PAltOpenLoop" – Quando energizado, indica que uma configuração inválida foi selecionada e o inversor não poderá ser iniciado. Um modo de controle vetorial de fluxo com motor do tipo ímã permanente foi selecionado, mas a seleção da realimentação primária é malha aberta e a opção de troca automática do tacômetro está selecionada. Para o inversor PF753, um dispositivo de realimentação deve ser usado para controle vetorial de fluxo PM.

Bit 9 "EntDig Cnf B" – Determinadas funções da entrada digital não podem ser configuradas ao mesmo tempo. Por exemplo, se você tiver uma entrada digital de operação configurada, uma entrada digital de partida não poderá ser configurada.

Bit 10 "EntDig Cnf C" – Não são permitidas as múltiplas funções de entrada digital configuradas para a mesma entrada física.

Bit 11 "IRVltg Range" – P73 [Queda Volt RC] está fora da faixa.

Bit 12 "FluxAmpsRang" – P75 [Ref corrent flux] está fora da faixa.

Bit 13 "IXOVoltRange" – P74 [Queda Volt Rfg] está fora da faixa.

Bit 14 "BipolarCflct" –

Bit 15 "Prchrg Open" – O relé de pré-carga está aberto.

Bit 16 "PM Off Cflct" – P80 [Config ImP] Bit 0 "AutoOfstTest" e Bit 2 "StaticTestEn" não podem ser energizados ao mesmo tempo.

Bit 17 "DL Cflct" – Há um conflito no Datalink.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Info de falha/alarme	962	**AlarmeA c Falha** Alarme A na falha		RO	Inteiro de 32 bits

Captura e exibe o P959 [Status AlarmeA] no momento da última falha.

Para alguns alarmes, o valor capturada neste parâmetro não pode corresponder ao pico/baixo no momento da falha devido à latência dos dados.

Para detalhes sobre alarmes e falhas, consulte Capítulo 6.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Tarefa Ignor	Aviso Gnd	Reservado	PrdFdbkPos	PrdFdbkAux	PrdFdbkAlt	PrdFdbkPri	Pin Cort 2	Pin Cort 1	Inib Desac	Prd FaseSd	Prd FaseEnt	Prd Carga	Motor OL	Voltagem Bx	Prd Energia
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Power Loss" – Uma exceção de perda de potência foi emitida.

Bit 1 "UnderVoltage" – Uma exceção de subtensão foi emitida.

Bit 2 "Motor OL" – Há uma carga excessiva no motor.

Bit 4 "InPhaseLoss" – Uma exceção de perda de fase de entrada foi emitida.

Bit 5 "OutPhaseLoss" – Uma exceção de perda de fase de saída foi emitida.

Bit 6 "Decel Inhib" – O inversor está sendo impedido de desacelerar até a velocidade comandada.

Bit 7 "Shear Pin 1" – O valor definido em P436 [Shear Pin 1 Level] foi excedido.

Bit 8 "Shear Pin 2" – O valor definido em P439 [Shear Pin 2 Level] foi excedido.

Bit 9 "PriFdbkLoss" – Quando energizado, indica que o dispositivo selecionado como a fonte de realimentação de velocidade primária reportou uma falha do dispositivo. P125 [Sel Fdbk Vel Pri] seleciona o dispositivo usado como fonte de realimentação de velocidade primária. O dispositivo de realimentação primária fornece a realimentação de velocidade do motor se a opção de troca automática do tacômetro estiver desabilitada ou não mudou para o dispositivo de realimentação alternativo. Para reportar esta condição como um alarme, o parâmetro de configuração de perda de realimentação para o dispositivo de realimentação primário deve ser configurado como "Alarm."

Bit 10 "AltFdbkLoss" – Quando energizado, indica que o dispositivo selecionado como a fonte de realimentação de velocidade alternativa reportou uma falha do dispositivo. P128 [Sel Fdbk Vel Alt] seleciona o dispositivo usado como fonte de realimentação de velocidade alternativa. O dispositivo de realimentação primária fornece a realimentação de velocidade do motor se a opção de troca automática do tacômetro estiver habilitada ou se o dispositivo de realimentação primária falhou. Para reportar esta condição como um alarme, o parâmetro de configuração de perda de alimentação para o dispositivo de realimentação alternativa deve ser configurado para "Alarm."

Bit 11 "AuxFdbkLoss" – Quando energizado, indica que o dispositivo selecionado como a fonte de realimentação auxiliar reportou uma falha. P132 [Sel Fdbk Vel Aux] seleciona o dispositivo usado como fonte de realimentação de velocidade auxiliar. O dispositivo de realimentação auxiliar pode ser usado para fornecer referência de velocidade do motor. Para reportar esta condição como um alarme, o parâmetro de configuração de perda de alimentação para o dispositivo de realimentação auxiliar deve ser configurado para "Alarm."

Bit 12 "PosFdbkLoss" – Quando energizado, indica que o dispositivo selecionado como a fonte de realimentação de posição reportou uma falha. P135 [Sel Fdbk Pso] seleciona o dispositivo usado como a fonte de realimentação de posição. A realimentação de posição é usada para aplicações de controle de posição. Ele pode ser o mesmo dispositivo usado para a realimentação de velocidade ou a realimentação de posição pode ser fornecida por um dispositivo separado. Para reportar esta condição como um alarme, o parâmetro de configuração de perda de alimentação para o dispositivo de realimentação de posição deve ser configurado para "Alarm."

Bit 14 "GndWarning" – O valor definido em P467 [Nvl Alerta Terra] foi excedido.

Bit 15 "Task Overrun" – Utilização dos recursos do sistema foi excedida. Consulte Alocação do recurso do sistema na página 296 para detalhes.

		963	**AlarmeB c Falha** Alarme B na falha		RO	Inteiro de 32 bits

Captura e exibe o P960 [Status AlarmeB] no momento da última falha.

Consulte o parâmetro 960 [Status AlarmeB] para descrições do bit.

Para alguns alarmes, o valor capturada neste parâmetro não pode corresponder ao pico/baixo no momento da falha devido à latência dos dados.

Para detalhes sobre alarmes e falhas, consulte Capítulo 6.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	DB Res OT	N-1 Operate	Al Bmb Desl	TO AlarmePP	Nível PP	Aviso Gnd	S/Home Def	Homing Ativ	Perfil Ativ[1]	Lt Freq PWM	LimAtlReduz	Unid OL	IniciEnergLig	Ligando	Heatsink OT	IGBT OT
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Inversores 755 somente.

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Pontos de teste	970 974 978 982	**Selec Pt Teste 1** **Selec Pt Teste 2** **Selec Pt Teste 3** **Selec Pt Teste 4** Selec Pt Teste *n* Seleciona uma fonte para os valores do ponto de teste (“Fval” e “Lval”). Usado pela fábrica, geralmente, para fins de diagnóstico.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		971 975 979 983	**Aval Pt Teste 1** **Aval Pt Teste 2** **Aval Pt Teste 3** **Aval Pt Teste 4** Valor flutuante do ponto de teste *n* Exibe os dados selecionados por Sel Pt Teste *n* desde que os dados sejam pontos flutuantes.	Padrão: Mín/Máx:	0,000000 -/+ 220000000,000000	RW	Real
		972 976 980 984	**Niv Pt Teste 1** **Niv Pt Teste 2** **Niv Pt Teste 3** **Niv Pt Teste 4** Valor longo do ponto de teste *n* Exibe os dados selecionados por Sel Pt Teste *n* desde que os dados sejam inteiros longos.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Detecção de pico	1035	755 **Real PtCf DetPic** Valor de referência de detecção de pico real Um valor de referência na forma de um número real. Deve ser usado com uma fonte de dados potenciais para P1038 [SelPredDetPic1] e P1043 [SelPredDetPico2].	Padrão: Mín/Máx:	0,000000 -/+ 220000000,000000	RW	Real
		1036	755 **Int D PtCf DtPic** Valor de referência de detecção de pico D inteiro Um valor de referência na forma de um número inteiro. Deve ser usado com uma fonte de dados potenciais para P1038 [SelPredDetPic1] e P1043 [SelPredDetPico2].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		1037	755 **Sel En Dt Pic1** Seleção da entrada de detecção de pico 1 Seleciona a fonte de dados de entrada para as funções de detecção de pico. As funções devem ser configuradas para a amostra e manter o maior (máximo) ou o menor (mínimo) valor do sinal de entrada selecionado por este parâmetro. **Importante:** As fontes de dados reais ou inteiras podem ser selecionadas, mas as fontes inteiras serão convertidas internamente em reais e exibidas na saída de detecção de pico como números reais.	Padrão: Mín/Máx:	1035 0/15999931	RW	Inteiro de 32 bits
		1038	755 **SelPredDetPic1** Seleção pré-definida da detecção de pico 1 Seleciona a fonte de dados pré-definida para as funções de detecção de pico. A saída de cada função de detecção de pico pode ser forçada para igualar o valor do sinal de entrada selecionado por este parâmetro usando o bit “Def Pico1” em P1039 [Def Pico1]. A mesma conversão do número inteiro para o real aplica-se ao sinal pré-definido e de entrada.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/15999931	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Detecção de pico	1039	755 **Conf Pico1** Configuração de pico 1 Configura a operação de cada detector de pico.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Def Pico1	Cont Pico1	Pico1 Pico
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Pico1 Pico" – 0 = Captura o valor mínimo do sinal de entrada. 1 = Captura o valor máximo do sinal de entrada.
Bit 1 "Cont Pico1" – 0 = Entrada do monitor. 1 = Ignore a entrada e retém a saída do valor atual. Este bit é suprimido pelo bit 2.
Bit 2 "Def Pico1" – 0 = Reinicia a captura normal do valor de sinal de entrada (considerando que o bit 1 também é = 0). O sinal pré-definido será usado como um valor de partida para comparar em relação às mudanças extras no nível do sinal de entrada. 1 = Força a saída da função de detecção de pico para igualar o sinal selecionado por [PkDtct*n*PresetSel].

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
		1040	755 **Pico 1 Alt** Alteração do pico 1 Status dos detectores de pico.			RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Alt Pico1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = O valor de saída é retido ou energizado.
1 = O valor de saída muda.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
		1041	755 **Saída DetPico1** Saída de detecção de pico 1 Exibe a saída do detector de pico de acordo com a operação selecionada pelos bits de configuração e é sempre exibida como um número real, independente do tipo de sinal selecionado.	Padrão: Mín/Máx:	0,000000 -/+2147483648,000000	RO	Real
		1042	755 **Sel En Dt Pic2** Seleção da entrada de detecção de pico 2 Seleciona a fonte de dados de entrada para as funções de detecção de pico. As funções devem ser configuradas para a amostra e manter o maior (máximo) ou o menor (mínimo) valor do sinal de entrada selecionado por este parâmetro. **Importante:** As fontes de dados reais ou inteiras podem ser selecionadas, mas as fontes inteiras serão convertidas internamente em reais e exibidas na saída de detecção de pico como números reais.	Padrão: Mín/Máx:	1035 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		1043	755 **SelPredDetPico2** Seleção pré-definida da detecção de pico 2 Seleciona a fonte de dados pré-definida para as funções de detecção de pico. A saída de cada função de detecção de pico pode ser forçada para igualar o valor do sinal de entrada selecionado por este parâmetro usando o bit "Def Peak2" em P1044 [Conf Peak2]. A mesma conversão do número inteiro para o real aplica-se ao sinal pré-definido e de entrada.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
DIAGNÓSTICOS	Detecção de pico	1044	755 **Conf Pico 2** Configuração de pico 2 Configura a operação de cada detector de pico.			RW	Inteiro de 16 bits
		1045	755 **Pico 2 Alt** Alteração de pico 2 Status dos detectores de pico.			RO	Inteiro de 16 bits
		1046	755 **Saída DetPico2** Saída de detecção de pico 2 Exibe a saída do detector de pico de acordo com a operação selecionada pelos bits de configuração e é sempre exibida como um número real, independente do tipo de sinal selecionado.	Padrão: Mín/Máx:	0,000000 -/+2147483648,000000	RO	Real

Opções para 1044:

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Def Peak2	Cont Peak2	Peak2 Pico
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Peak2 Pico" – 0 = Captura o valor mínimo do sinal de entrada. 1 = Captura o valor máximo do sinal de entrada.
Bit 1 "Cont Pico2" – 0 = monitorar entrada. 1 = Ignore a entrada e retém a saída do valor atual. Este bit é suprimido pelo bit 2.
Bit 2 "Def Peak2" – 0 = Reinicia a captura normal do valor de sinal de entrada (considerando que o bit 1 também é = 0). O sinal pré-definido será usado como um valor de partida para comparar em relação às mudanças extras no nível do sinal de entrada. 1 = Força a saída da função de detecção de pico para igualar o sinal selecionado por [PkDtct*n*PresetSel].

Opções para 1045:

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Alt Peak2Change
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = O valor de saída é retido ou energizado.
1 = O valor de saída muda.

Arquivo de aplicações do inversor (porta 0)

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	PID de processo	1065	**Config DIP** Configuração de PID Configuração principal do controlador de PID de processo.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ref Porcent	Anti Mecan	Modo Par	RzQ Fbk	Zerar Pinça	Ref Arranq	Pré-Cg Int
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "Preload Int" – Pré-carrega o termo integral da PID com o valor de pré-carga PID.
Bit 1 "Ramp Ref" – Referência PID de rampa quando habilitado pela primeira vez.
Bit 2 "Zero Clamp" – Retém a saída PID em zero quando P1079 [Sel Saída DIP] estiver definido para a opção 2 "Speed Trim" ou 4 "Torque Trim."
Bit 3 "Fdbk Sqrt" – Aplique a função raiz quadrada para o sinal de realimentação.
Bit 4 "Stop Mode" – Quando P1079 [Sel Saída DIP] estiver definido para a opção 2 "Speed Trim," PID permanece ativo durante a parada da manobra.
Bit 5 "Anti Windup" – Evita que o integrador de PID avance muito na direção da rampa de frequência.
Bit 6 "Percent Ref" – Quando P1079 [Sel Saída DIP] estiver definido para a opção 2 "Speed Trim," a saída de PID é um percentual de referência de velocidade versus um percentual de P27 [Hertz An Motor].

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
		1066	**Controle de DIP** Controle de DIP Usado para controlar o controlador PID de processo dinamicamente.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	ErroInv DIP	Redef PID	Esp PID	Ativ DIP
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "PID Enable" – O controlador de PID está habilitado.
Bit 1 "PID Hold" – Mantém o integrador de PID.
Bit 2 "PID Reset" – Reinicializa o integrador de PID.
Bit 3 "PID InvError" – Inverte o erro de PID.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
		1067	**Sel Ref DIP** Seleção de referência de PID Seleciona a fonte para a referência da PID.	Padrão: Mín/Máx:	1070 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		1068	**RefPID AnlgEn** Entrada analógica de referência PID alta Quando uma entrada analógica for selecionada para Ref DIP, ela ajusta um valor alto de conversão de escala.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,00 -/+100,00	RW	Real
		1069	**RefPID AnlgDes** Entrada analógica de referência de PID baixa Quando uma entrada analógica for selecionada para Ref DIP, ela ajusta um valor baixo de conversão de escala.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+100,00	RW	Real
		1070	**Valor de referência de PID** Valor de referência de PID Fornece um valor interno fixo para Ref DIP quando P1067 [Sel Ref DIP] estiver configurado para este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+100,00	RW	Real
		1071	**Mult Ref DIP** Multiplicador de referência de PID Define o fator de multiplicação que será aplicado à fonte de referência antes que esta seja usada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,00 -/+100,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	PID de processo	1072	**Sel Feedback DIP** Seleção de realimentação de PID Seleciona a fonte para a realimentação PID.	Padrão: Mín/Máx:	1077 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		1073	**RealimPID AnlEn** Entrada analógica de realimentação PID alta Quando uma entrada analógica for selecionada para realimentação PID, ela ajusta um valor alto de conversão de escala.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,00 -/+100,00	RW	Real
		1074	**RealimPID AnlDe** Entrada analógica de realimentação PID baixa Quando uma entrada analógica for selecionada para realimentação PID, ela ajusta um valor baixo de conversão de escala.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+100,00	RW	Real
		1075	**Sel Vl PerFB DIP** Seleção de velocidade de perda de realimentação PID Quando uma entrada analógica estiver selecionada para realimentação PID, P1079 [Sel Saída DIP] estiver definido para Vel Excl/Corte Veloc e uma for detectada uma perda do sinal analógica, ajusta a velocidade para esta fonte. A perda do sinal analógico ocorre quando os sinais caem abaixo de 2 V (sinal de 0 a 10 V) ou abaixo de 4 mA (sinal de 4 a 20 mA).	Padrão: Mín/Máx:	546 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		1076	**SelTq PerdFB DIP** Seleção de torque de perda de realimentação PID Quando uma entrada analógica estiver selecionada para realimentação PID, P1079 [Sel Saída DIP] estiver definido para opção 1 "Speed Excl", 2 "Speed Trim", 3 "Torque Excl" ou 4 "Torque Trim" e uma for detectada uma perda do sinal analógico, ajusta o torque para esta fonte.	Padrão: Mín/Máx:	676 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		1077	**Feedback DIP** Realimentação PID Fornece um valor fixo interno para realimentação PID quando [Sel Feedback DIP] está configurado para este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+100,00	RW	Real
		1078	**Mult Fdbk DIP** Multiplicador de realimentação PID Define o fator de multiplicação que será aplicado à fonte de realimentação antes que esta seja usada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,00 -/+100,00	RW	Real
		1079	**Sel Saída DIP** Seleção de saída PID Seleciona o alvo para a saída PID. "Not Used" (0) – A saída PID não é aplicada a nenhuma referência de velocidade. "Speed Excl" (1) – A saída PID é somente uma referência aplicada à referência de velocidade. "Speed Trim" (2) – A saída PID é aplicada para uma referência de velocidade como um valor de corte. "Torque Excl" (3) – A saída PID é somente uma referência aplicada à referência de torque. "Torque Trim" (4) – A saída PID é aplicada para uma referência de torque como um valor de corte. "Volt Excl" (5) – A saída PID é somente uma referência aplicada à referência de tensão. "Volt Trim" (6) – A saída PID é aplicada para uma referência de tensão como um valor de corte.	Padrão: Opções:	2 = "Corte Veloc" 0 = "Não Usad." 1 = "Vel Excl" 2 = "Corte Veloc" 3 = "Torque Excl" 4 = "Corte Torq" 5 = "Exc Volt" 6 = "Cor Volt"	RW	Inteiro de 32 bits
		1080	**Mult Saída DIP** Multiplicador de saída PID Define o fator de multiplicação que é aplicado à saída PID antes que a saída PID seja usada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,00000 -/+100,00000	RW	Real
		1081	**Limite superior PID** Limite superior PID Define o limite superior para o P1093 [Med Saída DIP].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,00 -/+800,00	RW	Real
		1082	**Limit Inf DIP** Limit Inf DIP Define o limite inferior para o P1093 [Med Saída DIP].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% -100,00 -/+800,00	RW	Real
		1083	**Fxmorta DIP** Fxmorta DIP Determina o erro (+/-) que será ignorado. Qualquer erro que caia nesta banda não mudará a saída PID.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 0,00/100,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	PID de processo	1084	**LB Filtro PB DIP** Largura de banda do filtro passa baixa PID Ajusta o nível de filtro aplicado ao sinal de erro. Zero desabilitará este filtro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 0,00 0,00/100,00	RW	Real
		1085	**Pré-cg DIP** Pré-cg DIP Ajuste o valor usado para pré-carregar do integrador PID quando PID estiver habilitado e P1065 [Config DIP] Bit 0 "Preload Int" está definido em 1.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+100,00	RW	Real
		1086	**Gan Prop DIP** Ganho proporcional PID Ajusta o valor para o componente proporcional PID. PID ErrorMeter x Gan Prop DIP = saída PID	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,00/100,00	RW	Real
		1087	**Tempo Int DIP** Tempo integral PID Tempo necessário para o componente integral alcançar 100% de P1092 [Med Erro PID]. Não usado quando P1066 [Controle DIP] Bit 1 "Esp PID" = 1 (ativado).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 1,00 0,00/100,00	RW	Real
		1088	**Temp Deriv DIP** Tempo derivativo PID Consulte a fórmula abaixo: $PID_{Out} = KD\ (Seg) \times \frac{d_{PI\ Error}\ (\%)}{d_t\ (Seg)}$ KD = P1088 $d_{PI\ Error}$ = erro – último erro d_t = tempo de interrupção Um ajuste de zero desabilita este parâmetro.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/100,00	RW	Real
		1089	**Status de PID** Status de PID Status do regulador PI de processo. Bit 0 "PID Enable" – O controlador de PID está habilitado. Bit 1 "PID Hold" – Mantém o integrador de PID. Bit 2 "PID Reset" – Reinicializa o integrador de PID. Bit 3 "PID In Limit" – PID em limite.			RO	Inteiro de 16 bits
		1090	**Med Ref DIP** Medidor de referência PID Valor atual do sinal de referência PI.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+100,00	RO	Real
		1091	**Med Fdback DIP** Medidor de realimentação PID Valor atual do sinal de realimentação PI.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+100,00	RO	Real
		1092	**Medidor de erro PID** Medidor de erro PID Valor atual do erro PI.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+200,00	RO	Real
		1093	**Med Saída DIP** Med Saída DIP Valor atual da saída erro PI.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -/+800,00	RO	Real

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Lim Ent DIP	Redef PID	Esp PID	DIP Ativado
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Prova de torque	1100	755 **Cnfg Prov Torq** Configuração de prova de torque			RW	Inteiro de 16 bits
		1101	755 **Cnfg Prov Torq** Configuração do teste de torque			RW	Inteiro de 16 bits
		1102	755 **PsoMicroFlut ED** Microposição flutuante da entrada digital Seleciona a entrada digital a ser usada para as funções flutuante e microposição. Ativa a função de microposição quando selecionado e em execução. Ativa o flutuante quando parado.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits

1100 — 755 **Cnfg Prov Torq**

Configuração de prova de torque

Habilita/desabilita a função de teste de torque/frenagem. Quando "Habilitado," o controle de frenagem vem de uma saída a relé digital que está configurada para selecionar a porta 0, P1103 [Status Prov Torq] Bit 4 "Brake Set." Consulte o Manual de referência Inversores PowerFlex Série 750, Publicação 750-RM002, para exemplos sobre como usar a Prova de Torque com inversores PowerFlex 755.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	LimVelEscrFr	FreiParaRapd	Teste Freio	IniDeslFren	DeslFreSCd	LimitCga FW	Pré-cga	Micro Psn	S/Codif	TP Ativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "TP Ativ" – Habilita a funções TorqProve.

Bit 1 "S/Codif" – Habilita a operação sem encoder – O bit 0 também deve ser energizado. Leia a declaração de atenção em Prova de Içamento/Torque na página 344.

Bit 2 "Micro Psn" – Habilita a entrada digital de microposição para alterar o comando de velocidade para o valor definido em P1112 [PctEscalPsoMicro] enquanto o inversor está em operação.

Bit 3 "Pré-cga" – "0" usa o último torque para pré-carga. "1" usa "TorqRef A" se a direção comandada for de avanço e "TorqRef B" para reversão.

Bit 4 "LimitCga FW" – Habilita o inversor a executar o cálculo de carregamento na velocidade nominal. O inversor limitará a operação acima da velocidade nominal dependendo da carga.

Bit 5 "DeslFreSCd" – Um "1" desabilita a rotina parcial do escorregamento de frenagem do inversor quando a opção sem encoder estiver selecionada.

Bit 6 "IniDeslFren" – Inicia o inversor se o escorregamento de frenagem for detectado.

Bit 7 "Teste Freio" – Testa o freio na partida. O torque é aplicado contra o freio enquanto o movimento é monitorado.

Bit 8 "FreiParaRapd" – O freio é ajustado imediatamente após receber uma entrada Pard Ráp vs. configurar o freio após a rampa.

Bit 9 "LimVelEscrFr" – Quando uma condição de escorregamento do freio é detectada, a carga é reduzida a uma velocidade fixa (Veloc 1 Atual).

1101 — 755 **Cnfg Prov Torq**

Configuração do teste de torque

Permite o controle de funções de teste de torque específicas através de um dispositivo de comunicação.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	SobrDslcHWNg	SobrDslcHWPo	Enc Rev Stop	Rev Desc	Enc Int Avç	Desac Avç	Flut Micro	Pard Ráp
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "Fast Stop" – Força uma parada do limite de corrente.

Bit 1 "Float Micro" – Ativa a função de microposição quando selecionado e em operação. Ativa o flutuante quando parado.

Bit 2 "Decel Fwd" – Força o limite de percurso de avanço de desaceleração.

Bit 3 "End Stop Fwd" – Força o limite de percurso de avanço final.

Bit 4 "Decel Rev" – Força o limite de percurso de reversão de desaceleração.

Bit 5 "End Stop Rev" – Força o limite de percurso de reversão final.

Bit 6 "PHdwrOvrTrvl" – Limite de sobrepercurso do hardware positivo: Energizar este bit cria uma falha de parada por inércia.

Bit 7 "NHdwrOvrTrvl" – Limite de sobrepercurso do hardware negativo: Energizar este bit cria uma falha de parada por inércia.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Prova de torque	1103	755 **Status Prov Torq** Status de teste de torque Exibe os bits de status para TorqProve.			RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	S/Codif	CgaRefLmtd	CarAtivTest	Def Fren	Ala DesLFre1	Micro Psn	DesacAtvLim	EncAtLimit
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "EndLimitActv" – Limite de percurso final ativo.
Bit 1 "DecelLmtActv" – Limite de percurso de desaceleração ativo.
Bit 2 "Micro Psn" – Microposição ativa.
Bit 3 "BrkSlip1 Alm" – Escorregamento de frenagem detectado.
Bit 4 "Brake Set" – Sinal de frenagem energizado. Por exemplo, energizar o parâmetro 10 [Selec. RO0] no módulo de E/S digital para a porta 0, parâmetro 1103 Bit 4 e energizar o parâmetro 6 [Invert Sda Dig] Bit 0 = 1.
Bit 5 "LoadTestActv" – O teste usado para verificar se a carga para operação acima da velocidade nominal está ativa.
Bit 6 "RefLoadLmted" – A referência é limitada devido aos resultados de teste da carga.
Bit 7 "Encoderless" – A falha de configuração sem encoder está ativa.

Nº	Nome da tela / Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
1104	755 **TaxaGir LmtTorq** Rapidez de virada do limite de torque Ajusta a taxa de rampa dos limites de torque para zero durante o teste de torque.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 10,000 0,500/300,000	RW	Real
1105	755 **Band Dev Veloc** Banda de desvio de velocidade A quantidade de desvio permitida entre a velocidade comandada e a velocidade real (de um dispositivo de realimentação). Quando este valor exceder o tempo em P1106, ocorrerá uma falha.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P27 [Hertz An Motor] x 0,0334 P28 [RPM An Motor] x 0,0334 P27 x 0,0016/P27 x 0,25 P28 x 0,0016/P28 x 0,25	RW	Real
1106	755 **Int Band Veloc** Integrador de banda de velocidade O tempo em que a velocidade real está permitida a derivar de P1105 [Band Dev Veloc] antes que ocorra uma falha.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,060 0,001/0,200	RW	Real
1107	755 **Tempo Liber Fr** Tempo de liberação do freio Com um encoder, este parâmetro define o tempo entre o comando de liberação do freio e o momento em que o inversor começa a acelerar. Sem um encoder, este parâmetro define o tempo para liberar o freio depois que o inversor inicia.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,100 0,000/10,000	RW	Real
1108	755 **Tempo Def Freio** Tempo de definição de frenagem Define a quantidade do tempo de atraso entre o comando do freio a ser ajustado e o início de teste do freio.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,100 0,000/10,000	RW	Real
1109	755 **Viag Alarm Freio** Percurso de alarme de freio Define o número de rotações do eixo do motor permitido durante o teste de escorregamento do freio. O torque do inversor é reduzido para verificar o escorregamento do freio. Quando o escorregamento ocorre, o inversor permite que este número de rotações do eixo do motor antes de recuperar o controle. Não usado quando P1100 [Cnfg Prov Torq] Bit 1 "S/Codif" = 1 (ativado).	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,00/1000,00	RW	Real
1110	755 **Cont Desl Freio** Contagem de escorregamento de frenagem Ajusta o número de contagens do encoder para definir uma condição de escorregamento de frenagem. Não usado quando P1100 [Cnfg Prov Torq] Bit 1 "S/Codif" = 1 (ativado).	Padrão: Mín/Máx:	250,00 0,00/65535,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Prova de torque	1111	755 **Tolerância Flut** Tolerância do flutuante Define o nível de frequência ou de velocidade em que o temporizador do flutuante inicia. Além disso, define o nível de frequência ou de velocidade em que o freio será fechado quando P1100 [Cnfg Prov Torq] Bit 1 "S/Codif" = 1 (ativado).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM P27 [Hertz An Motor] x 0,0334 P28 [RPM An Motor] x 0,0334 P27 x 0,0016/P27 x 0,25 P28 x 0,0016/P28 x 0,25	RW	Real
		1112	755 **PctEscalPsoMicro** Porcentagem de escala de microposição Define o percentual de referência de velocidade que deve ser usado quando microposicionamento for selecionado em P1100 [Cnfg Prov Torq]. Bit 2 de P1100 [Cnfg Prov Torq] determina se o motor precisa chegar a parar antes que esta configuração tenha efeito.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 10,000 0,100/100,000	RW	Real
		1113	755 **TempoFlutVelZero** Tempo flutuante de velocidade zero Define o tempo em que o inversor está abaixo de P1111 [Tolerância Flut] antes que o freio seja acionado. Não usado quando P1100 [Cnfg Prov Torq] Bit 1 "S/Codif" = 1 (ativado).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 5,000 0,100/500,000	RW	Real
		1114	755 **TorqueTesteFreio** Torque de teste do freio Define o percentual de torque aplicado ao motor antes que o freio seja liberado quando P1100 [Cnfg Prov Torq] bit 7 "Teste Freio" está ativado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 50,0 0,0/150,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Função Fibra	1120	**Contr Fibra** Controle de fibra Controla as funções de aplicação de fibra de percurso e sincronizada.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Percurso Hab	Sinc Habilit
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "Habilit Sinc" – Usado em combinação com uma entrada digital opcional para iniciar a mudança de velocidade síncrona mediante a borda descendente de habilitação.
Bit 1 "Percurso Hab" – Usado em combinação com uma entrada digital para habilitar/desabilitar a rotina de percurso de velocidade.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Função Fibra	1121	**Status Fibra** Status de fibra Status das funções de sincronia e percurso.			RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	DecremPercur	Percurs Lig	AcRmpSinc	Mant Sinc
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "Reter Sinc" – Energiza quando a função de mudança de velocidade síncrona está retendo a constante de referência de velocidade. A velocidade começará a acelerar em rampa até seu valor de referência mediante a borda descendente de Hab Sinc.
Bit 1 "Rampa Sinc" – Energiza quando a função de mudança de velocidade síncrona está acelerando em rampa até seu valor de referência.
Bit 2 "Percurso Lig" – Energiza quando a função de velocidade de percurso está variando a velocidade, aumenta ou diminui.
Bit 3 "DecremPercur" – Energiza quando a função de velocidade de percurso está diminuindo a velocidade do motor.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Função Fibra	1122	**Temp Sinc** Tempo de sincronia O tempo em segundos para acelerar em rampa desde a "referência de velocidade retida" até a referência de velocidade atual depois que a entrada Sync for desenergizada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/3600,0	RW	Real
APLICAÇÕES	Função Fibra	1123	**IncremPercur** Incremento de percurso Ajusta o período em segundos para aumentar a veloc. para a função fibra de percurso.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/30,00	RW	Real
APLICAÇÕES	Função Fibra	1124	**DecremPercur** Diminuição de percurso Ajusta o período em segundos para diminuir a veloc. para a função de percurso da fibra.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 0,00/30,00	RW	Real
APLICAÇÕES	Função Fibra	1125	**Percur Máx** Percurso máximo Ajusta a amplitude da modulação de velocidade de onda triangular para a função de percurso da fibra. A variação total da velocidade será duas vezes este valor, da referência de velocidade máxima mais percurso máximo até a referência de velocidade menos o percurso máximo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 0,00/P520 [Veloc Avanc Máx]	RW	Real
APLICAÇÕES	Função Fibra	1126	**SaltoP** Salto de posição Ajusta a amplitude da modulação de velocidade de onda quadrada para a função de percurso de fibra. Esta velocidade é alternativamente adicionada e subtraída da referência de velocidade junto com a modulação de velocidade triangular [Percur Máx].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 0,00/P520 [Veloc Avanc Máx]	RW	Real
APLICAÇÕES	Função Fibra	1129	**SincFibra ED Hab** Ativação de sincronia de fibra da entrada digital Seleciona uma fonte da entrada digital para a rotina de mudança de velocidade síncrona da função de aplicação da fibra. Usado em combinação com o bit o bit Hab Sinc [Ctrl Fibra].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
APLICAÇÕES	Função Fibra	1130	**PercFibra EDDes** Desabilitação do percurso da fibra de entrada digital Seleciona uma origem de entrada digital para a rotina de percurso da aplicação da fibra. Esta é uma entrada, pois a rotina de percurso está desabilitada quando a entrada está ativada (energizada). Usado em combinação com o bit Percurso Hab [Ctrl Fibra].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Tensão ajustável	**1131**	**ConfTensãoAjust** Configuração de tensão ajustável Seleciona a configuração de fase da tensão de saída. A operação monofásica é destinada a cargas resistivas como as bobinas de aquecimento. Conecte as cargas monofásicas através dos terminais de saída U/T1 e V/T2.			RW	Inteiro de 16 bits
		1133	**SelTensãoAjust** Seleção de referência de tensão ajustável Seleciona a fonte da referência de tensão para o inversor.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		1134	**RefTensAjus Ene** Seleção de referência de tensão ajustável alta Converte em escala o valor superior da seleção P1133 [SelTensãoAjust] quando a fonte for uma entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,0 -/+100,0 de tensão nominal do inversor	RW	Real
		1135	**RefTensAjus Des** Seleção de referência de tensão ajustável baixa Converte em escala o valor inferior da seleção P1133 [SelTensãoAjust] quando a fonte for uma entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,0 -/+100,0 de tensão nominal do inversor	RW	Real
		1136	**SelCort TensAjust** Seleção de corte de tensão ajustável Seleciona a fonte de corte de tensão que é adicionada ou subtraída da referência de tensão.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		1137	**SelCortTenAj Ene** Seleção de corte de tensão ajustável alto Converte em escala o valor superior da seleção P1136 [SelCortTensAjust] quando a fonte for uma entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,0 -/+100,0 de tensão nominal do inversor	RW	Real
		1138	**SelCortTenAj Des** Seleção de corte de tensão ajustável baixo Converte em escala o valor inferior da seleção P1136 [SelCortTensAjust] quando a fonte for uma entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,0 -/+100,0 de tensão nominal do inversor	RW	Real

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ajust Fase
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Operação trifásica
1 = Operação monofásica

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Tensão ajustável	1139	**Cmd Tensão Ajust** Comando de tensão ajustável Exibe o valor de tensão da referência especificada em P1133 [SelTensAjust].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 0,00 0,00/Voltagem nom do inversor	RO	Real
		1140	**TempAcelTensAjus** Tempo de aceleração da tensão ajustável Configura a taxa de aumento da tensão. O valor será o tempo ele levará para acelerar em rampa a tensão de P1152 [TensãoMín Ajus] a P36 [Voltagem Máxima]. Uma curva "S" pode ser aplicada à rampa usando P1150 [CurvaS TensãoAjust].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/3600,0	RW	Real
		1141	**TempDesacTensAju** Tempo de desaceleração da tensão ajustável Configura a taxa de diminuição da tensão. O valor será o tempo que levará para acelerar em rampa de P36 [Voltagem Máxima] a P1152 [TensãoMín Ajus]. Uma curva "S" pode ser aplicada à rampa usando P1150 [CurvaS TensãoAjust]. Esta é uma rampa de tensão independente desacoplada da rampa de frequência escalar P537/538 e controlada pelos tempos de rampa de aceleração e desaceleração regulável. **Importante:** Esta rampa e P537/538 [Tempo Desacel *n*] deve desacelerar em rampa até zero para o inversor parar.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/3600,0	RW	Real
		1142 1143 1144 1145 1146 1147 1148	**TensAjus Presel1** **TensAjus Presel2** **TensAjus Presel3** **TensAjus Presel4** **TensAjus Presel5** **TensAjus Presel6** **TensAjus Presel7** TensAjus Presel *n* Fornece um valor de comando de tensão fixo interno que está disponível como uma seleção para P1133 [SelTensãoAjust].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 0,0 0,0/Baseado na classificação do inversor e classe de tensão	RW	Real
		1149	**MultRef TensãoAjus** Multiplicador de referência de tensão ajustável baixa Converte em escada a tensão de referência selecionada por um percentual em que 100% é igual ao comando de referência. Se o comando de referência é igual a 100 V e P1149 é igual a 100%, a tensão total de saída é igual a 100 V + 100 V = 200 V.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,0 -/+100,0 de tensão nominal do inversor	RW	Real
		1150	**CurvaS TensAjus** Curva S da tensão ajustável Ajusta o percentual de tempo de aceleração ou desaceleração a ser aplicado à rampa de tensão como curva "S". O tempo é adicionado 1/2 no início e 1/2 no final. Um valor igual a zero desabilita este recurso.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,0 0,0/100,0	RW	Real
		1151	**PrcCort TensAjus** Percentual de corte de tensão ajustável Converte em escada a tensão de corte selecionada por um percentual em que 100% é igual à tensão de corte. Se o comando de referência é igual a 100 V e P1151 é igual a 100%, a tensão total de saída é igual a 100 V + 100 V = 200 V. As entradas analógicas 1 e 2 são convertidas em escala separadamente com P1137 [SelCortTenAj Ene] e P1138 [SelCortTenAj Des], P1151 define o valor de corte. O sinal deste valor determinará se o corte é adicionado ou subtraído da referência.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,0 -/+100,0 de tensão nominal do inversor	RW	Real
		1152	**TensãoMín Ajus** Tensão ajustável mínima Ajusta o limite inferior para referência de tensão quando P35 [Modo Cntl do Mtr] estiver configurado em 9 "Tensão Ajust."	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 0,0 0,0/Voltagem nom do inversor	RW	Real
		1153	755 **Dead Time Comp** Compensação de tempo morto Define o valor de compensação do tempo morto para reduzir os offsets CC na tensão de saída do inversor PWM para cargas sem motores.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,00 0,00/100,00	RW	Real
		1154	755 **DC Offset Ctrl** Controle de offset CC Usado para reduzir ainda mais os offsets CC na tensão de saída do inversor PWM para cargas de não motores. Quando ativado, P1153 [Dead Time Comp] está desabilitado.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ" 0 = "Desativ" 1 = "Ativar"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Balancim de bomba	1165	**Vel Rolet** Velocidade do rolete Exibe a velocidade em RPM do rolete da bomba depois da caixa de engrenagens e das roldanas. Velocidade do rolete = velocidade do motor x P1174 [Rel Engre Total]	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM 0,00 0,00/10000,00	RO	Real
		1166	**Trq Rolete** Torque do rolete Exibe o torque do lado da carga. P1174 [Tx Engren Total] deve ser maior que zero para ativar esta tela.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	FtLb 0,00 0,00/10000,00	RO	Real
		1167	**Cmd Vel Rolete** Comando de velocidade do rolete Exibe a velocidade comandada em RPM do rolete da bomba depois da caixa de engrenagens e das roldanas.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM 0,00 0,00/10000,00	RO	Real
		1168	**Ação AlarmeTrq** Ação de alarme de torque Ajusta a ação do inversor quando o alarme de torque for excedido. Observação: ativo somente com aplicações de bomba de cavidade progressiva. Consulte P1179 [ConfBomb PoçPetr].	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Vel Predet1"	RW	Inteiro de 32 bits
		1169	**Config AlarmeTrq** Configuração de alarme de torque Habilita a função de alarme de torque.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Nível Troque
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

		1170	**Freq AlarmeTrq** Permanência de alarme de torque Ajusta o tempo que o torque deve exceder P1171 [Nvl AlarmTorq] antes que P1168 [Ação AlarmTorq] aja. Ativo quando P1169 [Config AlarmeTrq] Bit 0 "Torque Level" = 1 (energizado).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/60,0	RW	Real
		1171	**Nvl AlarmeTrq** Nível do alarme de torque Ajusta o nível em que o alarme de torque torna-se ativo. Ativo quando P1169 [Config AlarmeTrq] Bit 0 "Torque Level" = 1 (energizado)	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	FtLb 0,0 0,0/5000,0	RW	Real
		1172	**Timeout AlarTrq** Limite de alarme do torque Define o tempo que um alarme de torque pode ser ativado até que a ação de tempo-limite comece. Ativo quando P1169 [Config AlarmeTrq] Bit 0 "Torque Level" = 1 (energizado)	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real
		1173	**AçãoTO AlarmTrq** Ação tempo-limite de alarme do torque Configura a ação do inversor quando P1172 [Limite AlrmTrq] for excedido. Ativo quando P1169 [Config AlarmeTrq] Bit 0 "Torque Level" = 1 (energizado) "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt" 6 = "Reinic"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Balancim de bomba	1174	**Rel Engre Total** Taxa total da engrenagem Exibe a taxa total de engrenagem conforme segue: (P1184 [Polia Cx Engr] x P1183 [Rel Cx Engr])/P1178 [Polia Motor]	Padrão: Mín/Máx:	0,0 0,0/32000,0	RO	Real
		1175	**Vel Máx Rolet** Velocidade máxima do rolete Ajusta a velocidade máxima para a roldana polida em uma aplicação de poço de petróleo PCP.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM 300,0 200,0/600,0	RW	Real
		1176	**Trq Máx Rolete** Torque máximo do rolete Ajusta o torque máximo desejado no rolete polido em uma aplicação de poço de petróleo PCP.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	FtLb 500,0 0,0/3000,0	RW	Real
		1177	**Vel Máx Rolet** Velocidade mínima do rolete Ajusta a velocidade mínima para o rolete polido em uma aplicação de poço de petróleo PCP.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM 0,0 0,0/199,0	RW	Real
		1178	**Polia Motor** Polia do motor Ajusta o diâmetro da polia no motor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Pol. 10,0 0,25/25,00	RW	Real
		1179	**ConfBomb PoçPetr** Configuração da bomba do poço de petróleo Seleciona o tipo de aplicação do poço de petróleo. "Desativ" (0) – Desativa os parâmetros do poço de petróleo. "Balancim Bomba" (1) – Define os parâmetros com base no poço de petróleo do tipo balancim de bomba. "Cavidd Prog" (2) – Define os parâmetros com base nas bombas do tipo cavidade progressiva.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ" 0 = "Desativ" 1 = "Balancim Bomba" 2 = "Cavidd Prog"	RW	Inteiro de 32 bits
		1180	**PoliaBmb PC** Polia da bomba PC Especifica o diâmetro da polia da bomba.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Pol. 20,0 0,25/200,00	RW	Real
		1181	**Limit Cx Engr** Limite da caixa de engrenagens Ajusta o limite do torque da caixa de engrenagens. Este valor é usado para determinar o P670 [Limit Torque Pos] e P671 [Limit Torque Neg].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,0 0,0/200,0	RW	Real
		1182	**Class Cx Engr** Classificação da caixa de engrenagens Ajusta a classificação da caixa de engrenagens.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Kin# 640,0 16,0/2560,0	RW	Real
		1183	**Rel Cx Engr** Relação da caixa de engrenagens Especifica a relação da caixa de engrenagens da placa de identificação.	Padrão: Mín/Máx:	1,0 1,0/40,0	RW	Real
		1184	**Polia Cx Engr** Polia da caixa de engrenagens Define o diâmetro da roldana na caixa de engrenagens	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Pol. 0,25 0,25/100,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Bmb Desl	1187	**Conf Bomba Des** Configuração de desligamento da bomba Seleciona os dados de torque que serão usados para o controle de desligamento da bomba. "Automatic" (0) – O torque do êmbolo descendente é usado se a forma de onda do torque sincroniza com a forma de onda salva anteriormente. Se a posição não for encontrada após 6 ciclos, o torque do ciclo é usado. Se o torque de ciclo for usado, P1191 [Sts Ciclo Bomba] Bit 3 "Cycle Used" é definido como 1 "Enable." "Position" (1) – O torque do êmbolo descendente é usado para detectar uma condição Pump-Off. A forma de onda de torque precisa ser capaz de sincronizar com a forma de onda salva anteriormente. "Cycle" (2) – O torque do ciclo completo da bomba é usado para detectar uma condição Pump-Off.	Padrão: Opções:	0 = "Automátic" 0 = "Automátic" 1 = "Posição" 2 = "Ciclo"	RW	Inteiro de 32 bits
		1188	**Ajust Bomb Des** Ajust Bomb Des Seleciona as opções de desligamento da bomba.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Pos PO Ciclo	Trq Min Pos	Offset Pos	Filtro Pos
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "Pos Filter" – Ajusta o nível da filtragem no torque para cálculo de posição: 0 = Leve (padrão), 1 = pesado. Usado para remover os picos extras na forma de onda.

Bit 1 "Pos Offset" – Habilita/desabilita o fator de correção para o escorregamento do motor na calculadora de posição. Energiza o bit se a contagem de torque e de posição for diferente.

Bit 2 "Pos Min Trq" – Define o limite mínimo de torque para o detector de posição. 0 = 10% (padrão), 1 = Torque mín. detectado automaticamente.

Bit 3 "Cycle PO Pos" – Habilita/desabilita as alterações de nível positivo para Pump Off no modo do ciclo.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
		1189	**Ação Bomb Des** Ação Bomb Des Seleciona a ação a ser tomada depois que uma condição de desligamento da bomba foi detectada. "Change Speed" (0) – Quando uma condição de desligamento da bomba for detectado, a velocidade é reduzida de acordo com o percentual definido em P1196 [Veloc Bomb Des] e opera durante o período definido em P1197 [Temp Bomb Des]. Se a condição continuar, a velocidade é reduzida pela segunda vez. A bomba permanecerá nesta velocidade até que a configuração de desligamento da bomba não exista mais. "Always Stop" (1) – Para a bomba quando uma condição de desligamento da bomba for detectada. A bomba permanecerá parada durante o período definido em P355 [Hora Wake]. "Stop After 1" (12) – Quando uma condição de desligamento da bomba for detectado, a velocidade é reduzida de acordo com o percentual definido em P1196 [Veloc Bomb Des] e opera durante o período definido em P1197 [Temp Bomb Des]. A bomba para se o torque continua a mudar enquanto estiver em velocidade reduzida. A bomba permanecerá parada durante o período definido em P353 [Hora Sleep]. "Stop After 2" (3) – Quando uma condição de desligamento da bomba for detectado, a velocidade é reduzida de acordo com o percentual definido em P1196 [Veloc Bomb Des] e opera durante o período definido em P1197 [Temp Bomb Des]. Se a mudança de torque continuar, a velocidade é reduzida pela segunda vez com o mesmo percentual. A bomba para se o torque continua a mudar enquanto estiver em velocidade reduzida. A bomba permanecerá parada durante o período inserido em P353 [Hora Sleep].	Padrão: Opções:	0 = "Alterar Vel" 0 = "Alterar Vel" 1 = "Para Sempre" 2 = "Após Parad 1" 3 = "Após Parad 2"	RW	Inteiro de 32 bits
		1190	**Ctrl Bomba Des** Ctrl Bomba Des Habilita/desabilita o controle de desligamento da bomba ou seleciona a fonte para o nível de torque. "Baseline Set" (1) – O controle usar uma avaliação inicial de torque criada após uma partida do inversor (os primeiros dez ciclos). É fundamental que estes dados sejam coletados em um poço "cheio". "Fixed Setpt" (2) – O controle usa o valor definido em P1194 [Vlr Ref Torque]. Use o valor no P1200 [Perc Trq Queda] como uma orientação no modo "Automatic" ou "Position". No modo "Cycle", use o P1198 [Perc Trq Ciclo] como orientação.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ" 0 = "Desativ" 1 = "Conj LnhBase" 2 = "VlrRef Bomb"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Bmb Desl	1191	**Sts Ciclo Bomba** Sts Ciclo Bomba Exibe o status de controle de desligamento da bomba.			RO	Inteiro de 16 bits
		1192	**Arm Ciclo Bomba** Arm Ciclo Bomba Armazena a forma de onda do torque no curso de um ciclo da bomba. Usado para determinar o êmbolo descendente quando no modo "Automatic" ou "Position". Com o inversor em operação na velocidade desejada, defina este parâmetro em 1 "Enable" e pressione Enter. Nos próximos ciclos, a forma de onda será armazenada e este parâmetro retornará a 0 "Disable" automaticamente. Se este parâmetro não retornar a 0 "Disable" após cinco ciclos da bomba, as variações da forma de onda podem ser excessivas. O uso de um valor de referência fixo pode ser necessário. Consulte o Manual de referência inversores PowerFlex Série 750, Publicação 750-RM002, para mais informações sobre a configuração do recurso Pump-Off.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ" 0 = "Desativ" 1 = "Ativar"	RW	Inteiro de 32 bits
		1193	**Conf Sup Pos Atq** Ajuste da parte superior da posição de ataque Captura a posição na parte superior do ciclo da posição de ataque da bomba. Com o inversor em operação na velocidade desejada, defina este parâmetro em 1 "Enable" e pressione Enter quando o rolete estiver na posição mais alta. A parte superior da posição do êmbolo da bomba será armazenada e este parâmetro retornará automaticamente para 0 "Disable."	Padrão: Opções:	0 = "Desativ" 0 = "Desativ" 1 = "Ativar"	RW	Inteiro de 32 bits
		1194	**Vlr Ref Torque** Valor de referência de torque Ajusta o nível de torque para o desligamento da bomba quando P1190 [Ctrl Desl Bomba] está definido como 2 "Vlr Ref Fixo."	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 0,00/100,00	RW	Real
		1195	**Nível Bomb Des** Nível Bomb Des Ajusta o percentual de mudança no torque a partir da avaliação inicial ou do valor de referência que indicará o poço em que está a condição de desligamento da bomba. Quando a bomba for iniciada, ela cria um nível de torque de avaliação inicial, presumindo que o poço está cheio. Por exemplo, se o torque de avaliação final for 50% e [Nível Bomb Des] estiver definido em 10%, o inversor desligará a bomba quando o torque cair a 45%.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 5,00 0,00/100,00	RW	Real

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	BombaEstável	Al Bmb Desl	Extr Sup Atq	CicloUsado	Bomba Parada	Bomba Lenta	Bomba Desab
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Pump OffEnbl" – O controle de desligamento da bomba está habilitado.
Bit 1 "Pump Slowed" – Uma condição de desligamento da bomba foi detectada e o inversor está operando em uma velocidade reduzida.
Bit 2 "Pump Stopped" – Uma condição de desligamento da bomba foi detectada e o inversor parou (em espera).
Bit 3 "Cycle Used" – O torque do ciclo é usado para a detecção de desligamento da bomba.
Bit 4 "TopOf Stroke" – A posição interna está entre 0 e 500. Parte superior está em 0.
Bit 5 "PumpOff Alrm" – Uma condição de desligamento da bomba foi detectado, mas ainda não foi disparado P1189 [Ação Bomb Des]. Esta é uma advertência de uma condição de desligamento da bomba pendente.
Bit 6 "Pump Stable" – A bomba está operando em velocidade estável e não calcula o torque de avaliação inicial.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Bmb Desl	1196	**Veloc Bomb Des** Veloc Bomb Des Ajuste a queda percentual da velocidade comandada durante uma condição de desligamento da bomba.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 20,00 0,00/100,00	RW	Real
		1197	**Temp Bomb Des** Temp Bomb Des Ajusta o tempo em que o inversor opera em P1196 [Veloc Desl Bomba] reduzido antes de retornar à velocidade comandada e verificar se a condição de desligamento da bomba ainda existe.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 600,00 120,00/60000,00	RW	Real
		1198	**Perc Trq Ciclo** Percentual do torque do ciclo Exibe o torque médio para um ciclo completo da bomba.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -100,00/200,00	RO	Real
		1199	**Perc Trq Levant** Percentual de torque de içamento Exibe o torque médio de içamento do rolete.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -100,00/200,00	RO	Real
		1200	**Perc Trq Queda** Percentual de torque de queda Exibe o torque médio de torque do rolete.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0,00 -100,00/200,00	RO	Real
		1201	**Cont Pos Ataque** Contagem da posição de ataque Exibe a posição do ciclo da bomba. A parte superior do ataque deve ser 0 e ultrapassar 10.000.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/15000	RO	Inteiro de 32 bits
		1202	**Ataque por Min** Ataque por minuto Exibe os ataques por minuto.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/50,00	RO	Real
		1203	**Cont Bomb Des** Cont Bomb Des Exibe o número de vezes em que uma condição de desligamento da bomba ocorre desde que este parâmetro foi reinicializado.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/60000,00	RW	Real
		1204	**ContBmb Descanso** Contagem de descanso de desligamento da bomba Exibe o número de vezes em que uma condição de descanso ocorreu desde que este parâmetro foi reinicializado.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/60000,00	RW	Real
		1205	**Pos Ataque Dia** Pos Ataque Dia Exibe o número de êmbolos nas últimas 24 horas. Este é um contador de rolagem atualizado a cada hora.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/65535,00	RO	Real
		1206	**Bomba ED Desab** Desabilitação do desligamento da bomba da entrada digital Seleciona a fonte da entrada digital para a função de desabilitação de desligamento da bomba.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		1207	**Nvl Desc Bomba** Nível de descanso de desligamento da bomba Fornece uma fonte para P351 [SelRef SleepWake]. Isto fornece o controle de partida/parada do inversor pela função de desligamento da bomba.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão 0,00 0,00/10,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Profiling	1210	755 **Status Perfil** Status de perfil		RO	Inteiro de 32 bits

Indica o status da lógica de controle do indexador de posição/perfil.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Orig Não Def	Subst Veloc	Etapa Reinic	Reinic	Stopped	Finaliz	Psição En	Retendo	Contato	ModoPosição	Executando	Ativ.	Reservado	Reservado	Reservado	Etapa Bit 4	Etapa Bit 3	Etapa Bit 2	Etapa Bit 1	Etapa Bit 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Etapa Bit 0" – Os bits entre 0 e 4 indica o número da etapa de execução na tabela de movimento em formato binário.

Bit 1 "Etapa Bit 1"

Bit 2 "Etapa Bit 2"

Bit 3 "Etapa Bit 3"

Bit 4 "Etapa Bit 4"

Bit 8 "Ativ." – Indica que a lógica de controle do perfil está ativada. Quando o inversor é iniciado com a seleção do profiler (Opção 6) no modo velocidade/torque/posição P313 [Md PosTqVel Ativ], este bit energiza.

Bit 9 "Execut." – Indica que a lógica de controle do perfil está no estado de operação.

Bit 10 "ModoPosição" – Indica que a lógica de controle do perfil está usando a lógica de controle de posição.

Bit 11 "Contato" – Indica que a lógica de controle do perfil está no estado de contato.

Bit 12 "Retendo" – Indica que a lógica de controle do perfil está em estados de retenção

Bit 13 "Em Posição" – Indica que a posição alvo foi alcançada na conclusão de um movimento. A largura de banda de posição P726 [Band Posit InPos] pode ser ajustada para agir quando este bit estiver energizado em relação à posição alvo. Este bit será desenergizado quando um novo movimento começar. O status deste bit não é significativo quando usar etapas mistas.

Bit 14 "Finaliz" – Indica que todas as etapas na mesa de movimento foram executadas e uma etapa com uma ação Finlz foi alcançada. A lógica de controle do perfil está concluída. Este bit será desenergizado quando o perfil é energizado pela primeira vez.

Bit 15 "Parado" – Indica que a lógica de controle do perfil para o inversor seguindo o Bit 14 "Finaliz" e o tempo de permanência especificado para a etapa Finlz. Este bit será desenergizado quando um novo perfil começar.

Bit 16 "Reinic" – Indica que uma etapa existente deve reiniciar a execução quando o perfil for habilitado. Uma etapa executada anteriormente poderá ser concluída. Quando o bit estiver desenergizado, o perfil começará em sua etapa Iniciar.

Bit 17 "Etapa Reinic" – Segue o estado do bit da etapa reiniciar em P1213 [Comando Perfil] Bit 10 "Etapa Reinic".

Bit 18 "Subst Veloc" – Segue o estado do bit de override de velocidade em P1213 [Comando Perfil] Bit 9 "Subst Veloc".

Bit 19 "Orig Não Def" – Indica que a posição inicial não está definida e a mesa de movimento contém um tipo de movimento absoluto de posição. Quando o bit está energizado, o perfil não poderá ser executado. Este bit será desenergizado quando uma função de retorno à posição inicial ou de redefinição de posição estiver concluída.

		1212	755 **Units Traveled** Unidades percorridas Indica o número total de unidades percorridas. A relação entre a contagem da borda de realimentação e as unidades de posição é determinada por P1215 [Contag Por Unid]. A posição real do motor é convertida de contagens de borda para este valor usando P1215 [Contag Por Unid].	Unidades: Cnts Padrão: Somente leitura Mín/Máx: -/+ 2200000000,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Profiling	1213	755 **Comando Perfil** Comando do perfil			RW	Inteiro de 32 bits
		1215	755 **Contag Por Unid** Contagem por unidade Ajusta o número de contagens por unidade da realimentação de posição do percurso da máquina (ex.: 1.024 contagens de borda do encoder por polegada). Este parâmetro é usado para converter em escala os alvos de posição dos valores de unidade inseridos para unidades internas de contagens de borda do encoder. Este parâmetro também é usado para converter a posição real do motor de contagem de borda do encoder novamente nas unidades desejadas para exibir em P1212 [Unids Viajadas].	Padrão: Mín/Máx:	1 1/2200000000	RW	Inteiro de 32 bits
		1216	755 **Substit Vel Perf** Override de velocidade do perfil Define o multiplicador para todas as velocidades de movimento quando a função de override de velocidade estiver selecionada P1213 [Comando Perfil] Bit 9 "Subst Veloc." Geralmente, este parâmetro é ajustado com um valor menor que 1. Quando o bit de override de velocidade P1213 [Comando Perfil] Bit 9 "Subst Veloc" estiver desenergizado, um fator de escala de 1 é usado.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 100,00 10,00/150,00	RW	Real

Energiza os bits para configurar a lógica de controle do indexador de perfil/posição de velocidade.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Alm Exec Pf	AlaOrigNoDef	Etapa Reinic	Subst Veloc	Etp Esp	Reservado	Reservado	Reservado	Sel4EtpStr	Sel3EtpStr	Sel2EtpStr	Sel1EtpStr	Sel0EtpStr
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "Sel0EtpStr" – Os bits 0 até 4 energizam a etapa inicial ou de partida na mesa de movimento em formato binário. Um valor de etapa inicial de zero não resulta em um movimento quando o inversor está habilitado.

Bit 1 "Sel1EtpStr"

Bit 2 "Sel2EtpStr"

Bit 3 "Sel3EtpStr"

Bit 4 "Sel4EtpStr"

Bit 8 "Etp Esp" – Quando o inversor estiver habilitado com este bit energizado, o inversor inicia e opera na velocidade zero. A etapa inicial não é executada até que o bit "Etp Esp" seja desenergizado. Para movimentos não combinados, o inversor reterá a velocidade zero e/ou a posição atual. Isto não para o inversor. Para movimentos combinados, o inversor continuará a executar na velocidade da etapa. Se o bit Etp Esp estiver desenergizado, as condições necessárias para concluir a etapa podem ser avaliadas.

Bit 9 "Subst Veloc" – pode ser usado para redimensionar todas as velocidades de movimento por meio do override da velocidade P1216 [Substit Vel Perf]. Quando este bit estiver desenergizado, um fator de escala de 1 é usado.

Bit 10 "Etapa Reinic" – pode ser usado para desabilitar um perfil em execução atualmente. Este bit força a etapa atual a reiniciar para o valor da etapa inicial.

Bit 11 "AlaOrigNoDef" – define a condição para indicar o alarme "posição inicial não definida". O tipo de posição absoluta funcionará sem a posição inicial se o bit estiver desenergizado. O estado padrão é habilitado.

Bit 12 "Alm Exec Pf" – energiza a condição para indicar o alarme de execução do perfil quando o inversor está em operação. O estado padrão é habilitado.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Profiling	1217	755 **Inver ED Perf** Inversão da entrada digital do perfil			RW	Inteiro de 32 bits

Ajusta a polaridade das entradas digitais. Cada bit é atribuído a uma etapa da mesa de movimento. A borda ascendente da entrada digital é usada quando o bit está desenergizado e a borda descendente da entrada digital é usada quando o bit está energizado.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Etapa 16	Etapa 15	Etapa 14	Etapa 13	Etapa 12	Etapa 11	Etapa 10	Etapa 9	Etapa 8	Etapa 7	Etapa 6	Etapa 5	Etapa 4	Etapa 3	Etapa 2	Etapa 1	Sel4EtpStr	Sel3EtpStr	Sel2EtpStr	Sel1EtpStr	Sel0EtpStr	Subst Veloc	IgnorPerfil	Ignor Etapa	Etp Esp
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Etp Esp" – ajusta a polaridade da entrada digital para manter a etapa, P1218 [Mant Etap ED].
Bit 1 "Ignor Etapa" – ajusta a polaridade da entrada digital para ignorar a etapa, P1219 [Etapa Canc ED].
Bit 2 "IgnorPerfil" – ajusta a polaridade da entrada digital para ignorar o perfil, P1220 [Canc Perf ED].
Bit 3 "Subst Veloc" – ajusta a polaridade da entrada digital para o override de velocidade, P1221 [Substit Vel ED].
Bit 4 "Sel0EtpStr" – ajusta a polaridade da entrada digital para iniciar a etapa 1, P1222 [Sel0 EtapInic ED].
Bit 5 "Sel1EtpStr" – ajusta a polaridade da entrada digital para iniciar a etapa 2, P1223 [Sel1 EtapInic ED].
Bit 6 "Sel2EtpStr" – ajusta a polaridade da entrada digital para iniciar a etapa 3, P1224 [Sel2 EtapInic ED].
Bit 7 "Sel3EtpStr" – ajusta a polaridade da entrada digital para iniciar a etapa 4, P1225 [Sel3 EtapInic ED].
Bit 8 "Sel4EtpStr" – ajusta a polaridade da entrada digital para iniciar a etapa 5, P1226 [Sel4 EtapInic ED]
Bit 9 "Etapa 1" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 1, P1230 [Etapa 1 Tipo].
Bit 10 "Etapa 2" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 2, P1240 [Etapa 2 Tipo].
Bit 11 "Etapa 3" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 3, P1250 [Etapa 3 Tipo].
Bit 12 "Etapa 4" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 4, P1260 [Etapa 4 Tipo].
Bit 13 "Etapa 5" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 5, P1270 [Etapa 5 Tipo].
Bit 14 "Etapa 6" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 6, P1280 [Etapa 6 Tipo].
Bit 15 "Etapa 7" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 7, P1290 [Etapa 7 Tipo].
Bit 16 "Etapa 8" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 8, P1300 [Etapa 8 Tipo].
Bit 17 "Etapa 9" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 9, P1310 [Etapa 9 Tipo].
Bit 18 "Etapa 10" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 10, P1320 [Etapa 10 Tipo].
Bit 19 "Etapa 11" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 11, P1330 [Etapa 11 Tipo].
Bit 20 "Etapa 12" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 12, P1340 [Etapa 12 Tipo].
Bit 21 "Etapa 13" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 13, P1350 [Etapa 13 Tipo].
Bit 22 "Etapa 14" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 14, P1360 [Etapa 14 Tipo].
Bit 23 "Etapa 15" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 15, P1370 [Etapa 15 Tipo].
Bit 24 "Etapa 16" – ajusta a polaridade da entrada digital para movimentar a etapa 16, P1380 [Etapa 16 Tipo].

	1218	755 **Mant Etap ED** Manter etapa da entrada digital Energiza a porta da entrada digital para manter a etapa na lógica de controle do perfil/indexador. A entrada digital atribuída por este parâmetro é equivalente a P1213 [Comando Perfil] Bit 8 "Etp Esp". A polaridade de estado ativo é definida por P1217 [Inver ED Perf] Bit 0 "Etp Esp."	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
	1219	755 **Etapa Canc ED** Etapa cancelar a entrada digital Energiza a porta da entrada digital para cancelar a etapa na lógica de controle do perfil/indexador. A polaridade de estado ativo é definida por P1217 [Inver ED Perf] Bit 1 "Ignor Etapa."	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Profiling	1220	755 **Canc Perf ED** Perfil de cancelamento da entrada digital Energiza a porta da entrada digital para cancelar o perfil na lógica de controle do perfil/indexador. A polaridade de estado ativo é definida por P1217 [Inver ED Perf] Bit 2 "IgnorPerfil."	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		1221	755 **Substit Vel ED** Perfil de velocidade da entrada digital Energiza a porta da entrada digital para o override de velocidade na lógica de controle do perfil/indexador. A entrada digital atribuída por este parâmetro é equivalente a P1213 [Comando Perfil] Bit 9 "Subst Veloc". A polaridade de estado ativo é definida por P1217 [Inver ED Perf] Bit 3 "Subst Veloc."	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		1222 1223 1224 1225 1226	755 **Sel0 EtapInic ED** 755 **Sel1 EtapInic ED** 755 **Sel2 EtapInic ED** 755 **Sel3 EtapInic ED** 755 **Sel4 EtapInic ED** Seleção *n* da etapa inicial da entrada digital Energiza as portas das entrada digitais para iniciar a etapa na lógica de controle do perfil/indexador. As entradas digitais atribuídas por esses parâmetros são equivalentes a P1213 [Comando Perfil] Bit 4 "Sel4EtpStr." As polaridades do estado ativo são definidas por P1217 [Inver ED Perf] Bit 4 "Sel0EtpStr" para Bit 8 "Sel4EtpStr."	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		1230 1240 1250 1260 1270 1280 1290 1300 1310 1320 1330 1340 1350 1360 1370 1380	755 **Etapa 1 Tipo** 755 **Etapa 2 Tipo** 755 **Etapa 3 Tipo** 755 **Etapa 4 Tipo** 755 **Etapa 5 Tipo** 755 **Etapa 6 Tipo** 755 **Etapa 7 Tipo** 755 **Etapa 8 Tipo** 755 **Etapa 9 Tipo** 755 **Etapa 10 Tipo** 755 **Etapa 11 Tipo** 755 **Etapa 12 Tipo** 755 **Etapa 13 Tipo** 755 **Etapa 14 Tipo** 755 **Etapa 15 Tipo** 755 **Etapa 16 Tipo** Etapa tipo *n* Define o tipo de movimento para uma etapa específica. Os tipos possíveis de etapa são: "Velc" (0) = O perfil de velocidade se move no modo de velocidade. "Posição Abs" (1) = a posição absoluta se move no modo de posição absoluta. "AumPosiç" (2) = o aumento de posição se move no modo de incremento de posição. O inversor deve ter o modo de direção definido como bipolar para o regulador de posição funcionar corretamente. Os limites de corrente, de torque e de energia de regeneração devem ser definidos de forma a não limitar o tempo de desaceleração programado. Se o limite ocorrer, o regulador de posição por fazer o overshoot do valor de referência da posição.	Padrão: Opções:	0 = "Velc" 0 = "Velc" 1 = "Posição Abs" 2 = "AumPosiç"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Profiling	1231	755 **Etapa 1 Veloc**	Unidades:	Hz/RPM	RW	Real
		1241	755 **Etapa 2 Veloc**	Padrão:	0,00		
		1251	755 **Etapa 3 Veloc**	Mín/Máx:	-/+P27 [Hertz An Motor] x 8		
		1261	755 **Etapa 4 Veloc**		-/+P28 [RPM An Motor] x 8		
		1271	755 **Etapa 5 Veloc**				
		1281	755 **Etapa 6 Veloc**				
		1291	755 **Etapa 7 Veloc**				
		1301	755 **Etapa 8 Veloc**				
		1311	755 **Etapa 9 Veloc**				
		1321	755 **Etapa 10 Veloc**				
		1331	755 **Etapa 11 Veloc**				
		1341	755 **Etapa 12 Veloc**				
		1351	755 **Etapa 13 Veloc**				
		1361	755 **Etapa 14 Veloc**				
		1371	755 **Etapa 15 Veloc**				
		1381	755 **Etapa 16 Veloc**				
			Etapa *n* de velocidade Define a velocidade em que um movimento será executado. A velocidade da etapa aplica-se a todos os três tipos de movimentos – posição absoluta, posição incremental e perfil de velocidade. O motor pode não atingir a velocidade da etapa em todas os casos. Movimentos de curta distância podem começar a desacelerar antes que a velocidade da etapa seja alcançada. Se o movimento for suficientemente longo, a velocidade do motor será limitada à velocidade da etapa. É usado uma velocidade de etapa para determinar a direção da rotação do motor. Não pode ser usado com movimentos combinados no tipo posição absoluta e posição incremental.				
		1232	755 **Etapa 1 Acel**	Unidades:	Segundos	RW	Real
		1242	755 **Etapa 2 Acel**	Padrão:	10,00		
		1252	755 **Etapa 3 Acel**	Mín/Máx:	0,00/3600,00		
		1262	755 **Etapa 4 Acel**				
		1272	755 **Etapa 5 Acel**				
		1282	755 **Etapa 6 Acel**				
		1292	755 **Etapa 7 Acel**				
		1302	755 **Etapa 8 Acel**				
		1312	755 **Etapa 9 Acel**				
		1322	755 **Etapa 10 Acel**				
		1332	755 **Etapa 11 Acel**				
		1342	755 **Etapa 12 Acel**				
		1352	755 **Etapa 13 Acel**				
		1362	755 **Etapa 14 Acel**				
		1372	755 **Etapa 15 Acel**				
		1382	755 **Etapa 16 Acel**				
			Etapa *n* de aceleração Define o tempo de aceleração entre zero e a velocidade nominal do motor em segundos. O motor acelerará na direção da velocidade da etapa usando o parâmetro de velocidade da etapa. A taxa de aceleração mínima é determinada pela inércia do sistema. Não pode ser usado com movimentos combinados no tipo posição absoluta e posição incremental.				

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Profiling	1233	755 **Etapa 1 Desacel**	Unidades:	Segundos	RW	Real
		1243	755 **Etapa 2 Desacel**	Padrão:	10,00		
		1253	755 **Etapa 3 Desacel**	Mín/Máx:	0,00/3600,00		
		1263	755 **Etapa 4 Desacel**				
		1273	755 **Etapa 5 Desacel**				
		1283	755 **Etapa 6 Desacel**				
		1293	755 **Etapa 7 Desacel**				
		1303	755 **Etapa 8 Desacel**				
		1313	755 **Etapa 9 Desacel**				
		1323	755 **Etapa 10 Desacel**				
		1333	755 **Etapa 11 Desacel**				
		1343	755 **Etapa 12 Desacel**				
		1353	755 **Etapa 13 Desacel**				
		1363	755 **Etapa 14 Desacel**				
		1373	755 **Etapa 15 Desacel**				
		1383	755 **Etapa 16 Desacel**				
			Etapa *n* de desaceleração Define o tempo de desaceleração entre a velocidade nominal do motor e zero em segundos. O motor irá desacelerar na direção da velocidade zero. A taxa de desaceleração mínima é determinada pela inércia do sistema. Não pode ser usado com movimentos combinados no tipo posição absoluta e posição incremental.				

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Profiling	1234	755 **Etapa 1 Valor**	Padrão:	0	RW	Inteiro de 32 bits
		1244	755 **Etapa 2 Valor**	Mín/Máx:	-2147483648/2147483647		
		1254	755 **Etapa 3 Valor**				
		1264	755 **Etapa 4 Valor**				
		1274	755 **Etapa 5 Valor**				
		1284	755 **Etapa 6 Valor**				
		1294	755 **Etapa 7 Valor**				
		1304	755 **Etapa 8 Valor**				
		1314	755 **Etapa 9 Valor**				
		1324	755 **Etapa 10 Valor**				
		1334	755 **Etapa 11 Valor**				
		1344	755 **Etapa 12 Valor**				
		1354	755 **Etapa 13 Valor**				
		1364	755 **Etapa 14 Valor**				
		1374	755 **Etapa 15 Valor**				
		1384	755 **Etapa 16 Valor**				
			Etapa *n* de valor Esses parâmetro podem assumir outros significados dependendo da ação e do tipo de movimento. Os possíveis significados para esses parâmetros são fornecidos abaixo. Todas as combinações do tipo/ação serão ignoradas. [Tipo] = Posição absoluta [Ação] = Mist Temp, Esperar Entr Dig ou Etp p/Avanç [Valor] é a posição alvo absoluta [Tipo] = Posição incremental [Ação] = Mist Temp, Esperar Entr Dig ou Etp p/Avanç [Valor] é a posição alvo incremental [Tipo] = Perfil de velocidade [Ação] = Combinação de posição [Valor] é a posição alvo incremental [Tipo] = Perfil de velocidade [Ação] = Mist Temp, Esperar Entr Dig ou Etp p/Avanç [Valor] é o tempo total para concluir o movimento. O tempo é especificado em 1/100ths de um segundo (1.000 = 10,00 segundos). Valores negativos resultam em = 0 segundo (sem movimento) [Tipo] = Perfil de velocidade [Ação] = Combinação de parâmetro [Valor] é o número do parâmetro para comparar ao valor de referência do parâmetro especificado no parâmetro de contato. Os números positivos usarão um maior que o verificado, os número negativos usarão um menor que o verificado.				

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Profiling	1235 1245 1255 1265 1275 1285 1295 1305 1315 1325 1335 1345 1355 1365 1375 1385	755 **Etapa 1 Contac** 755 **Etapa 2 Contac** 755 **Etapa 3 Contac** 755 **Etapa 4 Contac** 755 **Etapa 5 Contac** 755 **Etapa 6 Contac** 755 **Etapa 7 Contac** 755 **Etapa 8 Contac** 755 **Etapa 9 Contac** 755 **Etapa 10 Contac** 755 **Etapa 11 Contac** 755 **Etapa 12 Contac** 755 **Etapa 13 Contac** 755 **Etapa 14 Contac** 755 **Etapa 15 Contac** 755 **Etapa 16 Contac** Etapa *n* de contato Define o atraso entre os movimentos. P1210 [Status Perfil] Bit 11 "Contato" será energizado para indicar que o período de contato da etapa está ativo e temporizando. O valor zero desabilitará o contato, o valor negativo esperará para sempre. Nem todas as etapas podem usar o contato (exemplo, movimentos combinados não podem usar o contato). Quando o tipo de velocidade com o movimento de ação combinada do parâmetro for usado, o parâmetro do contato da etapa conterá o número do parâmetro do valor de referência para comparar com o parâmetro selecionado no parâmetro do valor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,00 -1,00/3600,00	RW	Real
		1236 1246 1256 1266 1276 1286 1296 1306 1316 1326 1336 1346 1356 1366 1376 1386	755 **Etapa 1 Lote** 755 **Etapa 2 Lote** 755 **Etapa 3 Lote** 755 **Etapa 4 Lote** 755 **Etapa 5 Lote** 755 **Etapa 6 Lote** 755 **Etapa 7 Lote** 755 **Etapa 8 Lote** 755 **Etapa 9 Lote** 755 **Etapa 10 Lote** 755 **Etapa 11 Lote** 755 **Etapa 12 Lote** 755 **Etapa 13 Lote** 755 **Etapa 14 Lote** 755 **Etapa 15 Lote** 755 **Etapa 16 Lote** Etapa *n* do lote Ajusta o número de vezes que uma etapa deve ser repetida. Por exemplo, uma contagem de lote de dois fará com que a etapa seja repetida duas vezes antes de iniciar a próxima etapa. Esses parâmetros não podem ser usados com movimentos de posição absoluta, pois isso implicaria em mover para a mesma posição repetidamente. Esses parâmetros não podem ser usados com muitos movimentos combinados (exceto combinação de entrada digital) porque muitos movimentos combinados precisam fazer a transição para a próxima etapa em vez de repeti-la. Os movimentos combinados de entrada digital usam este parâmetro para especificar o número necessário de transições da entrada digital. Um ajuste de lote de etapa zero fará com que a etapa seja repetida infinitamente.	Padrão: Mín/Máx:	1 0/65535	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Profiling	1237 1247 1257 1267 1277 1287 1297 1307 1317 1327 1337 1347 1357 1367 1377 1387	755 **Etapa 1 Avanç** 755 **Etapa 2 Avanç** 755 **Etapa 3 Avanç** 755 **Etapa 4 Avanç** 755 **Etapa 5 Avanç** 755 **Etapa 6 Avanç** 755 **Etapa 7 Avanç** 755 **Etapa 8 Avanç** 755 **Etapa 9 Avanç** 755 **Etapa 10 Avanç** 755 **Etapa 11 Avanç** 755 **Etapa 12 Avanç** 755 **Etapa 13 Avanç** 755 **Etapa 14 Avanç** 755 **Etapa 15 Avanç** 755 **Etapa 16 Avanç** Etapa *n* de avanço Ajusta o número de etapas que serão executadas após a etapa atual ser concluída. A etapa atual será concluída depois que os ciclos de repetição do lote forem concluídos. Geralmente, as etapas são executadas em ordem crescente, embora isso não seja uma exigência. Esses parâmetros não se aplicam a uma etapa que tenha uma ação final, pois esta etapa é usada normalmente para encerrar uma sequência de movimentos da etapa.	Padrão: Mín/Máx:	2 1/16	RW	Inteiro de 32 bits
		1238 1248 1258 1268 1278 1288 1298 1308 1318 1328 1338 1348 1358 1368 1378 1388	755 **Etapa 1 Ação** 755 **Etapa 2 Ação** 755 **Etapa 3 Ação** 755 **Etapa 4 Ação** 755 **Etapa 5 Ação** 755 **Etapa 6 Ação** 755 **Etapa 7 Ação** 755 **Etapa 8 Ação** 755 **Etapa 9 Ação** 755 **Etapa 10 Ação** 755 **Etapa 11 Ação** 755 **Etapa 12 Ação** 755 **Etapa 13 Ação** 755 **Etapa 14 Ação** 755 **Etapa 15 Ação** 755 **Etapa 16 Ação** Etapa *n* de ação Define o que deve ser feito ao final de uma etapa depois que o movimento estiver concluído. Finlz (0) = Finlz para a sequência de movimentos. Etp p/Avanç (1) = Etp p/Avanç passa para a próxima etapa depois que a aceleração/desaceleração em rampa for concluída no tempo total especificado. O tempo de permanência e o lote podem ser aplicados. Mist Psn (2) = Posiciona a combinação de movimentos para a próxima etapa depois que a posição real tornar-se maior que a posição especificada no parâmetro do valor. Mist Temp (3) = Mist Temp passa para a próxima etapa depois que o tempo em operação total tornar-se mais que o tempo especificado no parâmetro do valor. Mist Param (4) = Mist Param passa para a próxima etapa depois que a comparação de dois parâmetros for concluída. Os parâmetros para comparação são especificados no parâmetro de valor e de contato. Mist EntDig (5) = Mist EntDig passa para a próxima etapa depois que o número especificado de bordas ascendentes (ou descendentes) for aplicado. O parâmetro de lote especifica o número de bordas da entrada digital. EntDig Ag (6) = EntDig Ag passa para a próxima etapa depois que as bordas ascendentes (ou descendentes) da entrada digital forem aplicadas.	Padrão: Opções:	1 = "Etp p/Avanç" 0 = "Finlz" 1 = "Etp p/Avanç" 2 = "Mist Psn" 3 = "Mist Temp" 4 = "Mist Param" 5 = "Mist EntDig" 6 = "EntDig Ag"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Profiling	1239	755 **Etapa 1 Ent Dig**	Padrão:	0,00	RW	Inteiro de 32 bits
		1249	755 **Etapa 2 Ent Dig**	Mín/Máx:	0,00/159999,15		
		1259	755 **Etapa 3 Ent Dig**				
		1269	755 **Etapa 4 Ent Dig**				
		1279	755 **Etapa 5 Ent Dig**				
		1289	755 **Etapa 6 Ent Dig**				
		1299	755 **Etapa 7 Ent Dig**				
		1309	755 **Etapa 8 Ent Dig**				
		1319	755 **Etapa 9 Ent Dig**				
		1329	755 **Etapa 10 Ent Dig**				
		1339	755 **Etapa 11 Ent Dig**				
		1349	755 **Etapa 12 Ent Dig**				
		1359	755 **Etapa 13 Ent Dig**				
		1369	755 **Etapa 14 Ent Dig**				
		1379	755 **Etapa 15 Ent Dig**				
		1389	755 **Etapa 16 Ent Dig**				
			Etapa *n* da entrada digital Define as fontes de entrada digital. Nem todas as etapas usam a entrada digital para o movimento da etapa. Os movimentos de ação e tipo a seguir usam os parâmetros da entrada digital para especificar as fontes de entrada digital. A polaridade (bordas ascendentes ou descendentes) da entrada digital está definida por P1217 [Inver ED Perf]. 1. [Tipo] Posição absoluta [Ação] EntDig Ag 2. [Tipo] Posição incremental [Ação] EntDig Ag 3. [Tipo] Perfil de velocidade [Ação] Mist EntDig 4. [Tipo] Perfil Veloc [Ação] EntDig Ag				

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Came eletrônico	1390	755 **Control PCAM** Controle do came eletrônico de posição Energiza os bits para controlar a lógica de controle CAM de posição.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	CntReg Esp	Unidirec	En Pso Ref	Offset En	Incl Alt	Aux Cam En	RevertSd Y	RevertEnt X	Iniciar
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "Iniciar" – Inicia o CAM de posição
Bit 1 "RevertEnt X" – Polaridade reversa da entrada do eixo x (P1392 [Selec Pos PCAM])
Bit 2 "RevertSd Y" – Polaridade reversa da saída do eixo y no início no próximo ciclo (P1473 [Sd Pso PCAM])
Bit 3 "Aux Cam En" – Alterna para o perfil do CAM auxiliar no início do próximo ciclo
Bit 4 "Incl Alt" – Use um cálculo de curvatura diferente
Bit 5 "Offset En" – Habilita a função de offset da entrada (P1394 [Offset Pos PCAM])
Bit 6 "En Pso Ref" – Permite referenciar novamente a entrada do eixo x (P1392 Selec Pos PCAM])
Bit 7 "Unidirec" – Usa a operação em uma direção
Bit 8 "CntReg Esp" – Congela o integrador do regulador de velocidade se a referência de posição mudar. Recomenda-se que o bit seja energizado para o movimento ponto a ponto.

Nº	Nome da tela / Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
1391	755 **Modo PCAM** Modo do came eletrônico de posição O parâmetro define o tipo de modo de operação. "Dsl" (0) – Desabilita a função CAM de posição "Etapa Únic" (1) – Na borda ascendente de partida (P1390 [Control PCAM]), o perfil do CAM começa no ponto 0 e opera até que o eixo x tenha alcançado o último ponto definido pelo ponto final (P1405 [PtTérm Prin PCAM] e P1439 [PtTér Aux PCAM]) em que ponto está concluído. Se o eixo x voltar na faixa CAM, nada acontece; o perfil já foi concluído e não reiniciará até que o controle de partida (P1390 [Control PCAM]) seja acionado mais uma vez. "Contínuo" (2) – Na borda ascendente de Partida (P1390 [Control PCAM]), o perfil CAM começa no ponto 0 e executa até o ponto final (P1405 [PtTérm Prin PCAM] e P1439 [PtTér Aux PCAM]), em seguida, repete infinitamente ou até que o bit de controle de partida (P1390 [Control PCAM]) seja desenergizado. "Persistente" (3) – Na borda ascendente de Partida (P1390 [Control PCAM]), o perfil CAM começa no ponto 0 e executa até o ponto final (P1405 [PtTérm Prin PCAM] e P1439 [PtTér Aux PCAM]) e permanece ativo até que o bit de controle de partida (P1390 [Control PCAM]) seja desenergizado.	Padrão: Opções:	0 = "Desenergizado" 0 = "Desenergizado" 1 = "Etapa Únic" 2 = "Contínuo" 3 = "Persistente"	RW	Inteiro de 32 bits
1392	755 **Selec Pos PCAM** Seleção de posição de came eletrônico de posição O parâmetro seleciona uma fonte de referência de posição para o eixo x.	Padrão: Opções:	1393 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
1393	755 **PtCf Pos PCAM** Valor de referência de posição de came eletrônico de posição O parâmetro fornece uma referência de posição para o eixo x quando a seleção de referência de posição (P1392 [Selec Pos PCAM]) seleciona este parâmetro.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
1394	755 **Offset Pos PCAM** Offset de posição de came eletrônico de posição O parâmetro fornece o valor de offset de posição para a posição do eixo x quando o bit de controle de habilitação do offset (P1390 [Control PCAM]) for energizado. O valor do offset faz com que o desvio de fase ou mudança de posição no eixo x e uma mudança momentânea na velocidade CAM.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Came eletrônico	1395	755 **Eps PsoOff PCAM** Eps do offset da posição de came eletrônico de posição O parâmetro fornece a contagem de bordas por segundo para a função de encoder virtual. O valor limita a mudança da posição do eixo x na posição de entrada de offset de posição.	Padrão: Mín/Máx:	2000 0/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		1396	755 **Exten X PCAM** Eixo X da extensão do came eletrônico de posição O parâmetro fornece o número de contagens inteiras equivalentes à expansão ou faixa do eixo x.	Padrão: Mín/Máx:	8192 0/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		1397	755 **Exten X PCAM** Eixo X da escala do came eletrônico de posição O parâmetro multiplica a extensão x (P1396 [Exten X PCAM]) de forma que a dimensão do eixo x expandirá se este parâmetro for maior que 1.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,01/214748000,00	RW	Real
		1398	755 **Exten Y PCAM** Eixo Y da extensão do came eletrônico de posição O parâmetro fornece o número de bordas equivalentes à extensão do eixo y. O valor é o número de contagens inteiras que representa a extensão vertical máxima do perfil.	Padrão: Mín/Máx:	8192 0/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		1399	755 **Sel EscalY PCAM** Seleção do eixo Y da escala do came eletrônico de posição O parâmetro seleciona uma fonte para a escala do eixo y.	Padrão: Opções:	1400 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		1400	755 **PtCnfEscalY PCAM** Valor de referência do eixo Y da escala do came eletrônico de posição O parâmetro fornece a escala do eixo x quando a seleção da escala y (P1399 [Sel EscalY PCAM]) selecionar este parâmetro. A escala y multiplica a extensão y de forma que a dimensão do eixo y aumentará se a escala y for maior que 1.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 0,00/214748000,00	RW	Real
		1401	755 **SelEscalVel PCAM** Seleção da escala de velocidade do came eletrônico de posição O parâmetro seleciona uma fonte para a escala de velocidade.	Padrão: Opções:	1402 1/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		1402	755 **PtCfEscalVl PCAM** Valor de referência Y da escala do came eletrônico de velocidade O parâmetro fornece a escala de velocidade quando a seleção da escala de velocidade (P1401 [SelEscalVel PCAM]) selecionar este parâmetro. A escala de velocidade multiplica a saída da velocidade (P1472 [Sd Vel PCAM]) de forma que a saída de velocidade (P1472) diminuirá se a escala de velocidade for menor que 1.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	MPE 0,000100 0,000000/8,000000	RW	Real
		1403	755 **Inic Decliv PCAM** Início do declive do came eletrônico de posição O parâmetro fornece o declive inicial no ponto 0 do CAM. O parâmetro é usado somente se o segmento for uma curva do tipo cúbica.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+214748000,00	RW	Real
		1404	755 **Térm Decliv PCAM** Final do declive do came eletrônico de posição O parâmetro fornece o declive final no ponto 0 do CAM. O parâmetro é usado somente se o segmento for uma curva do tipo cúbica tanto no perfil do CAM principal quanto do auxiliar.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+214748000,00	RW	Real
		1405	755 **PtTérm Prin PCAM** Ponto final do came eletrônico de posição principal O parâmetro fornece um número do último ponto CAM usado no perfil CAM principal.	Padrão: Opções:	0 0/15	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Came eletrônico	1406	755 **Tipos Prin PCAM** Tipos principais do came eletrônico de posição			RW	Inteiro de 32 bits

Cada bit energiza o tipo de curva para cada segmento no perfil CAM principal. Se este bit for desenergizado, a curva é linear no ponto do segmento no perfil CAM principal. Se este bit for energizado, a curva é cúbica no ponto do segmento no perfil CAM principal.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	CurvaCub15	CurvaCub14	CurvaCub13	CurvaCub12	CurvaCub11	CurvaCub10	CurvaCub9	CurvaCub8	CurvaCub7	CurvaCub6	CurvaCub5	CurvaCub4	CurvaCub3	CurvaCub2	CurvaCub1	CurvCúbica0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Grupo	Nº	Nome da tela	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Came eletrônico	1407 1409 1411 1413 1415 1417 1419 1421 1423 1425 1427 1429 1431 1433 1435 1437	755 **PCAM Prin Pt X 0** 755 **PCAM Prin Pt X 1** 755 **PCAM Prin Pt X 2** 755 **PCAM Prin Pt X 3** 755 **PCAM Prin Pt X 4** 755 **PCAM Prin Pt X 5** 755 **PCAM Prin Pt X 6** 755 **PCAM Prin Pt X 7** 755 **PCAM Prin Pt X 8** 755 **PCAM Prin Pt X 9** 755 **PCAM Prin PtX 10** 755 **PCAM Prin PtX 11** 755 **PCAM Prin PtX 12** 755 **PCAM Prin PtX 13** 755 **PCAM Prin PtX 14** 755 **PCAM Prin PtX 15** Ponto X *n* principal do came eletrônico de posição Fornece o valor da coordenada x para o ponto CAM no perfil CAM principal.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RW	Real
Came eletrônico	1408 1410 1412 1414 1416 1418 1420 1422 1424 1426 1428 1430 1432 1434 1436 1438	755 **PCAM Prin Pt Y 0** 755 **PCAM Prin Pt Y 1** 755 **PCAM Prin Pt Y 2** 755 **PCAM Prin Pt Y 3** 755 **PCAM Prin Pt Y 4** 755 **PCAM Prin Pt Y 5** 755 **PCAM Prin Pt Y 6** 755 **PCAM Prin Pt Y 7** 755 **PCAM Prin Pt Y 8** 755 **PCAM Prin Pt Y 9** 755 **PCAM Prin PtY 10** 755 **PCAM Prin PtY 11** 755 **PCAM Prin PtY 12** 755 **PCAM Prin PtY 13** 755 **PCAM Prin PtY 14** 755 **PCAM Prin PtY 15** Ponto Y *n* principal do came eletrônico de posição Fornece o valor da coordenada y para o ponto CAM no perfil CAM principal.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Came eletrônico	1439	755 **PtTér Aux PCAM** Ponto final do came eletrônico de posição auxiliar Fornece um número do último ponto CAM usado no perfil CAM auxiliar.	Padrão: Opções:	1 1/15	RW	Inteiro de 32 bits
		1440	755 **Tipos Aux PCAM** Tipos auxiliares do came eletrônico de posição			RW	Inteiro de 32 bits

Cada bit energiza o tipo de curva para cada segmento no perfil CAM auxiliar. Se este bit for desenergizado, a curva é linear no ponto do segmento no perfil CAM auxiliar. Se este bit for energizado, a curva é cúbica no ponto do segmento no perfil CAM auxiliar.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	CurvaCub15	CurvaCub14	CurvaCub 13	CurvaCub12	CurvaCub11	CurvaCub10	CurvaCub9	CurvaCub8	CurvaCub7	CurvaCub6	CurvaCub5	CurvaCub4	CurvaCub3	CurvaCub2	CurvaCub1	Reservado
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Came eletrônico	1441 1443 1445 1447 1449 1451 1453 1455 1457 1459 1461 1463 1465 1467 1469	755 **PCAM Aux Pt X 1** 755 **PCAM Aux Pt X 2** 755 **PCAM Aux Pt X 3** 755 **PCAM Aux Pt X 4** 755 **PCAM Aux Pt X 5** 755 **PCAM Aux Pt X 6** 755 **PCAM Aux Pt X 7** 755 **PCAM Aux Pt X 8** 755 **PCAM Aux Pt X 9** 755 **PCAM Aux PtX 10** 755 **PCAM Aux PtX 11** 755 **PCAM Aux PtX 12** 755 **PCAM Aux PtX 13** 755 **PCAM Aux PtX 14** 755 **PCAM Aux PtX 15** Ponto X *n* auxiliar do came eletrônico de posição Fornece o valor da coordenada x para o ponto CAM no perfil CAM auxiliar.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RW	Real
		1442 1444 1446 1448 1450 1452 1454 1456 1458 1460 1462 1464 1466 1468 1470	755 **PCAM Aux Pt Y 1** 755 **PCAM Aux Pt Y 2** 755 **PCAM Aux Pt Y 3** 755 **PCAM Aux Pt Y 4** 755 **PCAM Aux Pt Y 5** 755 **PCAM Aux Pt Y 6** 755 **PCAM Aux Pt Y 7** 755 **PCAM Aux Pt Y 8** 755 **PCAM Aux Pt Y 9** 755 **PCAM Aux PtX 10** 755 **PCAM Aux PtX 11** 755 **PCAM Aux PtX 12** 755 **PCAM Aux PtX 13** 755 **PCAM Aux PtX 14** 755 **PCAM Aux PtY 15** Ponto Y *n* auxiliar do came eletrônico de posição Fornece o valor da coordenada y para o ponto CAM no perfil CAM auxiliar.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Came eletrônico	1471	755 **Status PCAM** Status do came eletrônico de posição Indica o status da lógica do came de posição.			RO	Inteiro de 32 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	CntReg Esp	Unidirec	En Pso Ref	Offset En	Incl Alt	Aux Cam En	RevertSd Y	RevertEnt X	Iniciar	Cam En	Modo Persist	Modo Contín	Modo Único
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "Modo Único" – O came de posição está no modo de etapa única.
Bit 1 "Modo Contín" – O came de posição está no modo contínuo.
Bit 2 "Modo Persist" – O came de posição está no modo persistente.
Bit 3 "Cam En" – O eixo x está na faixa de perfil definido.
Bit 4 "Iniciar" – O came de posição iniciou.
Bit 5 "RevertEnt X" – A entrada do eixo X é revertida.
Bit 6 "RevertSd Y" – A saída do eixo Y é revertida.
Bit 7 "Aux Cam En" – O perfil CAM auxiliar está em uso.
Bit 8 "Incl Alt" – O declive alternativo está em uso.
Bit 9 "Offset En" – O offset do eixo X está habilitado.
Bit 10 "Entr Rer Pos" – A entrada da posição X está em nova referência.
Bit 11 "Unidirec" – O came de posição está no modo unidirecional.
Bit 12 "CntReg Esp" – A retenção do integrador condicional está em uso.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
		1472	755 **Sd Vel PCAM** Saída de velocidade do came eletrônico de posição Indica a velocidade de saída por unidade. O valor está conectado ao regulador de velocidade.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz RPM 0,00 0,00/P27 [Hertz An Motor] x 8 0,00/P28 [RPM An Motor] x 8	RO	Real
		1473	755 **Sd Pso PCAM** Saída de posição do came eletrônico de posição Indica a posição de saída. O valor está conectado ao regulador de posição.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RO	Inteiro de 32 bits
		1474	755 **Partida DI PCAM** Início do came eletrônico de posição da entrada digital Seleciona a entrada digital usada para iniciar a sequência do came eletrônico de posição.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Posição Roll	1500	755 **ConfigPosicaoRol** Configuração do indicador de posição do rolo Configuração para a função do indicador de posição do rolo. Opções: Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Selec EGR, ReReferênc, Pré-sel, Habilitação Padrão: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Desativ. 1 = Ativ. Bit 0 "Ativar" – Ativa a função do indicador de posição do rolo. Bit 1 "Pré-sel" – Na borda ascendente deste bit, P1504 [Predef PosRol] é carregada em P1505 [OffsetPosRol]. Bit 2 "ReReferênc" – Permite alterar o valor de offset de P1511 [OffsetPosRol] sem afetar a posição real. Bit 3 "Selec EGR" – 0 = EGR com entrada de taxa de engrenagem como numerador e saída de taxa de engrenagem como denominador. 1 = EGR com saída de taxa de engrenagem como numerador e entrada de taxa de engrenagem como denominador.			RW	Inteiro de 16 bits
		1501	755 **StatusPosicaoRol** Status do indicador de posição do rolo Status da função do indicador de posição do rolo. Opções: Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, ReReferênc, Habilitação Padrão: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Desativ. 1 = Ativ. Bit 0 "Ativar" – Reconhece que a função do indicador de posição do rolo está ativada. Bit 1 "ReReferênc" – Reconhece que referência de P1511 [OffsetPosRol] está ativa.			RO	Inteiro de 16 bits
		1502	755 **PtInicFdbkPosRol** Valor de referência de realimentação do indicador de posição da posição do rolo Fornece um valor de referência para o valor de realimentação de posição na forma de contagem de encoder acumulada.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		1503	755 **SelFdbkPos PRol** Seleção da realimentação do indicador de posição da posição do rolo Seleciona os dados de fonte para a realimentação de posição. A função gera P1511 [Saíd Posição RP] baseada na fonte de realimentação de posição selecionada.	Padrão: Mín/Máx:	1502 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		1504	755 **Predef PosRol** Pré-definição do indicador de posição do rolo Fornece um valor de indexação pré-definido. Na borda ascendente do Bit 1 "Pré-sel" em P1500 [ConfigPosicaoRol], este valor do parâmetro é carregada em P1511 [Saída Psn RP]. Observação: P1511 [Saída Psn RP] é limitado por P1509 [Desenr PosRol].	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		1505	755 **OffsetPosRol** Offset do indicador de posição do rolo Fornece o offset de posição que é somado após o EPR e usado para cortar a fase de realimentação de posição.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		1506	755 **Ent Bord/Rev PR** Bordas indicadores de posição de rolo por entrada de rotação Ajusta as bordas por rotação do dispositivo de entrada física como o encoder de motor.	Padrão: Mín/Máx:	4096 1/67108864	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Posição Roll	1507	755 **Ent Revol PosRol** Entrada de rotações do indicador de posição do rolo Ajusta a rotação do encoder de entrada. Este parâmetro deve ser coordenado à rotação do encoder de saída P1508 [SaídRevol PosRol] para resolver a taxa de engrenagem entre as rotações de entrada e as rotações de saída (virtual). A taxa de rotações de entrada a saída sempre pode ser resolvida em valores inteiros e deve ser reduzida ao fator comum mais baixo.	Padrão: Mín/Máx:	1 -/+1000000	RW	Inteiro de 32 bits
		1508	755 **SaidRevol PosRol** Saída de rotações do indicador de posição do rolo Ajusta a rotação do encoder de saída. Este parâmetro deve ser coordenado à rotação do encoder de entrada P1507 [Ent Revol PosRol] para resolver a taxa de engrenagem entre as rotações de entrada e as rotações de saída (virtual). A taxa de rotações de entrada a saída sempre pode ser resolvida em valores inteiros e deve ser reduzida ao fator comum mais baixo.	Padrão: Mín/Máx:	1 1/4294967295	RW	Inteiro de 32 bits
		1509	755 **Desenr PosRol** Contagem de desenrolamento do indicador de posição do rolo Define o número de contagem por rotação do rolo. O P1511 [SaidaPos PosRol] opera nesta contagem menos 1.	Padrão: Mín/Máx:	4194304 1024/536870912	RW	Inteiro de 32 bits
		1510	755 **EscalaUnidPosRol** Fator de escala do indicador de posição do rolo Fornece o multiplicador para P1512 [SaidaUnid PosRol] que é uma saída de ponto flutuante de P1511 [SaidaPos PosRol].	Padrão: Mín/Máx:	1,00000 -/+220000000,00000	RW	Real
		1511	755 **SaidaPos PosRol** Saída de posição do indicador de posição do rolo Saída de posição do rolo que tem uma expansão limitada por P1509 [Desenr PosRol].	Padrão: Mín/Máx:	0 0/4294967295	RO	Inteiro de 32 bits
		1512	755 **SaidaUnid PosRol** Saída da unidade do indicador de posição do rolo Saída de ponto flutuante que resulta da multiplicação P1511 [SaidaPos PosRol] por P1510 [EscalaUnidPosRol].	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Refrç Torque	1515	755 **CtrlRefrçTorqPos** Controle de impulso de torque orientado pela posição		RW	Inteiro de 16 bits

Configuração para a função de impulso de torque orientado pela posição.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ativ Impulso
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "Ativ Impulso" – Habilita o impulso de torque orientado pela posição.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Refrç Torque	1516	755 **StatRefrçTorqPos** Status do impulso de torque orientado pela posição Status da função de impulso de torque orientado pela posição. Opções: Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Psição En, Ativ. Padrão: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Desativ. 1 = Ativ. Bit 0 "Ativ." – Reconhece que o impulso de torque orientado pela posição. Bit 1 "Psição En" – Indica que a referência de posição selecionada está na faixa alvo (como entre X1 e X5).			RO	Inteiro de 16 bits
		1517	755 **SelRefRfçTorqPos** Seleção da referência do impulso de torque orientado pela posição Seleciona os dados de origem para a referência de posição.	Padrão: Mín/Máx:	1511 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		1518	755 **OffsetPRfçTrqPos** Offset de posição do impulso de torque orientado pela posição Fornece o offset de posição que é somado à referência de posição e usado para cortar a fase.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		1519	755 **ContDesenrRfçTqP** Contagem de desenrolamento do impulso de torque orientado pela posição Define o número de contagem por rotação do rolo. A referência de posição selecionada internamente passa nesta contagem menos 1.	Padrão: Mín/Máx:	4194304 1024/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		1520 1521 1522 1523 1524	755 **RfçTorqPos PosX1** 755 **RfçTorqPos PosX2** 755 **RfçTorqPos X3** 755 **RfçTorqPos PosX4** 755 **RfçTorqPos PosX5** Posição X *n* do impulso de torque orientado pela posição O perfil de torque/posição é construído pela especificação de contagem de posição de ponto final para X1, X2, X3, X4 e X5, bem como correspondentes de acordo com os valores de torque da unidade para Y2, Y3 e Y4. Os valores de torque correspondentes aos pontos X1 e X5 são zero.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		1525 1526 1527	755 **RfçTorqPos TrqY2** 755 **RfçTorqPos TrqY3** 755 **RfçTorqPos Y4** Torque Y *n* de impulso de torque orientado pela posição O perfil de posição de X1 a X5 deve estar em ordem crescente. O perfil de torque de Y2 e Y4 é uma forma livre sem restrições.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+2,00	RW	Real
		1528	755 **RfçTrqPosSaidTrq** Saída de torque de impulso de torque orientado pela posição Saída do impulso de torque orientado pela posição que o torque retirado do perfil na posição alvo.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+2,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Impulso variável	1535	**VB Config** Configuração de impulso variável Controla a função de impulso variável.		RO	Inteiro de 16 bits
		1536	**VB Status** Status de impulso variável Os bits de status para a função de impulso variável.		RO	Inteiro de 16 bits
		1537	**VB Voltage** Tensão de impulso variável Exibe o valor de saída da intercepção do eixo de tensão da curva V/Hz. Quando a função de impulso variável estiver habilitada, o valor de [VB Voltage] acelera/desacelera em rampa de acordo com as configurações da função de impulso variável quando o inversor estiver em operação. Este parâmetro é igual a P60 [Iniciar/Acel Imp] e P61 [Exec Imp] quando o inversor estiver parado ou quando P1535 [VB Config] Bit 0 "VB Enable" = 0.	Unidades: Vca Padrão: 0,0 Mín/Máx: 0,0/460,0	RO	Real

1535 VB Config

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Freq. mínima	Nível de fluxo	Borda ascendente	Taxa de corrente	Habilitação de VB
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "VB Enable" – Habilita a função de tensão de impulso variável.

Bit 1 "Current Rate" – A condição de disparo da taxa de corrente é definida pelo nível definido em P1550 [VB Cur Thresh] com uma banda de histerese de P1549 [VB Current Hyst]. A curvatura de P1548 [VB Current Rate] é definida pela borda descendente padrão ou pela borda ascendente em "Rising Edge." Se estas condições de disparo forem atendidas, P1536 [VB Status] Bit 3 "Current Trig" é energizado.

Bit 2 "Rising Edge" – A condição de disparo da taxa de corrente é definida pelo nível definido em P1550 [VB Cur Thresh] com uma banda de histerese de 1549 [VB Current Hyst]. A curvatura de P1548 [VB Current Rate] é definida pela borda descendente padrão ou pela borda ascendente em "Rising Edge." Se estas condições de disparo forem atendidas, P1536 [VB Status] Bit 3 "Current Trig" é energizado.

Bit 3 "Flux Level" – Configura a condição de disparo do fluxo definida no nível de P1545 [VB Flux Thresh]. Se P1547 [VB Filt Flux Cur] for maior ou igual a P1545 [VB Flux Thresh], P1536 [VB Status] Bit 4 "Flux Trigger" é energizado.

Bit 4 "Freq. mínima" – Define a fonte de disparo da frequência mínima derivada de P1 [Freq de Saída] e é habilitada pela configuração de P1535 [VB Config] Bit 4 "Freq. mínima." Se P1 [Freq de Saída] for menor ou igual a P1544 [VB Min Freq], P1536 [VB Status] Bit 5 "Disparo de freq" é definido.

1536 VB Status

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Freq. de retenção	Impulso máx.	Disparo de freq.	Disparo de fluxo	Disparo de corrente	Disparado	Temporizador VB	VB habilitado
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "VB Enable" – A função de tensão de impulso variável é habilitado.

Bit 1 "VB Timer" – P1538 [VB Time] expirou.

Bit 2 "Triggered" – Indica que a função de disparo foi habilitada por 1535 [VB Config].

Bit 3 "Current Trig" – Esta condição de disparo é definido por P1550 [VB Cur Thresh] com uma banda de histerese de P1549 [VB Current Hyst]. A curvatura de P1548 [VB Current Rate] é definida pela borda descendente padrão ou pela borda ascendente P1535 [VB Config] Bit 2 em "Rising Edge." Se estas condições de disparo forem atendidas, este bit é energizado.

Bit 4 "Flux Trigger" – Este evento de disparo é habilitado por P1535 [VB Config] Bit 3 "Flux Level." A condição de disparo é definida pelo nível de P1550 [VB Flux Thresh]. Se P1547 [VB Filt Flux Cur] for maior ou igual a P1550 [VB Flux Thresh], P1536 [VB Status] Bit 4 "Flux Trigger" é energizado.

Bit 5 "Freq Trigger" – Este evento de disparo é habilitado quando P1 [Freq de Saída] for menor ou igual a P1544 [VB Min Freq].

Bit 6 "Max Boost" – Este evento de disparo é habilitado quando P1537 [VB Voltage] alcançar P1540 [VB Maximum] antes de qualquer outro evento de disparo que faça com que P1537 [VB Voltage] desacelere.

Bit 7 "Hold Freq" – A frequência de saída está sendo mantida em P1543 [VB Frequency].

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Impulso variável	1538	**VB Time** Tempo de impulso variável Define o atraso para o qual o disparo de impulso de tensão variável torna-se ativa seguindo uma partida do inversor. Este parâmetro começa a contagem regressiva quando o inversor entra no estado de operação. As condições de disparo válidas podem ser atendidas somente logo após que expiração de [VB Time] causar um evento de disparo. Este atraso não afeta a condição de disparo associada a P1540 [VB Maximum].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 1,0 0,0/100,0	RW	Real
		1539	**VB Minimum** Impulso variável mínimo Define o nível de tensão de impulso mínimo para a função de tensão de impulso variável. Se P1537 [VB Voltage] alcança a tensão de P1540 [VB Maximum] ou um dos eventos de disparo da tensão de impulso variável ocorrer, P1537 [VB Voltage] desacelera na taxa correspondente para P1542 [VB Decel Rate].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 2,0 0,0/200,0	RW	Real
		1540	**VB Maximum** Impulso variável máximo Define o nível de tensão de impulso máximo para a função de tensão de impulso variável. Se P1537 [VB Voltage] alcançar a tensão de [VB Maximum], [VB Voltage] desacelera na taxa correspondente para P1542 [VB Decel Rate].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 10,0 0,0/200,0	RW	Real
		1541	**VB Accel Rate** Taxa de aceleração de impulso variável Define a taxa de aceleração de P1537 [VB Voltage] para a função de tensão de impulso variável.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	V/s 0,75 0,01/537,67	RW	Real
		1542	**VB Decel Rate** Taxa de desaceleração de impulso variável Define a taxa de desaceleração de P1537 [VB Voltage] para a função de tensão de impulso variável após um evento de disparo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	V/s 6,00 0,01/537,67	RW	Real
		1543	**VB Frequency** Frequência de impulso variável Define a referência de frequência inicial para a função de tensão de impulso variável.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 0,8 0,0/110,0	RW	Real
		1544	**VB Min Freq** Frequência mínima de impulso variável Define o nível de disparo da referência de frequência para a função de tensão de impulso variável. P1536 [VB Status] Bit 5 "Freq Trigger" é definido em 1 quando P1 [Freq de Saída] cair abaixo de [VB Min Freq]. Para habilitar este limite e o evento de disparo: Defina P1535 [VB Config] Bit 0 "VB Enable" em 1 e o Bit 4 "Minimum Freq" em 1.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 0,5 0,0/110,0	RW	Real
		1545	**VB Flux Thresh** Limite de fluxo do impulso variável Define o nível de disparo da corrente de fluxo para a função de tensão de impulso variável. P1536 [VB Status] Bit 4 "Flux Trigger" é definido em 1 quando P1546 [VB Filt Flux Cur] exceder [VB Flux Thresh]. Para habilitar este limite e o evento de disparo: Defina P1535 [VB Config] Bit 0 "VB Enable" em 1 e o Bit 3 "Flux Level" em 1.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 272,5 0,0/1420,0	RW	Real
		1546	**VB Flux Lag Freq** Frequência de atraso do fluxo de impulso variável Define a frequência de atraso (corte) do filtro passa baixa P6 [Fdbk Cr Fluxo]. A saída deste filtro é exibida em P1547 [VB Filt Flux Cur].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 0,60 0,01/100,00	RW	Real
		1547	**VB Filt Flux Cur** Corrente de fluxo de impulso variável Versão filtrada do P6 [Fdbk Cr Fluxo]. P1546 [VB Flux Lag Freq] define a frequência de corte do filtro passa-baixa.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 0,0/3000,0	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Impulso variável	1548	**VB Current Rate** Taxa da corrente de impulso variável Taxa da corrente de saída de mudança.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 -/+1000,0	RO	Real
		1549	**VB Current Hyst** Histerese da corrente de impulso variável Define o nível de histerese ao redor de P1550 [VB Cur Thresh] para a tensão de impulso variável.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 -/+100,0	RW	Real
		1550	**VB Cur Thresh** Limite da corrente de impulso variável Define o nível de disparo de P1548 [VB Current Rate] para a função de tensão de impulso variável. O disparo não está ativo até que o tempo P1538 [VB Time] tenha expirado após a partida do inverso. P1535 [VB Config] Bit 2 "Rising Edge" = 0: O valor de [VB Current Rate] deve passar primeiro através de [VB Cur Thresh] + P1549 [VB Current Hyst] e [VB Cur Thresh] para causar um evento de disparo de tensão de impulso. P1535 [VB Config] Bit 2 "Rising Edge" = 1: O valor de P1548 [VB Current Rate] deve passar primeiro através de [VB Cur Thresh] – P1549 [VB Current Hyst] e [VB Cur Thresh] para causar um evento de disparo de tensão de impulso.	Padrão: Mín/Máx:	-25,0 -/+1000,0	RW	Real
		1551	**VB Rate Lag Freq** Frequência de atraso da taxa de impulso variável Define a frequência de atraso (cutoff) do filtro passa baixa de magnitude de corrente. A saída deste filtro é exibida em P1548 [VB Current Rate].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	R/S 2,60 0,01/100,00	RW	Real

		1560	Consulte página 126.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Orientar Eixo		**Importante:** Após o grupo de orientação do spindle ser configurado para uma aplicação, qualquer mudança subsequente nos ajuste do parâmetro exigirão a reinicialização do inversor para que as mudanças tenham efeito.			
		1580	755 **ConfigOrientEixo** Configuração de orientação do spindle Configura as opções para a função de orientação do spindle. A função requer que P35 [Modo Cntl do Mtr] seja definida como opção 3 "Indução FV," 6 "PM FV," ou 10 "IPM FV." P125 [Sel Fdbk Vel Pri] e P135 [Sel Fdbk Pso] também devem ser ajustados de acordo.		RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Inversão Escala	Caminho+curt	RecapPsçInic	Inv ED Orig	ED Orig
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

Bit 0 "ED Orig" – Seleciona o tipo de sinal de início (pulso do marcador vs. Comutação de entrada digital). 1 = Sinal de início. 0 = Canal Z.
Bit 1 "Inv ED Orig" – Borda ascendente/descendente da entrada home.
Bit 2 "VRecapPsçInic" – Recapturar a posição inicial. Permite que o inversor encontre o início após a reinicialização de potência ou do inversor. Geralmente configurado como 1 "habilitado."
Bit 3 "Caminho+curt" – Permite a direção reversa para obter a distância mais curta do percurso.
Bit 4 "Inversão Escala" – Inverte o cálculo para o valor de unidade definido pelo usuário. Melhora a resolução pois o valor de P1587 [Cnt/Rev OrieEixo] aumenta.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Orientar Eixo	1581	755 **StatusOrientEixo** Status de orientação do spindle Indica o status da lógica de orientação do spindle. Opções: Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, OrientConcld, Modo, NaVelOrntEx Padrão: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Desativ. 1 = Ativ. Bit 0 "NaVelOrntEx" – Inversor executando na velocidade de orientação do spindle. Bit 1 "Modo" – Inversor no modo de orientação do spindle. Bit 2 "OrientConcld" – Na posição de orientação do spindle.			RO	Inteiro de 16 bits
		1582	755 **VlrRefOrientEixo** Valor de referência de orientação do spindle Ajusta a posição de orientação do spindle desejada nas unidades definidas pelo usuário. Pode usar o valor de P1590 [SO Unit Out] se uma defasagem diferente de zero for necessária.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0,00/536870912,00	RW	Real
		1583	755 **OffsetOrientEixo** Offset de orientação do spindle Ajusta a contagem do encoder de offset para a posição inicial. Este valor é carregado automaticamente quando a função Posicionando está em operação (geralmente, após a energização).	Padrão: Mín/Máx:	0 -/+536870912	RW	Inteiro de 32 bits
		1584	755 **EntBordRevOrEixo** Bordas de orientação do spindle por entrada de rotação Indica as bordas por rotação do encoder. Por exemplo, um encoder quad 1024 corresponde a 4096 (4 x 1024).	Padrão: Mín/Máx:	4096 1/67108864	RW	Inteiro de 32 bits
		1585	755 **EntRevolsOriEixo** Entrada das rotações de orientação do spindle Define as recoluções da engrenagem de entrada relativa à engrenagem de saída (**14**:1).	Padrão: Mín/Máx:	1,00 -/+1000000,00	RW	Real
		1586	755 **SaidRevlsOriEixo** Saída de rotações de orientação do spindle Define as recoluções da engrenagem de saída relativa à engrenagem de entrada (14:**1**).	Padrão: Mín/Máx:	1,00 1,00/2000000,00	RW	Real
		1587	755 **Cnt/Rev OrieEixo** Contagem de orientação do spindle por rotação Define a contagem por rotação da engrenagem de saída. Geralmente P1584 [EntBordRevOrEixo] x taxa de engrenagem.	Padrão: Mín/Máx:	4096 1024/536870912	RW	Inteiro de 32 bits
		1588	755 **EscalaUnidOriEix** Escala da unidade de orientação do spindle Converte em escala P1589 [SaidPosOrienEixo] para as unidades definidas pelo usuário. Geralmente definido como Unidades Desejadas/P1587 [Cnt/Rev OrieEixo].	Padrão: Mín/Máx:	1,00000 -/+220000000,00000	RW	Real
		1589	755 **SaidPosOrienEixo** Saída de posição de orientação do spindle Exibe a posição atual da engrenagem de entrada na contagem do encoder.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/4294967295	RO	Inteiro de 32 bits
		1590	755 **SO Unit Out** Saída da unidade de orientação do spindle Exibe a posição atual da engrenagem de entrada nas unidades convertidas em escala para o usuário.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 -/+220000000,00	RO	Real
		1591	755 **TempoAcelOriEixo** Tempo de aceleração de orientação do spindle Ajusta a taxa de aceleração usada durante o posicionamento.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 10,00 0,00/3600,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Orientar Eixo	1592	755 **TempoDesacOrEixo** Tempo de desaceleração de orientação do spindle Ajusta a taxa de desaceleração usada durante o posicionamento.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 10,00 0,00/3600,00	RW	Real
		1593	755 **LimVelFrtOriEixo** Limite de velocidade de avanço de orientação do spindle Ajusta a velocidade de avanço usada durante o posicionamento.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz/RPM 30,00 0,00/40000,00	RW	Real
		1594	755 **LimVelRevOriEixo** Limite de velocidade de reversa de orientação do spindle Ajusta a velocidade de reversa usada durante o posicionamento.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz/RPM -30,00 -40000,00/0,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Compensação Id	1600	755 **AtivarCompens Id** Ativação de compensação de ID Habilita ou desabilita o cálculo de compensação de Id. Esta seleção está ativa somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Opções:	0 = "Desativ" 0 = "Desativ" 1 = "Ativar"	RW	Inteiro de 32 bits
		1601	755 **MonitCompensId 1** Monitoração da compensação Id 1 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1602 [MonitCompId 1 Iq] (em p.u.) para operação de motorização. Compensação Id = [MonitCompensId 1] x CmdIq (em p.u.) para CmdIq = entre 0 e P1602 [MonitCompId 1 Iq]. 1,0 p.u. é redimensionado para a corrente nominal do motor. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real
		1602	755 **MonitCompId 1 Iq** Monitoração da compensação 1 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u.) em que P1601 [MonitCompensId 1] (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,2500 0,0000/5,0000	RW	Real
		1603	755 **MonitCompensId 2** Monitoração da compensação Id 2 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1604 [MonitCompId 2 Iq] (em p.u.) para operação de motorização. Compensação Id = P1601 [MonitCompensId 1] + (MonitCompensId 2 – MonitCompensId 1) x (CmdIq – MonitCompId 1 Iq) x 1/ (MonitCompId 2 Iq – MonitCompId 1 Iq) para CmdIq = entre MonitCompId 1 Iq e MonitCompId 2 Iq. 1,0 p.u. é redimensionado para a corrente nominal do motor. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Compensação Id	1604	755 **MonitCompId 2 Iq** Monitoração da compensação 2 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u.) em que P1603 [MonitCompensId 2] (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,5000 0,0000/5,0000	RW	Real
		1605	755 **MonitCompensId 3** Monitoração da compensação Id 3 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1606 [MonitCompId 3 Iq] (em p.u.) para operação de motorização. Compensação Id = [MonitCompensId 2] + (MonitCompensId 3 – MonitCompensId 2) x (CmdIq – MonitCompId 2 Iq) x 1/ (MonitCompId 3 Iq – MonitCompId 2 Iq) para CmdIq = entre MonitCompId 2 Iq e MonitCompId 3 Iq. 1,0 p.u. é redimensionado para a corrente nominal do motor. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real
		1606	755 **MonitCompId 3 Iq** Monitoração da compensação 3 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u.) em que P1605 [MonitCompensId 3] (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,7500 0,0000/5,0000	RW	Real
		1607	755 **MonitCompensId 4** Monitoração da compensação Id 4 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1608 [MonitCompId 4 Iq] (em p.u.) para operação de motorização. Compensação Id = MonitCompensId 3 + (MonitCompensId 4 – MonitCompensId 3) x (CmdIq – MonitCompId 3 Iq) x 1/ (MonitCompId 4 Iq – MonitCompId 3 Iq) para CmdIq = entre MonitCompId 3 Iq e MonitCompId 4 Iq. 1,0 p.u. é redimensionado para a corrente nominal do motor. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real
		1608	755 **MonitCompId 4 Iq** Monitoração da compensação 4 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u.) em que P1607 [MonitCompensId 4] (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	1,0000 0,0000/5,0000	RW	Real
		1609	755 **MonitCompensId 5** Monitoração da compensação Id 5 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1610 [MonitCompId 5 Iq] (em p.u.) para operação de motorização. Compensação Id = MonitCompensId 4 + (MonitCompensId 5 – MonitCompensId 4) x (CmdIq – MonitCompId 4 Iq) x 1/ (MonitCompId 5 Iq – MonitCompId 4 Iq) para CmdIq = entre MonitCompId 4 Iq e MonitCompId 5 Iq. 1,0 p.u. é redimensionado para a corrente nominal do motor. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real
		1610	755 **MonitCompId 5 Iq** Monitoração da compensação 5 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u.) em que P1609 [MonitCompensId 5] (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	1,2500 0,0000/5,0000	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Compensação Id	1611	755 **MonitCompensId 6** Monitoração da compensação Id 6 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1612 [MonitCompId 6 Iq] (em p.u.) para operação de motorização. Compensação Id = MonitCompensId 5 + (MonitCompensId 6 – MonitCompensId 5) x (CmdIq – MonitCompId 5 Iq) x 1/ (MonitCompId 6 Iq – MonitCompId 5 Iq) para CmdIq = entre MonitCompId 5 Iq e MonitCompId 6 Iq. 1,0 p.u. é redimensionado para a corrente nominal do motor. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real
		1612	755 **MonitCompId 6 Iq** Monitoração da compensação 6 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u.) em que P1611 [MonitCompensId 6] (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	1,5000 0,0000/5,0000	RW	Real
		1613	755 **Regen CompId 1** Regeneração de compensação Id 1 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1614 [RegenCompId 1 Iq] (em p.u.) para operação regenerativa. Compensação Id = RegenCompId 1 x CmdIq (em p.u.) para CmdIq = entre 0 e RegenCompId 1 Iq. 1,0 p.u. é redimensionado para a corrente nominal do motor. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real
		1614	755 **RegenCompId 1 Iq** Regeneração de compensação 1 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u.) em que P1613 Regen CompId 1 (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,2500 0,0000/5,0000	RW	Real
		1615	755 **Regen CompId 2** Regeneração de compensação Id 2 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1616 [RegenCompId 2 Iq] (em p.u.) para operação regenerativa. Compensação Id = Regen CompId 1 + (Regen CompId 2 – Regen CompId 1) x (CmdIq – RegenCompId 1 Iq) x 1/(RegenCompId 2 Iq – RegenCompId 1 Iq) para CdmIq = entre RegenCompId 1 Iq e RegenCompId 2 Iq. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real
		1616	755 **RegenCompId 2 Iq** Regeneração de compensação 2 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u.) em que P1615 [Regen CompId 2] (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,5000 0,0000/5,0000	RW	Real
		1617	755 **Regen CompId 3** Regeneração de compensação Id 3 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1618 [RegenCompId 3 Iq] (em p.u.) para operação regenerativa. Compensação Id = Regen CompId 2 + (Regen CompId 3 – Regen CompId 2) x (CmdIq – RegenCompId 2 Iq) x 1/(RegenCompId 3 Iq – RegenCompId 2 Iq) para CdmIq = entre RegenCompId 2 Iq e RegenCompId 3 Iq. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
APLICAÇÕES	Compensação Id	1618	755 **RegenCompId 3 Iq** Regeneração de compensação 3 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u.) em que P1617 [Regen CompId 3] (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,7500 0,0000/5,0000	RW	Real
		1619	755 **Regen CompId 4** Regeneração de compensação Id 4 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1620 [RegenCompId 4 Iq] (em p.u.) para operação regenerativa. Compensação Id = Regen CompId 3 + (Regen CompId 4 – Regen CompId 3) x (CmdIq – RegenCompId 3 Iq) x 1/(RegenCompId 4 Iq – RegenCompId 3 Iq) para CdmIq = entre RegenCompId 3 Iq e RegenCompId 4 Iq. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real
		1620	755 **RegenCompId 4 Iq** Regeneração de compensação 4 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u). em que P1619 [Regen CompId 4] (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	1,0000 0,0000/5,0000	RW	Real
		1621	755 **Regen CompId 5** Regeneração de compensação Id 5 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1622 [RegenCompId 5 Iq] (em p.u.) para operação regenerativa. Compensação Id = Regen CompId 4 + (Regen CompId 5 – Regen CompId 4) x (CmdIq – RegenCompId 4 Iq) x 1/(RegenCompId 5 Iq – RegenCompId 4 Iq) para CdmIq = entre RegenCompId 4 Iq e RegenCompId 5 Iq. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real
		1622	755 **RegenCompId 5 Iq** Regeneração de compensação 5 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u.) em que P1621 [Regen CompId 5] (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	1,2500 0,0000/5,0000	RW	Real
		1623	755 **Regen CompId 6** Regeneração de compensação Id 6 Ajusta o valor de compensação Id (em p.u.) em Iq = P1624 [RegenCompId 6 Iq] (em p.u.) para operação regenerativa. Compensação Id = Regen CompId 5 + (Regen CompId 6 – Regen CompId 5) x (CmdIq – RegenCompId 5 Iq) x 1/(RegenCompId 6 Iq – RegenCompId 5 Iq) para CdmIq = entre RegenCompId 5 Iq e RegenCompId 6 Iq. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 -/+1,0000	RW	Real
		1624	755 **RegenCompId 6 Iq** Regeneração de compensação 6 Iq Ajusta o valor Iq (em p.u.) em que P1623 [Regen CompId 6] (em p.u.) é especificado. Este parâmetro está ativo somente na indução de vetorial de fluxo do modo de controle do motor (P35 [Modo Cntl do Mtr] = 3 "VF Indução").	Padrão: Mín/Máx:	1,5000 0,0000/5,0000	RW	Real

		1629	Consulte página 63 para números de parâmetros 1629 e 1637…1645.
		1630	Consulte página 60 para números de parâmetros 1630…1636, 1646 e 1647.
		1648	Consulte página 55 para números de parâmetros 1648…1661

Parâmetros da Porta 10 e Porta 11

Este capítulo lista e descreve os parâmetros do inversor PowerFlex Série 750 Porta 10 e 11. Os parâmetros podem ser programados (visualizados/editados) usando uma interface homem-máquina (IHM). Consulte Enhanced PowerFlex 7-Class Human Interface Module (HIM) User Manual, publicação 20HIM-UM001, para instruções sobre como usar a IHM para visualizar e editar os parâmetros. Como uma alternativa, a programação também pode ser executada usando o software DriveTools™ e um microcomputador.

Tópico	Página
Parâmetros de ponto comum do inversor (porta 10)	204
Parâmetros do inversor n (porta 10)	206
Parâmetros de ponto comum do conversor (porta 11)	209
Parâmetros do conversor n (porta 11)	211
Parâmetros de ponto comum de pré-carga (porta 11)	215
Parâmetros de pré-carga n (porta 11)	217

Parâmetros de ponto comum do inversor (porta 10)

Os parâmetros do inversor comum aplicam-se somente aos inversores PowerFlex 755 de carcaça 8 e maiores.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR COMUN	Sistema Nominal	1	755 (8+) **Corrente Nom Sis** Corrente nominal do sistema Exibe a capacidade da corrente contínua do inversor. Este parâmetro tem o mesmo valor exibido em P21 [Amp nominal] para o inversor na porta 0.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,00 0,00/5000,00	RO	Real
		2	755 (8+) **Tensao Nom Sis** Tensão nominal do sistema Classe de tensão de entrada (400, 480, 600, 690 etc.) do inversor. Este parâmetro tem o mesmo valor exibido em P20 [Voltagem nominal] para o inversor na porta 0.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 0,00 0,00/690,00	RO	Real
		3 4 5	755 (8+) **Corr Nominal Sis** 755 (8+) **I2 Rated Amps** 755 (8+) **I3 Rated Amps** Corrente nominal *n* do inversor Capacidade de corrente contínua do inversor *n*. A capacidade de corrente contínua varia com base no valor de P305 [Classe Voltagem] e de P306 [Taxa Serviço] para o inversor na porta 0.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,00 0,00/1000,00	RO	Real
		21	755 (8+) **Effctv I Rating** Capacidade real do inversor Define a capacidade de corrente real do inversor. Durante a operação de N-1, a capacidade de corrente real do inversor é reduzida a partir de P21 [Amp nominal].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 0,0/5000,0	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR COMUN	Status	10	755 (8+) **Status Online** Status Online		RO	Inteiro de 16 bits

Indica se o inversor estabeleceu comunicação de fibra óptica com sucesso com a placa de controle principal.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Inversor 2	Inversor 1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Não Ativo
1 = Ativo

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR COMUN	Status	12	755 (8+) **Status Falha** Status de falha		RO	Inteiro de 16 bits

Indica se o inversor tem uma condição de falha. Consulte P105 [Status Falha I1] para visualizar quais condições de falha existem para o inversor 1. Consulte o Capítulo 6 para informações sobre os códigos de falha e alarme.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Inversor 2	Inversor 1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sem falha
1 = Com falha

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR COMUN	Status	13	755 (8+) **Status Alarme** Status de alarme		RO	Inteiro de 16 bits

Indica se o inversor tem uma condição de alarme. Consulte P107 [Stat. Alarme I1] para visualizar quais alarmes de falha existem para o inversor 1. Consulte o Capítulo 6 para informações sobre os códigos de falha e alarme.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Inversor 2	Inversor 1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sem alarme
1 = Alarme

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR COMUN	Medição	18	755 (8+) **Corr Terra** Corrente de aterramento Corrente de aterramento de saída CA para um motor. Este valor é calculado com base no total de correntes de saída (fases U, V e W do inversor). Quando as entradas trifásicas estão balanceadas, a corrente de aterramento é idealmente perto de zero.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 0,0/5000,0	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR COMUN	Configuração	20	755 (8+) **Recfg Acknowledg** Reconhecimento de reconfiguração Reconhece a reconfiguração do inversor para a operação de N-1 ou a mudança de classificação do inversor. Definir em 1 "Acknowledge" (1) – remove a falha de F361 "N-1 See Manual" e a falha F362 "Rerate See Manual."	Padrão: Opções:	0 = "Pronto" 0 = "Pronto" 1 = "Acknowledge"	RW	Inteiro de 32 bits

		21	Consulte página 204.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR COMUN	Pontos de teste	30 32	755 (8+) **Selec Pt Teste 1** 755 (8+) **Selec Pt Teste 2** Seleção do ponto de teste 1, 2 Seleciona uma fonte para [Selec Pt Teste *n*]. Usado pela fábrica, geralmente, para fins de diagnóstico.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/65535	RW	Inteiro de 32 bits
		31 33	755 (8+) **Valor PtTeste 1** 755 (8+) **Valor PtTeste 2** Valor dos pontos de teste 1, 2 Exibe os dados selecionados por [Selec Pt Teste *n*].	Padrão: Mín/Máx:	0,000000 -/+220000000,000000	RO	Real

Parâmetros do inversor *n* (porta 10)

Os parâmetros do inversor n aplicam-se somente aos inversores PowerFlex 755 de carcaça 8 e maiores.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR N	Status	105 205 305	755 (8+) **Status Falha I1** 755 (8+) **Status Falha I2** 755 (8+) **Status Falha I3** Status de falha do inversor *n*		RO	Inteiro de 32 bits

Indica quais condições de falha existem atualmente no inversor *n*. Consulte Capítulo 6 – Falhas e alarmes do inversor (porta 10) (carcaças 8 e maiores) para informações sobre estes códigos de falha.

Opções	Reservado	Reservado	Falha PlacaW	Falha PlacaV	Falha PlacaU	FtAlimIncomp	DeseqlBarrCC	ResstQIncomp	WPlacaIncomp	VPlacaIncomp	UPlacaIncomp	NTC aberto	SbrTmpPIFAlm	SbrTmpIFAlim	CarcTrdtCorr	SbrcorAlmSis	AlimSisBaixa	IFAlimBaixa	AlimPrcBaixa	SobrTempDiss	SobrTempIGBT	Falha Terra	SobretensBar	WNeg sobrcrt	WPos sobrcrt	VNeg sobrcrt	VPos sobrcrt	UNeg sobrcrt	UPos sobrcrt	ConstsTermic	PerdaComunic	FilaFalCheia
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sem falha
1 = Falha

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR N	Status	107 207 307	755 (8+) **Stat. Alarme I1** 755 (8+) **Stat. Alarme I2** 755 (8+) **Stat. Alarme I3** Status de alarme do inversor *n*		RO	Inteiro de 32 bits

Indica quais condições de alarme existem atualmente no inversor *n*. Consulte Capítulo 6 – Falhas e alarmes do inversor (porta 10) (carcaças 8 e maiores) para informações sobre estes códigos de alarme.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	VentDissLent	AlVentDissBx	OffsetCurr W	OffsetCurr V	OffsetCurr U	Reservado	SobrTempDiss	SobrTempIGBT	DeseqlBarrCC	VentEnt2Lent	InFan1	AlimSisBaixa	Reservado
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sem alarme
1 = Alarme

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR N	Medição	115 215 315	755 (8+) **Corr Fase U I1** 755 (8+) **Corr Fase U I2** 755 (8+) **Corr Fase U I3** Corrente da fase U do inversor *n* A corrente de saída presente através do terminal T1 (fase U) do inversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 -/+3000,0	RO	Real
		116 216 316	755 (8+) **Corr Fase V I1** 755 (8+) **Corr Fase V I2** 755 (8+) **Corr Fase V I3** Corrente da fase V do inversor *n* A corrente de saída presente através do terminal T2 (fase V) do inversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 -/+3000,0	RO	Real
		117 217 317	755 (8+) **Corr Fase W I1** 755 (8+) **Corr Fase W I2** 755 (8+) **Corr Fase W I3** Corrente da fase W do inversor *n* A corrente de saída presente através do terminal T3 (fase W) do inversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 -/+3000,0	RO	Real
		118 218 318	755 (8+) **Corr Terra I1** 755 (8+) **Corr Terra I2** 755 (8+) **Corr Terra I3** Corrente de terra do inversor *n* Corrente de aterramento da saída CA para um motor. O valor é calculado com base nas correntes de saída (fases U, V e W) para o inversor *n*. Quando as entradas trifásicas estão balanceadas, a corrente de aterramento é idealmente perto de zero.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 -/+3000,0	RO	Real
		119 219 319	755 (8+) **Tensao BarrCC I1** 755 (8+) **Tensao BarrCC I2** 755 (8+) **Tensao BarrCC I3** Tensão do barramento CC do inversor *n* Tensão do barramento CC medida pelo inversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vcc 0,00 0,00/1200,00	RO	Real
		120 220 320	755 (8+) **Temp Dissip I1** 755 (8+) **Temp Dissip I2** 755 (8+) **Temp Dissip I3** Temperatura do dissipador de calor do inversor *n* Temperatura do dissipador de calor para o inversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,0 -/+200,0	RO	Real
		121 221 321	755 (8+) **Temp IGTB I1** 755 (8+) **Temp IGTB I2** 755 (8+) **Temp IGTB I3** Temperatura do IGBT do inversor *n* Temperatura da junção do IGBT do inversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,0 -/+200,0	RO	Real
		124 224 324	755 (8+) **Vel VentDissp I1** 755 (8+) **Vel VentDissp I2** 755 (8+) **Vel VentDissp I3** Velocidade do ventilador do dissipador de calor do inversor *n* A velocidade medida do ventilador do dissipador de calor para o inversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM 0,0 0,0/7200,0	RO	Real
		125 225 325	755 (8+) **VelVent Ativ1 I1** 755 (8+) **VelVent Ativ1 I2** 755 (8+) **VelVent Ativ1 I3** Velocidade do ventilador interno 1 do inversor *n* A velocidade medida do ventilador interno 1 para o inversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM 0,0 0,0/7200,0	RO	Real
		126 226 326	755 (8+) **VelVent Ativ2 I1** 755 (8+) **VelVent Ativ2 I2** 755 (8+) **VelVent Ativ2 I3** Velocidade do ventilador interno 2 do inversor *n* A velocidade medida do ventilador interno 2 para o inversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM 0,0 0,0/7200,0	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR N	Manut Preditiva	127 227 327	755 (8+) **ResetManPred I1** 755 (8+) **ResetManPred I2** 755 (8+) **ResetManPred I3** Reset de manutenção preditiva do inversor *n* Permite reinicializar em zero o tempo de execução transcorrido para o ventilador do dissipador de calor ou dos ventiladores internos para o inversor *n*. Após reinicializar o tempo, o valor deste parâmetro retorna a 0 "Ready." "Hs Fan Life" (1) – Reinicializa em zero o tempo de execução transcorrido (exibido em [I*n* HSFanElpsdLif]) para o ventilador do dissipador de calor do inversor *n* em zero. "In Fan Life" (2) – Reinicializa em zero o tempo de execução transcorrido (exibido em [I*n* InFanElpsdLif]) para os ventiladores internos do inversor *n*.	Padrão: Opções:	0 = "Pronto" 0 = "Pronto" 1 = "Dur Vent DC" 2 = "Dur Ven In"	RW	Inteiro de 32 bits
		128 228 328	755 (8+) **TempoVentGabD I1** 755 (8+) **TempoVentGabD I2** 755 (8+) **TempoVentGabD I3** Vida útil transcorrida do ventilador do dissipador de calor do inversor *n* A quantidade de tempo em que o ventilador do dissipador de calor no inversor *n* está em execução. Este valor pode ser reinicializado usando [ResetManPred I*n*].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/220000000,00	RO	Real
		129 229 329	755 (8+) **TempoVentAtiv I1** 755 (8+) **TempoVentAtiv I2** 755 (8+) **TempoVentAtiv I3** Vida útil transcorrida do ventilador interno do inversor *n* A quantidade de tempo em que o ventilador interno no inversor *n* está em execução. Este valor pode ser reinicializado usando [ResetManPred I*n*].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,00 0,00/220000000,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
INVERSOR N	Pontos de teste	140 142 240 242 340 342	755 (8+) **PtTeste Sel1 I1** 755 (8+) **PtTeste Sel2 I1** 755 (8+) **PtTeste Sel1 I2** 755 (8+) **PtTeste Sel2 I2** 755 (8+) **PtTeste Sel1 I3** 755 (8+) **PtTeste Sel2 I3** Seleção do ponto de teste 1, 2 do inversor *n* Seleciona uma fonte para [Testpt Val *n* I*n*]. Usado pela fábrica, geralmente, para fins de diagnóstico.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/65535	RW	Inteiro de 32 bits
		141 143 241 243 341 343	755 (8+) **PtTeste Val1 I1** 755 (8+) **PtTeste Val2 I1** 755 (8+) **PtTeste Val1 I2** 755 (8+) **PtTeste Val2 I2** 755 (8+) **PtTeste Val1 I3** 755 (8+) **PtTeste Val2 I3** Valor do ponto de teste 1, 2 do inversor *n* Exibe os dados selecionados pelo [PtTeste Val*n* I*n*].	Padrão: Mín/Máx:	0,000000 -/+220000000,000000	RO	Real

Parâmetros de ponto comum do conversor (porta 11)

Os parâmetros de ponto comum do conversor aplicam-se somente aos inversores PowerFlex 755 de carcaça 8 e maiores com entrada CA.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR COMUN	Sistema Nominal	1	755 (8+) **Corrente Nom Sis** Corrente nominal do sistema Exibe a capacidade da corrente contínua do sistema do conversor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,00 0,00/5000,00	RO	Real
		2	755 (8+) **Tensao Nom Sis** Tensão do sistema Classe de tensão de entrada (400, 480, 600, 690 etc.) do sistema do conversor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 0,00 0,00/690,00	RO	Real
		3 4 5	755 (8+) **Corrente Nom C1** 755 (8+) **Corrente Nom C2** 755 (8+) **Corrente Nom C3** Corrente nominal *n* do conversor Capacidade de corrente contínua do conversor *n*. Usado com os inversores de entrada CA.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,00 0,00/3000,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR COMUN	Status	10	755 (8+) **Status Online** Status Online		RO	Inteiro de 16 bits

Indica se o conversor estabeleceu comunicação de fibra óptica com sucesso com a placa de controle principal.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Conversor 2	Conversor 1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Não Ativo
1 = Ativo

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR COMUN	Status	12	755 (8+) **Status Falha** Status de falha		RO	Inteiro de 16 bits

Indica se o conversor tem uma condição de falha. Consulte [Status Falha*n* C*n*] para visualizar quais condições de falha existem atualmente para o conversor *n*.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Conversor 2	Conversor 1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sem falha
1 = Falha

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR COMUN	Status	13	755 (8+) **Status Alarme** Status de alarme		RO	Inteiro de 16 bits

Indica se o conversor tem uma condição de alarme. Consulte [Status Alarme*n* C*n*] para visualizar quais condições de alarme existem atualmente para o conversor *n*.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Conversor 2	Conversor 1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sem alarme
1 = Alarme

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR COMUN	Configuração	16	755 (8+) **Niv Falha CorTer** Nível de falha de corrente de aterramento O limite de falha da corrente de aterramento do pico do sistema do conversor. O conversor irá falhar se a corrente de aterramento de entrada de pico exceder este limite por cinco ciclos da linha em qualquer conversor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 600,0 0,0/3000,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR COMUN	Medição	20	755 (8+) **Cor Fase L1** Corrente de fase da linha 1 A corrente de entrada RMS da linha CA do sistema do conversor 1 (R). Esta é a soma de todas as correntes de fase da linha 1 (R) de todos os conversores on-line.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 0,0/15000,0	RO	Real
		21	755 (8+) **Cor Fase L2** Corrente de fase da linha 2 A corrente de entrada RMS da linha CA do sistema do conversor 2 (S). Esta é a soma de todas as correntes de fase da linha 2 (S) de todos os conversores on-line.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 0,0/15000,0	RO	Real
		22	755 (8+) **Cor Fase L3** Corrente de fase da linha 3 A corrente de entrada RMS da linha CA do sistema do conversor 3 (T). Esta é a soma de todas as correntes de fase da linha 3 (T) de todos os conversores on-line.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 0,0/15000,0	RO	Real
		23	755 (8+) **Temp Dissip** Temperatura do dissipador de calor A temperatura do dissipador de calor do sistema do conversor. Esta é a temperatura máxima do dissipador de calor de todos os conversores on-line.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,0 -/+200,0	RO	Real
		24	755 (8+) **SCR Temp** Temperatura do SCR A temperatura do SCR do sistema do conversor. Esta é a temperatura máxima do SCR de todos os conversores on-line.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,0 -/+200,0	RO	Real
		25	755 (8+) **Temp Placa Gate** Temperatura da placa do gate A temperatura da placa do gate do sistema do conversor. Esta é a temperatura máxima da placa do gate de todos os conversores on-line	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,0 -/+200,0	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR COMUN	Pontos de teste	30 32	755 (8+) **Selec Pt Teste 1** 755 (8+) **Selec Pt Teste 2** Seleção do ponto de teste 1, 2 Seleciona uma fonte para [Selec Pt Teste *n*]. Usado pela fábrica, geralmente, para fins de diagnóstico.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/65535	RW	Inteiro de 32 bits
		31 33	755 (8+) **Valor PtTeste 1** 755 (8+) **Valor PtTeste 2** Valor dos pontos de teste 1, 2 Exibe os dados selecionados por [Selec Pt Teste *n*].	Padrão: Mín/Máx:	0,000000 -/+220000000,000000	RO	Real

Parâmetros do conversor *n* (porta 11)

Os parâmetros do conversor *n* aplicam-se somente aos inversores PowerFlex 755 de carcaça 8 e maiores com entrada CA.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR N	Status	105 205 305	755 (8+) **Status Falha1 C1** 755 (8+) **Status Falha1 C2** 755 (8+) **Status Falha1 C3** Status de falha 1 do conversor *n*		RO	Inteiro de 32 bits

Indica quais condições de falha existem atualmente no conversor *n*. Consulte Capítulo 6 – Falhas e alarmes do conversor (porta 11) (carcaças 8 e maiores) para informações sobre estes códigos de falha.

Opções	Reservado	CarcFusBarr	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	FusivLinha 3	FusivLinha 2	FusivLinha 1	CarcFusLinha	CarcTrdtCorr	BarrCC Curto	BarrCCAberto	FalhaFirmwar	PerdaComunic	Fonte de alimentação	Brd NTCShort	Brd NTC Open	Brd OvrTemp	NTC Diss Crt	NTC Diss Abt	Falha Terra	Sobrecorrent	Monofásico	FreqLinha	QuedaLinha	SobrTempDiss	SobreTempSCR	Precharge	FilaFalCheia
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR N	Status	106 206 306	755 (8+) **Status Falha2 C1** 755 (8+) **Status Falha2 C2** 755 (8+) **Status Falha2 C3** Status de falha 2 do conversor *n*		RO	Inteiro de 32 bits

Indica quais condições de falha existem atualmente no conversor *n*. Consulte Capítulo 6 – Falhas e alarmes do conversor (porta 11) (carcaças 8 e maiores) para informações sobre estes códigos de falha.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Perda Linha	LinhaCA Alta	ComandoParar	NegFusBarr	PosFusBarr
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR N	Status	107 207 307	755 (8+) **Status Alarm1 C1** 755 (8+) **Status Alarm1 C2** 755 (8+) **Status Alarm1 C3** Status de alarme 1 do conversor *n*		RO	Inteiro de 32 bits

Indica quais condições de alarme existem atualmente no conversor *n*. Consulte Capítulo 6 – Falhas e alarmes do conversor (porta 11) (carcaças 8 e maiores) para informações sobre estes códigos de alarme.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Monofásico	FreqLinha	Linha Mínimo	QuedaLinha	Reservado	SprTrnsQueim	SobrTempDiss	SobreTempSCR	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	PerdaFase L3	PerdaFase L2	PerdaFase L1	Precharge
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR N	Medição	115 215 315	755 (8+) **Cor Fase L1 C1** 755 (8+) **Cor Fase L1 C2** 755 (8+) **Cor Fase L1 C3** Corrente de fase da linha 1 do conversor *n* Corrente de entrada presente no terminal L1 (fase R) do conversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 -/+9000,0	RO	Real
		116 216 316	755 (8+) **Cor Fase L2 C1** 755 (8+) **Cor Fase L2 C2** 755 (8+) **Cor Fase L2 C3** Corrente de fase da linha 2 do conversor *n* Corrente de entrada presente no terminal L2 (fase S) do conversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 -/+9000,0	RO	Real
		117 217 317	755 (8+) **Cor Fase L3 C1** 755 (8+) **Cor Fase L3 C2** 755 (8+) **Cor Fase L3 C3** Corrente de fase da linha 3 do conversor *n* Corrente de entrada presente no terminal L3 (fase T) do conversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 -/+9000,0	RO	Real
		118 218 318	755 (8+) **Cor Terra C1** 755 (8+) **Cor Terra C2** 755 (8+) **Cor Terra C3** Corrente de terra do conversor *n* A corrente de terra RMS da entrada CA para o conversor *n*. O valor exibido é baseado na soma das correntes de entrada do inversor do conversor *n* (L1, L2 e L3). Quando as entradas trifásicas estão balanceadas, a corrente de aterramento é idealmente perto de zero.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,0 -/+9000,0	RO	Real
		119 219 319	755 (8+) **Tensao BarrCC C1** 755 (8+) **Tensao BarrCC C2** 755 (8+) **Tensao BarrCC C3** Tensão do barramento CC do conversor *n* Tensão do barramento CC medida pelo conversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vcc 0,0 0,0/1200,0	RO	Real
		120 220 320	755 (8+) **Temp Dissip C1** 755 (8+) **Temp Dissip C2** 755 (8+) **Temp Dissip C3** Temperatura do dissipador de calor do conversor *n* Temperatura do dissipador de calor do conversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,0 -/+200,0	RO	Real
		121 221 321	755 (8+) **Temp SCR C1** 755 (8+) **Temp SCR C2** 755 (8+) **Temp SCR C3** Frequência SCR do conversor *n* Temperatura máxima de todos os SCRs para o conversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,0 -/+200,0	RO	Real
		122 222 322	755 (8+) **Temp plac gateC1** 755 (8+) **Temp plac gateC2** 755 (8+) **Temp plac gateC3** Temperatura da placa do gate do conversor *n* Temperatura da placa do gate para o conversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,0 -/+200,0	RO	Real
		123 223 323	755 (8+) **Freq Linha CA C1** 755 (8+) **Freq Linha CA C2** 755 (8+) **Freq Linha CA C3** Frequência de linha CA do conversor *n* Frequência de linha CA do conversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hz 0,0 0,0/100,0	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR N	Medição	125 225 325	755 (8+) **TensaoLin L12 C1** 755 (8+) **TensaoLin L12 C2** 755 (8+) **TensaoLin L12 C3** Linha 1 para a tensão de linha da linha 2 do conversor *n* A tensão da linha RMS fase a fase entre L1 e L2 para conversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 0,0 0,0/850,0	RO	Real
		126 226 326	755 (8+) **TensaoLin L23 C1** 755 (8+) **TensaoLin L23 C2** 755 (8+) **TensaoLin L23 C3** Linha 2 para a tensão de linha da linha 3 do conversor *n* A tensão da linha RMS fase a fase entre L2 e L3 para conversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 0,0 0,0/850,0	RO	Real
		127 227 327	755 (8+) **TensaoLin L31 C1** 755 (8+) **TensaoLin L31 C2** 755 (8+) **TensaoLin L31 C3** Linha 3 para a tensão de linha da linha 1 do conversor *n* A tensão da linha RMS fase a fase entre L3 e L1 para conversor *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 0,0 0,0/850,0	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR N	Manut Preditiva	137 237 337	755 (8+) **Reset ManPred C1** 755 (8+) **Reset ManPred C2** 755 (8+) **Reset ManPred C3** Reset de manutenção preditiva do conversor *n* Permite reinicializar em zero o tempo de execução transcorrido para o ventilador do painel para o conversor *n*. Após reinicializar o tempo, o valor deste parâmetro retorna a 0 "Ready."	Padrão: Opções:	0 = "Pronto" 0 = "Pronto" 1 = "TempoVentGab"	RW	Real
		138 238 338	755 (8+) **Tempo VentGab C1** 755 (8+) **Tempo VentGab C2** 755 (8+) **Tempo VentGab C3** Vida útil transcorrida do ventilador do painel do conversor *n* A quantidade de tempo em que o ventilador do painel para o conversor *n* está em execução. Este valor pode ser reinicializado usando [ResetManPred C*n*].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,000 0,000/2200000,000	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
CONVERSOR N	Pontos de teste	140 142 240 242 340 342	755 (8+) **PtTeste Sel1 C1** 755 (8+) **PtTeste Sel2 C1** 755 (8+) **PtTeste Sel1 C2** 755 (8+) **PtTeste Sel2 C2** 755 (8+) **PtTeste Sel1 C3** 755 (8+) **PtTeste Sel2 C3** Seleção do ponto de teste 1, 2 do conversor *n* Seleciona uma fonte para [C*n* Testpt Val *n*]. Usado pela fábrica, geralmente, para fins de diagnóstico.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/65535	RW	Inteiro de 32 bits
		141 143 241 243 341 343	755 (8+) **PtTeste Val1 C1** 755 (8+) **PtTeste Val2 C1** 755 (8+) **PtTeste Val1 C2** 755 (8+) **PtTeste Val2 C2** 755 (8+) **PtTeste Val1 C3** 755 (8+) **PtTeste Val2 C3** Dados do ponto de teste 1, 2 do conversor *n* Exibe os dados selecionados pelo [PtTeste Val*n* C*n*].	Padrão: Mín/Máx:	0,000000 -/+220,000000	RO	Real

Parâmetros de ponto comum de pré-carga (porta 11)

Os parâmetros de ponto comum de pré-carga aplicam-se somente aos inversores PowerFlex 755 de carcaça 8 e maiores com entrada CC comum.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PONTO COMUM DE PRÉ-CARGA	Sistema Nominal	1	755 (8+) **Corrente Nom Sis** Corrente nominal do sistema Exibe a capacidade da corrente contínua do sistema de pré-carga.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,00 0,00/5000,00	RO	Real
		2	755 (8+) **Tensao Nom Sis** Tensão do sistema Classe de tensão de entrada (400, 480, 600, 690 etc.) do sistema de pré-carga.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 0,00 0,00/690,00	RO	Real
		3 4 5	755 (8+) **P1 Rated Amps** 755 (8+) **P2 Rated Amps** 755 (8+) **P3 Rated Amps** Corrente nominal *n* de pré-carga Capacidade de corrente contínua da unidade de pré-carga *n*. Usado com os inversores de entrada CC comum.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 0,00 0,00/3000,00	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
PONTO COMUM DE PRÉ-CARGA	Status	10	755 (8+) **Status Online** Status Online		RO	Inteiro de 16 bits

Indica se a unidade de pré-carga estabeleceu comunicação de fibra óptica com sucesso com a placa de controle principal.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Pré-carga 2	Pré-carga 1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Não Ativo
1 = Ativo

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
PONTO COMUM DE PRÉ-CARGA	Status	12	755 (8+) **Status Falha** Status de falha		RO	Inteiro de 16 bits

Indica se a unidade de pré-carga tem uma condição de falha. Consulte [Status Falha*n* P*n*] para visualizar quais condições de falha existem atualmente para a pré-carga *n*.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Pré-carga 2	Pré-carga 1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sem falha
1 = Falha

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
PONTO COMUM DE PRÉ-CARGA	Status	13	755 (8+) **Status Alarme** Status de alarme		RO	Inteiro de 16 bits

Indica se a unidade de pré-carga tem uma condição de alarme. Consulte [Status Alarme*n* P*n*] para visualizar quais condições de alarme existem atualmente para a pré-carga *n*.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Pré-carga 2	Pré-carga 1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sem alarme
1 = Alarme

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PONTO COMUM DE PRÉ-CARGA	Medição	18	755 (8+) **Main DC Bus Volt** Tensão do barramento CC principal Ajusta a tensão do barramento CC principal.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vcc 0,00 0.oo/1200,00	RW	Real
		25	755 (8+) **Temp Placa Gate** Temperatura da placa do gate A temperatura da placa do gate do sistema de pré-carga. Esta é a temperatura máxima da placa do gate de todas as unidades de pré-carga on-line.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,0 -/+200,0	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PONTO COMUM DE PRÉ-CARGA	Pontos de teste	30 32	755 (8+) **Selec Pt Teste 1** 755 (8+) **Selec Pt Teste 2** Seleção do ponto de teste 1, 2 Seleciona uma fonte para [Selec Pt Teste *n*]. Usado pela fábrica, geralmente, para fins de diagnóstico.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/65535	RW	Inteiro de 32 bits
		31 33	755 (8+) **Valor PtTeste 1** 755 (8+) **Valor PtTeste 2** Valor dos pontos de teste 1, 2 Exibe os dados selecionados por [Selec Pt Teste *n*].	Padrão: Mín/Máx:	0,000000 -/+220000000,000000	RO	Real

Parâmetros de pré-carga *n* (porta 11)

Os parâmetros de pré-carga *n* aplicam-se somente aos inversores PowerFlex 755 de carcaça 8 e maiores com entrada CC comum.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
PRÉ-CARGA N	Status	104 204 304	755 (8+) **P1 Board Status** 755 (8+) **P2 Board Status** 755 (8+) **P3 Board Status** Status da placa de pré-carga *n*		RO	Inteiro de 32 bits

Os bits de status para a placa de pré-carga.

Opções	ReadyToReset	Flash Update	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Flash Failed	MCS AuxInput	MCS UVDlyOut	MCSSprgChgOt	MCSShntRelOt	MCSClsCilOut	Ext FaultRst	Ext Inhibit	Ext Opn/Cls	Fan Out	DoorLock Out	DoorLock In	BusNegFuseIn	BusPosFuseIn	Discnnct Out	Discnnct In	DC Bus OK	240VACPresnt	Reservado	Alarme	Com falha	MCS Opening	Prechrg Done	MCS Closing	Pronto
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Bit 0 "Ready" – O controlador CB está pronto para começar a sequência de pré-carga. A entrada de parada não está ativa, 240 Vca está presente, o contato auxiliar da chave em caixa moldada (MCS) está aberta, a seccionadora está fechada e não há falhas.
Bit 1 "MCS Closing" – A sequência de pré-carga está em andamento, mas não está concluída.
Bit 2 "Prechrg Done" – A pré-carga foi concluída e o MCS está fechado.
Bit 3 "MCS Opening" – O MCS está no processo de abertura.
Bit 4 "Faulted" – Ocorreu uma falha que está enumerada na palavra de falha.
Bit 5 "Alarm" – Ocorreu um alarme que está enumerado na palavra de alarme.
Bit 7 "240VACPresnt" – Alimentação de 240 Vca está presente. O limite é de 85% ou de 204 Vca.
Bit 8 "DC Bus OK" – 0 = Tensão do barramento CC fora da tolerância. 1 = A tensão do barramento CC está dentro da tolerância.
Bit 9 "Discnnct In" – 0 = A seccionadora auxiliar está desligada. 1 = A seccionadora auxiliar está ligada.
Bit 10 "Discnnct Out" – 0 = O relé está desligado. 1 = O relé está ligado.
Bit 11 "BusPosFuseIn" – 0 = O fusível está queimado. 1 = O fusível está intacto.
Bit 12 "BusNegFuseIn" – 0 = O fusível está queimado. 1 = O fusível está intacto.
Bit 13 "DoorLock In" – 0 = A porta está aberta. 1 = A porta está fechada.
Bit 14 "DoorLock Out" – 0 = O relé do solenoide da porta está desligado. 1 = O relé do solenoide da porta está ligado.
Bit 15 "Fan Out" – 0 = O ventilador está ligado. 1 = O ventilador está desligado.
Bit 16 "Ext Opn/Cls" – 0 = Inativo (interligado ao ponto comum ou aberto). 1 = Ativo (24 Vcc aplicado).
Bit 17 "Ext Inhibit" – 0 = Parado (interligado ao ponto comum ou aberto). 1 = Não está parado (24 Vcc aplicado). Sensível ao nível. Ignorado quando a comunicação de fibra óptica está on-line.
Bit 18 "Ext FaultRst" – 0 = Inativo (interligado ao ponto comum ou aberto). 1 = Ativo (24 Vcc aplicado).
Bit 19 "MCSClsCilOut" – 0 = O relé está desligado. 1 = O relé está ligado.
Bit 20 "MCSShntRelOt" – 0 = O relé está desligado. 1 = O relé está ligado.
Bit 21 "MCSSprgChgOt" – 0 = O relé está desligado. 1 = O relé está ligado.
Bit 22 "MCS UVDlyOut" – 0 = O relé está desligado. 1 = O relé está ligado.
Bit 23 "MCS AuxInput" – 0 = O contato auxiliar MCS está aberto. 1 = O contato auxiliar MCS está fechado.
Bit 24 "Flash Failed" – Ocorreu um erro durante o processo de atualização da memória flash.
Bit 30 "Flash Update" – O controlador de pré-carga está no modo de atualização da memória flash.
Bit 31 "ReadyToReset" – O processo de atualização da memória flash terminou e o controlador de pré-carga está esperando um comando de reset.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
PRÉ-CARGA N	Status	105 205 305	755 (8+) **P1 Fault Status1** 755 (8+) **P2 Fault Status1** 755 (8+) **P3 Fault Status1** Status de falha 1 de pré-carga *n*		RO	Inteiro de 32 bits

Indica quais condições de falha existem atualmente na pré-carga *n*. Consulte Capítulo 6 – Falhas e alarmes do conversor (porta 11) (carcaças 8 e maiores) para informações sobre estes códigos de falha.

Opções	MCSAuxCntact	MCSCloseFail	MCSShuntTrip	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	BusUnderVolt	DiscnnectErr	240VAC Loss	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Precharge
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Nº	Nome da tela	Leitura-gravação	Tipo de dados
106 206 306	755 (8+) **P1 Fault Status2** 755 (8+) **P2 Fault Status2** 755 (8+) **P3 Fault Status2** Status de falha 2 de pré-carga *n*	RO	Inteiro de 32 bits

Indica quais condições de falha existem atualmente na pré-carga *n*. Consulte Capítulo 6 – Falhas e alarmes do conversor (porta 11) (carcaças 8 e maiores) para informações sobre estes códigos de falha.

Opções	Reservado	FilaFalCheia	Reservado	Reservado	Reservado	BusNgFuseFlt	BusPsFuseFlt	BusFuseHrnss	Bus Shorted	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	FalhaFirmwar	PerdaComunic	Pwr Supp Flt	Brd NTCShort	Brd NTC Open	Brd OvrTemp	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	MCS Closed
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Nº	Nome da tela	Leitura-gravação	Tipo de dados
107 207 307	755 (8+) **P1 Alarm Status1** 755 (8+) **P2 Alarm Status1** 755 (8+) **P3 Alarm Status1** Status do alarme 1 da pré-carga *n*	RO	Inteiro de 32 bits

Indica quais condições de alarme existem atualmente na pré-carga *n*. Consulte Capítulo 6 – Falhas e alarmes do conversor (porta 11) (carcaças 8 e maiores) para informações sobre estes códigos de alarme.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Door Open	SobretensBar	BusUnderVolt	DiscnnctOpen	240VAC Loss	Reservado	Reservado	Reservado	Bus Dip	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Precharge
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PRÉ-CARGA N	Medição	110 210 310	755 (8+) **P1 DC Bus Volts** 755 (8+) **P2 DC Bus Volts** 755 (8+) **P3 DC Bus Volts** Tensão do barramento CC de pré-carga *n* Indica a tensão CC no banco do capacitor do inversor. A tensão é medida em um ponto depois dos resistores de pré-carga e do contator.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vcc 0,0 0,0/1200,0	RO	Real
		111 211 311	755 (8+) **P1 Main DC Volts** 755 (8+) **P2 Main DC Volts** 755 (8+) **P3 Main DC Volts** Tensão CC principal da pré-carga *n* Indica a tensão CC de entrada para o inversor. Esta tensão é medida na entrada do inversor antes do contator e dos resistores de pré-carga.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vcc 0,0 0,0/1200,0	RO	Real
		112 212 312	755 (8+) **P1 240VSplyVolts** 755 (8+) **P2 240VSplyVolts** 755 (8+) **P3 240VSplyVolts** Fonte de alimentação da pré-carga *n* de 240 V Indica a tensão de saída RMS do transformador de controle de 240 Vca.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Vca 0,0 0,0/500,0	RO	Real
		122 222 322	755 (8+) **P1 GateBoardTemp** 755 (8+) **P2 GateBoardTemp** 755 (8+) **P3 GateBoardTemp** Temperatura da placa do gate da pré-carga *n* Temperatura da placa do gate para pré-carga *n*.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	GrauC 0,0 -/+200,0	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PRÉ-CARGA N	Manut Preditiva	137 237 337	755 (8+) **P1 PredMainReset** 755 (8+) **P2 PredMainReset** 755 (8+) **P3 PredMainReset** Reset de manutenção preditiva de pré-carga *n* Permite reinicializar em zero o tempo de execução transcorrido para o ventilador do painel para a pré-carga *n*. Após reinicializar o tempo, o valor deste parâmetro retorna a 0 "Ready."	Padrão: Opções:	0 = "Pronto" 0 = "Pronto" 1 = "TempoVentGab"	RW	Real
		138 238 338	755 (8+) **P1 CbFanElpsdLif** 755 (8+) **P2 CbFanElpsdLif** 755 (8+) **P3 CbFanElpsdLif** Vida útil transcorrida do ventilador do painel da pré-carga *n* A quantidade de tempo em que o ventilador do painel para a pré-carga *n* está em execução. Este valor pode ser reinicializado usando [P*n* PredMainReset].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Hrs 0,000 0,000/2200000,000	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
PRÉ-CARGA N	Pontos de teste	140 142 240 242 340 342	755 (8+) **P1 Testpt Sel 1** 755 (8+) **P1 Testpt Sel 2** 755 (8+) **P2 Testpt Sel 1** 755 (8+) **P2 Testpt Sel 2** 755 (8+) **P3 Testpt Sel 1** 755 (8+) **P3 Testpt Sel 2** Seleção do ponto de teste 1, 2 de pré-carga *n* Seleciona uma fonte para [P*n* Testpt Val *n*]. Usado pela fábrica, geralmente, para fins de diagnóstico.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/65535	RW	Inteiro de 32 bits
		141 143 241 243 341 343	755 (8+) **P1 Testpt Val 1** 755 (8+) **P1 Testpt Val 2** 755 (8+) **P2 Testpt Val 1** 755 (8+) **P2 Testpt Val 2** 755 (8+) **P3 Testpt Val 1** 755 (8+) **P3 Testpt Val 2** Seleção de dados do ponto de teste 1, 2 de pré-carga *n* Exibe os dados selecionados [P*n* Testpt Sel *n*].	Padrão: Mín/Máx:	0,000000 -/+220,000000	RO	Real

Recursos incorporados e parâmetros do módulo opcional

Este capítulo lista e descreve os recursos incorporados do inversor PowerFlex Série 750 e os parâmetros do módulo opcional. Os parâmetros podem ser programados (visualizados/editados) usando uma interface homem-máquina (IHM). Consulte Enhanced PowerFlex 7-Class Human Interface Module (HIM) User Manual, publicação 20HIM-UM001, para instruções sobre como usar a IHM para visualizar e editar os parâmetros. Como uma alternativa, a programação também pode ser executada usando o software DriveTools™ e um microcomputador.

Tópico	Página
Parâmetros da EtherNet/IP incorporada (porta 13)	222
Configurações de comunicação	228
Parâmetros do DeviceLogix incorporado (porta 14)	231
Parâmetros do módulo de E/S	234
Parâmetros do módulo de E/S série 11	245
Parâmetros do módulo de encoder incremental simples	254
Parâmetros do módulo do encoder incremental duplo	256
Parâmetros do módulo de realimentação universal	261
Parâmetros do módulo Safe Speed Monitor	279

Parâmetros da EtherNet/IP incorporada (porta 13)

Para informações completas sobre o recurso de EtherNet/IP incorporada, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
EtherNet/IP embutida		1 a 16	755 **DL da Rede 01** 755 **DL da Rede 16** Datalinks da rede 01 a 16 Define o número de porta e o número de parâmetro para o qual os Datalinks selecionados devem ser conectados. Cada porta/parâmetro selecionado será gravado com os dados recebidos da rede. Estes parâmetros são gravados pelo controlador (produzidos pelo controlador). Se definir o valor manualmente, o valor do parâmetro = (10000 x nº da porta) + (número de parâmetro de destino). Por exemplo, supondo que deseje usar P1 [DL da Rede 01] para gravar no parâmetro 1 de um módulo de encoder opcional conectado na porta 5 do inversor. O valor para P1 [DL da Rede 01] seria 50001 [(10000 x 5) + 1].	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		17 a 32	755 **DL p/Rd. 01** 755 **DL p/Rd. 16** Datalinks para rede 01 a 16 Define o número de porta e o número de parâmetro para o qual os Datalinks selecionados devem ser conectados. Cada porta/parâmetro selecionado será lido e seus valores transmitidos pela rede até o controlador. Estes parâmetros são lidos pelo controlador (entradas para o controlador). Se definir o valor manualmente, o valor do parâmetro = (10000 x nº da porta) + (número de parâmetro de origem). Por exemplo, supondo que deseje usar P17 [DL p/Rd. 01] para ler o parâmetro 01 de um módulo de E/S opcional conectado na Porta 4 do inversor. O valor para P17 [DL p/Rd. 01] seria 40001 [(10000 x 4) + 1].	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		33	755 **Núm. porta** Número da porta Exibe a porta do inversor na qual o módulo adaptador EtherNet/IP embutido está dedicado. É sempre a porta 13.	Padrão: Valor:	13 13/15	RO	Inteiro de 32 bits
		34	755 **DLs de Rede Atv** Datalinks a partir da rede real Exibe o número de datalinks reais do controlador ao inversor usados pelo inversor com base na conexão de E/S aberta pelo controlador.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/16	RO	Inteiro de 32 bits
		35	755 **DLs p/Rd Atv** Datalinks para a rede real Exibe o número de datalinks reais do inversor ao controlador usados pelo inversor com base na conexão de E/S aberta pelo controlador.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/16	RO	Inteiro de 32 bits
		36	755 **BOOTP** BOOTP Configura o módulo adaptador para usar BOOTP de forma que seja possível definir seu endereço IP, a máscara de subrrede e o endereço do conversor de protocolos com um servidor BOOTP. Quando este parâmetro estiver desativado, você deve usar os parâmetros do módulo adaptador para definir estas funções de endereçamento. Este parâmetros é funcional apenas quando os switches de endereço IP são configurados como 001 a 254 ou 888. É necessário desligar/ligar a energia ou reinicializar para que as alterações tenham efeito.	Padrão: Opções:	1 = "Ativ." 0 = "Desativ." 1 = "Ativ."	RW	Inteiro de 32 bits
		37	755 **Fnt End Red** Fonte de endereço de rede Exibe a fonte a partir da qual o endereço do nó do módulo adaptador, máscara de sub-rede e gateway que são usados. Ele será chaves, parâmetros 40 a 43 [Cfg *n* End IP] ou BOOTP. São determinadas pelas definições das chaves octeto no módulo adaptador. Consulte Estabelecimento de uma conexão com a EtherNet/IP na página 19 para detalhes.	Padrão: Opções:	0 = "Switches" 0 = "Switches" 1 = "Parâmetros" 2 = "BOOTP"	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
EtherNet/IP embutida		38 39 40 41	755 **Cfg 1 End IP** 755 **Cfg 2 End IP** 755 **Cfg 3 End IP** 755 **Cfg 4 End IP** Configuração do endereço IP 1 a 4 Define os bytes no endereço IP. 255 . 255 . 255 . 255 [Cfg 1 End IP] [Cfg 2 End IP] [Cfg 3 End IP] Definido com a chave octeta na placa de controle principal do inversor **Importante:** Para configurar o endereço IP usando estes parâmetros, P36 [BOOTP] deve ser definido em "0" (desabilitador) e os switches configurados com um valor diferente de 001 a 254 ou 888. Se o inversor não aceitar os ajustes dos parâmetros, verifique a chave do octeto na placa de controle principal do inversor. Ajuste em 999 e desligue e ligue o inversor.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/255	RW	Inteiro de 32 bits
		42 43 44 45	755 **Cfg 1 Subred** 755 **Cfg 2 Subred** 755 **Cfg 3 Subred** 755 **Cfg 4 Subred** Configuração da subrrede 1 a 4 Energiza os bytes da máscara de sub-rede. 255 . 255 . 255 . 255 [Cfg 1 Subred] [Cfg 2 Subred] [Cfg 3 Subred] [Cfg 4 Subred] **Importante:** Para configurar a máscara de sub-rede IP usando estes parâmetros, P36 [BOOTP] deve ser definido em "0" (desabilitador) e os switches configurados com um valor diferente de 001 a 254 ou 888.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/255	RW	Inteiro de 32 bits
		46 47 48 49	755 **Cfg 1 Gateway** 755 **Cfg 2 Gateway** 755 **Cfg 3 Gateway** 755 **Cfg 4 Gateway** Configuração de conversores de protocolo 1 a 4 Define os bytes do endereço do gateway. 255 . 255 . 255 . 255 [Cfg 1 Gateway] [Cfg 2 Gateway] [Cfg 3 Gateway] [Cfg 4 Gateway] **Importante:** Para configurar o endereço de gateway usando estes parâmetros, P36 [BOOTP] deve ser definido em "0" (desabilitador) e os switches configurados com um valor diferente de 001 a 254 ou 888.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/255	RW	Inteiro de 32 bits
		50	755 **Cfg tx Rede** Configuração da taxa de rede Define a taxa de dados de rede na qual o módulo adaptador se comunica. (Atualiza P51 [Act tx Rede] após uma reinicialização.)	Padrão: Opções:	0 = "DetectAuto" 0 = "DetectAuto" 1 = "10Mbps Ch." 2 = "10Mbps Mtd" 3 = "100Mbps Ch." 4 = "100Mbps Mtd"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
EtherNet/IP embutida		51	**755 Act tx Rede** Taxa de rede real Exibe a taxa de dados de rede real usada pelo módulo adaptador.	Padrão: Opções:	0 = "S/Link" 0 = "S/Link" 1 = "10Mbps Ch." 2 = "10Mbps Mtd" 3 = "100Mbps Ch." 4 = "100Mbps Mtd" 5 = "End IP Dup"	RO	Inteiro de 32 bits
		52	**755 Ativ Web** Web ativada Ativa/desativa os recursos da página de web do módulo adaptador. Para informações detalhadas sobre o recurso Ativar web, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ." 0 = "Desativ." 1 = "Ativ."	RW	Inteiro de 32 bits
		53	**755 Recur Web** Recursos de web Ativa/desativa o recurso de configuração de notificação por e-mail configurável em rede. Para informações detalhadas sobre o recurso Ativar web, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.			RW	Inteiro de 16 bits
		54	**755 Ação Falh Com** Ação de falha de comunicação Define a ação que o módulo adaptador e o inversor farão se o módulo adaptador detectar que as comunicações de E/S foram interrompidas. Esta definição tem efeito apenas se a E/S que controla o inversor for transmitida pelo módulo adaptador.	Padrão: Opções:	0 = "Falha" 0 = "Falha" 1 = "Parar" 2 = "Sem Dados" 3 = "Duraç Esp" 4 = "Env Conf Flh"	RW	Inteiro de 32 bits
		55	**755 Ação Flh Oci** Ação de falha inativa Define a ação que o módulo adaptador e o inversor tomarão se o módulo adaptador detectar que o controlador está no modo de programa ou falhou. Esta definição tem efeito apenas se a E/S que controla o inversor for transmitida pelo módulo adaptador.	Padrão: Opções:	0 = "Falha" 0 = "Falha" 1 = "Parar" 2 = "Sem Dados" 3 = "Duraç Esp" 4 = "Env Conf Flh"	RW	Inteiro de 32 bits

Opções

	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Email Config
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desativ.
1 = Ativ.

ATENÇÃO: Há risco de ferimentos ou dano ao equipamento. P54 [Ação Falh Com] permite determinar a ação do módulo adaptador e do inversor conectado se as comunicações de E/S forem interrompidas. Por padrão, este parâmetro causa falha no inversor. É possível definir este parâmetro de forma que o inversor continue a operar. Deve-se tomar precauções para garantir que a definição deste parâmetro não crie um risco de ferimento ou de dano ao equipamento. Ao comissionar o inversor, verifique se seu sistema responde corretamente a diversas situações (por exemplo, um cabo desconectado).

ATENÇÃO: Há risco de ferimentos ou dano ao equipamento. P55 [Ação Flh Oci] permite determinar a ação do módulo adaptador e do inversor conectado quando o controlador está inativo. Por padrão, este parâmetro causa falha no inversor. É possível definir este parâmetro de forma que o inversor continue a operar. Deve-se tomar precauções para garantir que a definição deste parâmetro não crie um risco de ferimento ou de dano ao equipamento. Ao comissionar o inversor, verifique se seu sistema responde corretamente a diversas situações (por exemplo, um controlador no estado inativo).

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
EtherNet/IP embutida		56	**755 Ação Fal Par** Ação da falha peer Define a ação que o módulo adaptador e o inversor farão se o módulo adaptador detectar que as comunicações de E/S peer foram interrompidas. Esta definição tem efeito apenas se a E/S for transmitida pelo módulo adaptador. Para informações detalhadas sobre comunicação peer, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.	Padrão: Opções:	0 = "Falha" 0 = "Falha" 1 = "Parar" 2 = "Sem Dados" 3 = "Duraç Esp" 4 = "Env Conf Flh"	RW	Inteiro de 32 bits
			ATENÇÃO: Há risco de ferimentos ou dano ao equipamento. P56 [Ação Fal Par] permite determinar a ação do módulo adaptador e do inversor conectado se o módulo adaptador não conseguir se comunicar com o peer designado. Por padrão, este parâmetro causa falha no inversor. É possível definir este parâmetro de forma que o inversor continue a operar. Deve-se tomar precauções para garantir que a definição deste parâmetro não crie um risco de ferimento ou de dano ao equipamento. Ao comissionar o inversor, verifique se seu sistema responde corretamente a diversas situações (por exemplo, um cabo desconectado).				
		57	**755 Ação Fal Msg** Ação da falha da mensagem Define a ação que o módulo adaptador e o inversor tomarão se o módulo adaptador detectar que o envio de mensagem, somente usado para o controle do inversor por meio do PCCC e do objeto de registro CIP, foi interrompido.	Padrão: Opções:	0 = "Falha" 0 = "Falha" 1 = "Parar" 2 = "Sem Dados" 3 = "Duraç Esp" 4 = "Env Conf Flh"	RW	Inteiro de 32 bits
			ATENÇÃO: Há risco de ferimentos ou dano ao equipamento. P57 [Ação Fal Msg] permite determinar a ação do módulo adaptador e do inversor conectado se o envio de mensagem para o controle do inversor for interrompido. Por padrão, este parâmetro causa falha no inversor. É possível definir este parâmetro de forma que o inversor continue a operar. Deve-se tomar precauções para garantir que a definição deste parâmetro não crie um risco de ferimento ou de dano ao equipamento. Ao comissionar o inversor, verifique se seu sistema responde corretamente a diversas situações (por exemplo, um cabo desconectado).				
		58	**755 Lógic Cfg Fal** Lógica de configuração de falha Define os dados de comando lógico enviados ao inversor se qualquer uma das condições abaixo for verdadeira: • P54 [Ação Falh Com] é definido como 4 "Env Conf Flh" e as comunicações E/S são interrompidas. • P55 [Ação Flh Oci] é definido como 4 "Env Conf Flh" e o controlador está inativo. • P56 [Ação Falh Peer] é definido como 4 "Env Conf Flh" e as comunicações E/S são interrompidas. • P57 [Ação Fal Msg] é definido como 4 "Env Conf Flh" e o envio de mensagem para o controle do inversor é interrompido. As definições de bit na palavra de comando lógico para os inversores PowerFlex Série 750 são exibidas no página 229.	Padrão: Mín/Máx:	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111	RW	Inteiro de 32 bits
		59	**755 Ref Cfg Fal** Referência de configuração de falha Define os dados de referência enviados ao inversor se qualquer uma das condições abaixo for verdadeira: • P54 [Ação Falh Com] é definido como 4 "Env Conf Flh" e as comunicações E/S são interrompidas. • P55 [Ação Flh Oci] é definido como 4 "Env Conf Flh" e o controlador está inativo. • P56 [Ação Falh Peer] é definido como 4 "Env Conf Flh" e as comunicações E/S são interrompidas. • P57 [Ação Fal Msg] é definido como 4 "Env Conf Flh" e o envio de mensagem para o controle do inversor é interrompido.	Padrão: Mín/Máx:	0 $-/+3{,}40282 \times 10^{38}$	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
EtherNet/IP embutida		60 a 75	755 **Cfg flha DL 01** 755 **Cfg flha DL 16** Configuração da falha do DeviceLogix Define os dados enviados ao DataLink no inversor se qualquer uma das condições abaixo for verdadeira: • P54 [Ação Falh Com] é definido como 4 "Env Conf Flh" e as comunicações E/S são interrompidas. • P55 [Ação Flh Oci] é definido como 4 "Env Conf Flh" e o controlador está inativo. • P56 [Ação Falh Peer] é definido como 4 "Env Conf Flh" e as comunicações E/S são interrompidas. • P57 [Ação Fal Msg] é definido como 4 "Env Conf Flh" e o envio de mensagem para o controle do inversor é interrompido.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/4294967295	RW	Inteiro de 32 bits
		76	755 **Cfg DLs Fr Par** Datalinks da configuração peer Define o número de datalinks de rede ao inversor (parâmetros) que são usados como E/S peer. Os datalinks usados são alocados a partir do fim da lista. Por exemplo, se o valor do parâmetro for definido como 3, os Datalinks 14 a 16 são alocados para os três datalinks selecionados. Os datalinks alocados para E/S peer não podem ser sobrepostos por outros parâmetros DL da rede 01 a 16 atribuídos. Para informações detalhadas sobre comunicação peer, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/16	RW	Inteiro de 32 bits
		77	755 **Ativ DLs Fr Par** Datalinks da ação peer Exibe o valor de P76 [Cfg DLs Fr Par] quando o inversor foi reinicializado. É o número de datalinks reais do peer ao controlador que inversor espera.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/16	RO	Inteiro de 32 bits
		78	755 **Cfg Tel Lógic** Configuração de fonte lógica Controla quais Datalinks de peer ao inversor contêm o comando lógico para o inversor. Para informações detalhadas sobre comunicação peer, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/16	RW	Inteiro de 32 bits
		79	755 **Cfg Tel Ref** Configuração de fonte de referência Controla quais datalinks do peer ao inversor contêm a referência para o inversor. Para informações detalhadas sobre comunicação peer, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/16	RW	Inteiro de 32 bits
		80	755 **Expir Ponto Fr** Do tempo-limite do peer Define o tempo limite para uma conexão de E/S peer. Se o tempo for atingido sem que o módulo adaptador receba (consuma) uma mensagem, o módulo adaptador responderá com a ação especificada em P56 [Ação Fal Par]. Em um módulo adaptador que recebe (consume) E/S peer, o valor deste parâmetro deve ser superior ao produto do valor de P89 [Período peer] no módulo adaptador que transmite (produz) a E/S peer multiplicado pelo valor de P90 [Ig Ponto Fin] no módulo adaptador que transmite (produz) a E/S peer. Para informações detalhadas sobre comunicação peer, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 10,00 0,00/200,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
EtherNet/IP embutida		81 82 83 84	755 **End1 Ponto Fr** 755 **End2 Ponto Fr** 755 **End3 Ponto Fr** 755 **End4 Ponto Fr** A partir do endereço peer 1 a 4 Define os bytes no endereço IP e especifica o dispositivo a partir do qual o receptor recebe (consume) dados da E/S peer. 255 . 255 . 255 . 255 [End 1 Ent Peer] [End 2 Ent Peer] [End 3 Ent Peer] [End 4 Ent Peer] **Importante:** O Ender Entr Peer deve estar na mesma subrrede do módulo adaptador de EtherNet/IP. As mudanças nestes parâmetros são ignoradas quando P85 [Hab Ponto Fr] é "1" (energizado). Para informações detalhadas sobre comunicação peer, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/255	RW	Inteiro de 32 bits
		85	755 **Hab Ponto Fr** Da habilitação do peer Controla se a entrada da E/S peer está em operação. Um valor 0 "desenergizado" desativa a entrada da E/S peer. Um valor de 1 "Cmd/Ref" inibe as definições nos parâmetros P76 [Cfg DLs Fr Par], P78 [Cfg Tel Lógic] e P79 [Cfg Tel Ref'] e usa automaticamente o datalink peer 01 como o comando de lógica presente no inversor datalink peer 2 como a referência do inversor. Um valor 2 "PersnI" habilita a entrada da E/S peer usando a contagem e as configurações do datalink fornecidas pelo usuário. Para informações detalhadas sobre comunicação peer, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.	Padrão: Opções:	0 = "Desenergizado" 0 = "Desenergizado" 1 = "Cmd/Ref" 2 = "PersnI"	RW	Inteiro de 32 bits
		86	755 **Stat Ponto Fr** Do status peer Exibe o status da conexão de entrada da E/S peer consumida. Para informações detalhadas sobre comunicação peer, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.	Padrão: Opções:	0 = "Desenergizado" 0 = "Desenergizado" 1 = "Aguard" 2 = "Executando" 3 = "Em falha"	RO	Inteiro de 32 bits
		87	755 **DLs p/Cfg Rede** Datalinks para configuração peer Define o número de datalinks do inversor à rede (parâmetros) que são usados como E/S peer. Os datalinks usados são alocados a partir do fim da lista. Por exemplo, se o valor do parâmetro for definido como 3, os Datalinks 14 a 16 são alocados para os três datalinks selecionados. Os datalinks alocados para isto não podem ser sobrepostos por outros parâmetros DL p/Rd. 01 a 16 atribuídos. Para informações detalhadas sobre comunicação peer, consulte PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter user manual, publicação 750COM-UM001.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/16	RW	Inteiro de 32 bits
		88	755 **Ativ DLs p/Par** Datalinks para ação peer Exibe o valor de P87 [DLs p/Cfg Rede] quando o inversor foi reinicializado. É o número de datalinks reais do peer ao controlador que inversor espera.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/16	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
EtherNet/IP embutida		89	755 **Período peer** Para o período peer Define o tempo mínimo que o módulo adaptador aguardará ao transmitir dados para um peer. **Importante:** As mudanças neste parâmetro são ignoradas quando P91 [Hab Ponto Fin] for 0 "desenergizado."	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 10,00 0,01/10,00	RW	Real
		90	755 **Ig Ponto Fin** Ignorar peer Define o tempo máximo que o módulo adaptador aguardará ao transmitir dados para um peer. O valor P89 [Período peer] é multiplicado pelo valor deste parâmetro para definir o tempo. **Importante:** As mudanças neste parâmetro são ignoradas quando P91 [Hab Ponto Fin] for 0 "desenergizado."	Padrão: Mín/Máx:	1 1/16	RW	Inteiro de 32 bits
		91	755 **Hab Ponto Fin** Habilitar peer Controla se a saída da E/S peer está em operação. Um valor 0 "desenergizado" desativa a saída da E/S peer. Uma valor 1 "Cmd/Ref" inibe as definições nos parâmetros P31 [DL p/Rd 15], P32 [DL p/Rd. 16], P76 [Cfg DLs Fr Par] e P77 [Cfg DLs Fr Par] e envia automaticamente o comando de lógica presente no inversor (Datalink 01) e a referência (como Datalink 2). Um valor 2 "PersnI" habilita a saída da E/S peer usando a contagem e as configurações do datalink fornecidas pelo usuário.	Padrão: Opções:	0 = "Desenergizado" 0 = "Desenergizado" 1 = "Cmd/Ref" 2 = "PersnI"	RW	Inteiro de 32 bits

Configurações de comunicação

20-COMM-* Compatibilidade do módulo adaptador de rede

Alguns adaptadores 20-COMM podem ser usados com os inversores PowerFlex Série 750. Consulte "20-COMM Carrier" nas Installation Instructions, publicação 750-IN001, para mais informações.

IMPORTANTE Quando uma transportadora 20-COMM (20-750-20COMM) é usada para instalar um módulo adaptador 20-COMM em um inversor da Série 750, a palavra superior (Bits 16…31) da palavra de comando da lógica e a palavra de status da lógica não estão acessíveis. A palavra superior é usada somente e acessível nos módulos de comunicação da Série 750 (20-750-*) e a EtherNet/IP incorporada nos inversores PowerFlex 755.

Configurações típicas do controlador programável

IMPORTANTE Se os block transfers são programados para gravar continuamente as informações no inversor, deve-se tomar cuidado para formatar corretamente o block transfer. Se o atributo 10 for selecionado para o block transfer, os valores serão gravados apenas na RAM e não serão salvos pelo inversor. Este é o atributo preferencial para transferências contínuas. Se o atributo 9 for selecionado, cada varredura de programa fará uma gravação na memória não volátil (EEprom) dos inversores. Uma vez que a EEprom possui um número fixo de gravações permitidas, as block transfers contínuas danificarão rapidamente a EEprom. Não atribua o atributo 9 às block transfers contínuas. Consulte o Manual do Usuário do módulo adaptador de comunicações individual para obter detalhes adicionais.

Comando Lógico/Palavras de Status

Tabela 4 – Palavra de Comando Lógico

Bits lógicos																																	
31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	Comando	Descrição
																															X	Parada normal	0 = Parada não normal 1 = Parada normal
																														X		Iniciar (1)	0 = Não iniciar 1 = Iniciar
																													X			Alt 1 (2)	0 = Sem Alt 1 (Par. 556) 1 = Alt 1
																												X				Remover Falha (3)	0 = Não remover a falha 1 = Remover a falha
																										X	X					Direção Unipolar	00 = Sem Comando 01 = Comando de avanço 10 = Comando de reverter 11 = Controle para manter direção
																									X							Manual	0 = Não Manual 1 = Manual
																								X								Reservado	
																						X	X									Tempo de aceleração	00 = Sem Comando 01 = Usar Temp Acel 1 (Par. 535) 10 = Usar Temp Acel 2 (Par. 536) 11 = Usar Hora Atual
																				X	X											Tempo de desaceleração	00 = Sem Comando 01 = Usar Temp Desacel 1 (Par. 537) 10 = Usar Temp Desacel 2 (Par. 538) 11 = Usar Hora Atual
																			X													Seleção de Ref 1	000 = Sem Comando 001 = Selecionar Ref A (Par. 545) 010 = Selecionar Ref B (Par. 550) 011 = Pré-sel 3 (Par. 573) 100 = Pré-sel 4 (Par. 574) 101 = Pré-sel 5 (Par. 575) 110 = Pré-sel 6 (Par. 576) 111 = Pré-sel 7 (Par. 577)
																		X														Seleção de Ref 2	
																	X															Seleção de Ref 3	
																X																Reservado	
															X																	Parada por inércia	0 = Não para por inércia 1 = Para por inércia
														X																		Parada por limite de corrente	0 = Não para por limite de corrente 1 = Para por limite de corrente
													X																			Operação (4)	0 = Sem operação 1 = Operação
												X																				Alt 2 (2)	0 = Sem Alt 2 (Par. 557) 1 = Alt 2
											X																					Reservado	
										X																					Reservado	
									X																						Reservado	
								X																							Reservado	
							X																								Reservado	
						X																									Reservado	
					X																										Reservado	
				X																											Reservado	
			X																												Reservado	
		X																													Reservado	
	X																														Reservado	
X																															Reservado	

(1) Uma condição Sem Parar (bit lógico 0 = 0) deve estar presente primeiro antes de uma condição 1 = Iniciar que iniciará o inversor.

(2) Uma condição Sem Parar (bit lógico 0 = 0) deve estar presente primeiro antes de uma condição 1 = Alt 1/Alt 2 fazer o jog do inversor. Uma transição para um "0" parará o inversor.

(3) Para executar este comando, o valor deve alternar de "0" para "1."

(4) Uma condição Sem Parar (bit lógico 0 = 0) deve estar presente primeiro antes de uma condição 1 = Operação operar o inversor. Uma transição para um "0" parará o inversor.

Tabela 5 – Palavra de Status Lógico

Bits lógicos																																	
31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	Comando	Descrição
																															x	Operação Pronta	0 = Não está pronto para operação 1 = Pronto para operação
																														x		Ativo	0 = Não Ativo 1 = Ativo
																													x			Direção de comando	0 = Reversão 1 = Avanço
																												x				Direção real	0 = Reversão 1 = Avanço
																											x					Acelerando	0 = Não Acelerando 1 = Acelerando
																										x						Desacelerando	0 = Não Desacelerando 1 = Desacelerando
																									x							Alarme	0 = Sem Alarme (Par. 959 & 960) 1 = Alarme
																								x								Falha	0 = Sem Falha (Par. 952 & 953) 1 = Falha
																							x									Na Veloc VIr Ref	0 = Fora da velocidade do valor de referência 1 = Na velocidade do valor de referência
																						x										Manual	0 = Modo manual não ativo 1 = Modo manual ativo
																					x											ID Ref Veloc 0	00000 = Reservado 00001 = Ref Auto A (par. 545) 00010 = Ref Auto B (par. 550) 00011 = Veloc 3 Atual Auto (Par. 573) 00100 = Veloc 4 Atual Auto (Par. 574) 00101 = Veloc 5 Atual Auto (Par. 575) 00110 = Veloc 6 Atual Auto (Par. 576) 00111 = Veloc 7 Atual Auto (Par. 577) 01000 = Reservado 01001 = Reservado 01010 = Reservado 01011 = Reservado 01100 = Reservado 01101 = Reservado 01110 = Reservado 01111 = Reservado 10000 = Porta 0 Man 10001 = Porta 1 Man 10010 = Porta 2 Man 10011 = Porta 3 Man 10100 = Porta 4 Man 10101 = Porta 5 Man 10110 = Porta 6 Man 10111 = Reservado 11000 = Reservado 11001 = Reservado 11010 = Reservado 11011 = Reservado 11100 = Reservado 11101 = Porta 13 Man (Emb. ENET) 11110 = Porta 14 Man (inversor Logix) 11111 = Alternar para seleção de referência manual
																				x												ID Ref Veloc 1	
																			x													ID Ref Veloc 2	
																		x														ID Ref Veloc 3	
																	x															ID Ref Veloc 4	
																x																Reservado	
															x																	Executando	0 = Não Executando 1 = Executando
														x																		Alternando	0 = Sem jog (Par. 556 & 557) 1 = Em jog
													x																			Parando	0 = Não parando 1 = Parando
												x																				Freio DC	0 = Sem freio DC 1 = Freio DC
											x																					DB Ativ	0 = Frenagem dinâmica desativada 1 = Frenagem dinâmica ativa
										x																						Modo Velc	0 = Fora de modo velocidade (Par. 309) 1 = Modo velocidade
									x																							Modo Posição	0 = Fora do modo de posição (Par. 309) 1 = Modo de posição
								x																								Modo Torque	0 = Fora do modo torque (Par. 309) 1 = Modo torque
							x																									Na Velc Zero	0 = Não está na velocidade zero 1 = Na velocidade zero
						x																										Em posição	0 = Fora da posição 1 = Posição
					x																											No Lim	0 = Fora do limite 1 = No limite
				x																												Limite de corrente	0 = Fora do limite de corrente 1 = No limite de corrente
			x																													Reg Freq Barr	0 = Sem regeneração da frequência do barramento 1 = Regeneração da frequência do barramento
		x																														Ativ lig	0 = Ativ não lig 1 = Ativ lig
	x																															Sobrecarga do motor	0 = Sem sobrecarga do motor 1 = Sobrecarga do motor
x																																Regen	0 = Sem regeneração 1 = Regeneração

Parâmetros do DeviceLogix incorporado (porta 14)

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
DeviceLogix embutida	Saídas analógicas	1 a 14	**DLX Sd 01** **DLX Sd 14** Quatorze saídas de ponto flutuante que podem ser controladas pelo programa DeviceLogix. Elas são geralmente mapeadas a um parâmetro para gravar seu valor. Também podem ser mapeadas a um comando de referência.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		15 16	**DLX Sd 15** **DLX Sd 16** Duas saídas de número inteiro de 32 bits não atribuídas que podem ser controladas pelo programa DeviceLogix. Elas são geralmente mapeadas a um parâmetro para gravar seu valor.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
	Entradas analógicas	17 a 30	**DLX Et 01** **DevLog. Et 14** Quatorze entradas de ponto flutuante que podem ser lidas pelo programa DeviceLogix. Elas são geralmente mapeadas a um parâmetro para ler seu valor. Também podem ser mapeadas a uma realimentação de ponto comum.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		31 32	**DevLog. Et 15** **DevLog. Et 16** Duas entradas de número inteiro de 32 bits não atribuídas que podem ser lidas pelo programa DeviceLogix. Elas são geralmente mapeadas a um parâmetro para ler seu valor. Também podem ser mapeadas a valores de relógio em tempo real.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
	Entradas digitais	33 a 48	**DLX DIP 01** **DLX DIP 16** Dezesseis entradas digitais que podem ser lidas pelo programa DeviceLogix. Elas geralmente são mapeadas a um ponto de entrada em um módulo opcional de E/S ou bits de Status lógico.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 0/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
	Status e Cntl	49	**Sts EtDig DLX** Permite o status ligado/desligado individual do 16 DLX DIP.			RO	Inteiro de 16 bits

Opções	DLX DIPVal16	DLX DIPVal15	DLX DIPVal14	DLX DIPVal13	DLX DIPVal12	DLX DIPVal11	DLX DIPVal10	DLX DIPVal9	DLX DIPVal8	DLX DIPVal7	DLX DIPVal6	DLX DIPVal5	DLX DIPVal4	DLX DIPVal3	DLX DIPVal2	DLX DIPVal1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição desenergizado
1 = Condição energizado

Status e Cntl	50	**Sts SdDig DLX** Permite o status ligado/desligado individual dos bits de palavra de Comando Lógico DLX.																																	RO	Inteiro de 32 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	DLX CmdSts16	DLX CmdSts15	DLX CmdSts14	DLX CmdSts13	DLX CmdSts12	DLX CmdSts11	DLX CmdSts10	DLX CmdSts9	DLX CmdSts8	DLX CmdSts7	DLX CmdSts6	DLX CmdSts5	DLX CmdSts4	DLX CmdSts3	DLX CmdSts2	DLX CmdSts1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição desenergizado
1 = Condição energizado

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
DeviceLogix embutida	Status e Cntl	51	**Sts2 SdDig DLX** Permite o status ligado/desligado individual do 16 DLX DOP.			RO	Inteiro de 32 bits
		52	**Cond Prog DLX** Define a ação que será tomada quando a lógica DLX for desativada. "Falha" (0) – O inversor apresentou falha e parou. "Parar (1) – O inversor está desligado, mas não tem falha. "Sem Dados" (2) – Os dados de saída enviados para o inversor do DLX estão zerados (não comandam o desligamento). "Duraç Esp" (3) – O inversor continua em seu estado atual.	Padrão: Opções:	0 = "Falha" 0 = "Falha" 1 = "Parar" 2 = "Sem Dados" 3 = "Duraç Esp"	RW	Inteiro de 32 bits
		53	**Operação DLX** Contém os dois comandos de operação, assim como as informações de status.	Padrão: Opções:	5 = "Lógica desativada" 0 = "Ativ lógica" 1 = "Lógica Desativada" 2 = "Reinicializar Programa" 3 = "Salvar Prog" 4 = "Carr Program" 5 = "Lógica desativada" 6 = "Lógica Ativada"	RW	Inteiro de 32 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	DLX DOPSts16	DLX DOPSts15	DLX DOPSts14	DLX DOPSts13	DLX DOPSts12	DLX DOPSts11	DLX DOPSts10	DLX DOPSts9	DLX DOPSts8	DLX DOPSts7	DLX DOPSts6	DLX DOPSts5	DLX DOPSts4	DLX DOPSts3	DLX DOPSts2	DLX DOPSts1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição desenergizado
1 = Condição energizado

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
DeviceLogix embutida	Registros internos	54 a 69	**DLX Real SP1** **DLX Real SP16** Dezesseis registros de bloco de anotações de 32 bits reais para uso do programa DLX.	Padrão: Mín/Máx:	0 -/+220000000	RW	Real
		70 a 77	**DLX DINT SP1** **DLX DINT SP8** Oito registros de bloco de anotações de 32 bits inteiros para uso do programa DLX.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		78 a 81	**DLX Bool SP1** **DLX Bool SP4** Quatro registros de bloco de anotação de 32 bits booleanos (128 bits total) para uso do programa DLX.			RW	Inteiro de 32 bits

Opções	Bit 31	Bit 30	Bit 29	Bit 28	Bit 27	Bit 26	Bit 25	Bit 24	Bit 23	Bit 22	Bit 21	Bit 20	Bit 19	Bit 18	Bit 17	Bit 16	Bit 15	Bit 14	Bit 13	Bit 12	Bit 11	Bit 10	Bit 9	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição desenergizado
1 = Condição energizado

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
		82 a 89	**DLX Et Real SP1** **DLX Et Real SP8** Oito registros de bloco de anotações de 32 bits reais para uso de entrada do programa DLX.	Padrão: Mín/Máx:	0 -/+220000000	RW	Real
		90 a 97	**Saída DLX Real SP1** **Saída DLX Real SP8** Oito registros de bloco de anotações de 32 bits reais para uso de saída do programa DLX.	Padrão: Mín/Máx:	0 -/+220000000	RW	Real
		98 a 101	**Ent DLX DINT SP1** **Ent DLX DINT SP4** Quatro registros de bloco de anotações de 32 bits inteiros para uso de entrada do programa DLX.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits
		102 a 105	**Saída DLX DINT SP1** **Saída DLX DINT SP4** Quatro registros de bloco de anotações de 32 bits inteiros para uso de saída do programa DLX.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RW	Inteiro de 32 bits

Parâmetros do módulo de E/S

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Entradas digitais	1	**Stat Ent. Dig** Status da entrada digital Status das entradas digitais.		RO	Inteiro de 16 bits
		2	**MáscFltrEntDig** Máscara do filtro de entrada digital Filtra a entrada digital selecionada. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-2263C-1R2T e 20-750-2262C-2R. (Módulos com entradas de 24 Vcc.)		RW	Inteiro de 16 bits
		3	**FiltrEntDig** Filtro de entrada digital Define a quantidade de filtros nas entradas digitais. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-2263C-1R2T e 20-750-2262C-2R. (Módulos com entradas de 24 Vcc.)	Unidades: mS Padrão: 4 Mín/Máx: 2/10	RW	Inteiro de 32 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ent 5	Ent 4	Ent 3	Ent 2	Ent 1	Ent 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Entrada não ativada
1 = Entrada ativada

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ent 5	Ent 4	Ent 3	Ent 2	Ent 1	Ent 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Entrada não filtrada
1 = Entrada filtrada

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Saídas digitais	5	**Status Saíd Dig** Status da saída digital Status das saídas digitais.		RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Trans Sd 1 (2)	Trans Sd 0 (1)	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Saída desenergizada
1 = Saída energizada

(1) Bit 1 = "Trans Sd 0" para o modelo de módulo de E/S 20-750-2263C-1R2T
= "Transm Sd 1" para os modelos de módulo de E/S 20-750-2262C-2R e 20-750-2262D-2R
(2) Bit 2 é usado somente pelo módulo de E/S 20-750-2263C-1R2T

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Saídas digitais	6	**Invert Saíd Dig** Inversão da saída digital Inverte a saída digital selecionada.			RW	Inteiro de 16 bits
		7	**PntConf Sda Dig** Valor de referência da saída digital Controla as saídas a relé ou transistor quando selecionado como fonte. Pode ser usado para controlar as saídas de um dispositivo de comunicação usando DataLink.			RW	Inteiro de 16 bits
		10	**Selec. R00** Seleção da saída a relé 0 Seleciona a fonte que energizará a saída a relé. Qualquer bit de parâmetro de status pode ser usado como uma fonte de saída. Por exemplo, P935 [Status Unid 1] bit 7 "Em falha". Para Torque Proving configurado para a porta 0, parâmetro 1103 Bit 4. Use N.A. para segurança.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 (Desativ.) 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		11	**Sel. Nív. R00** Seleção do nível da saída a relé 0 Seleciona a fonte do nível que será comparada.	Padrão: Mín/Máx:	0 (Desativ.) 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		12	**Nív. R00** Nível da saída a relé 0 Ajusta o valor de comparação do nível.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 -/+1000000,0	RW	Real
		13	**Sts Cmp Niv R00** Status de comparação de nível da saída a relé 0 O status de comparação de nível e uma possível fonte para uma saída a relé ou transistor. A seleção da saída a relé *n* ou a seleção da saída do transistor *n* deve ter isto selecionado para energizar a saída. Pode ser usado sem uma saída física como informação de status somente.			RO	Inteiro de 16 bits

Opções (Bits 15 a 0):

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Trans Sd 1 (2)	Trans Sd 0 (1)	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Saída não invertida
1 = Saída invertida

(1) Bit 1 = "Trans Sd 0" para o modelo de módulo de E/S 20-750-2263C-1R2T
= "Transm Sd 1" para os modelos de módulo de E/S 20-750-2262C-2R e 20-750-2262D-2R
(2) Bit 2 é usado somente pelo módulo de E/S 20-750-2263C-1R2T

Opções (Bits 15 a 0):

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Trans Sd 1 (2)	Trans Sd 0 (1)	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Saída desenergizada
1 = Saída energizada

(1) Bit 1 = "Trans Sd 0" para o modelo de módulo de E/S 20-750-2263C-1R2T
= "Transm Sd 1" para os modelos de módulo de E/S 20-750-2262C-2R e 20-750-2262D-2R
(2) Bit 2 é usado somente pelo módulo de E/S 20-750-2263C-1R2T

Opções (Bits 15 a 0):

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	AbsGrtThanEq	Menor que abs	Maior q Equ	Menor que
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Menor que" – A fonte de nível é menor que o valor de nível.
Bit 1 "Maior q Equ" – A fonte de nível é maior que ou igual ao valor do nível.
Bit 2 "Menor que" – Valor absoluto da fonte de nível é menor que o valor absoluto do valor de nível.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Valor absoluto da fonte de nível é maior ou igual ao valor absoluto do valor de nível.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Saídas digitais	14	**Tem R00 lig** Tempo da saída a relé 0 ligado Ajusta o tempo de "atraso na energização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre a ocorrência de uma condição e a ativação do relé.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real
		15	**Tem R00 desl** Tempo saída a relé 0 desligado Ajusta o tempo de "atraso na desenergização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre o desaparecimento de uma condição e a desativação do relé.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real
		20	**R01 Selec.** Seleção de saída a relé 1 – O módulo de E/S modelo 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R está instalado. **Selec T00** Seleção de saída do transistor 0 – O módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T está instalado. Seleciona a fonte que energizará a saída a relé ou transistor. Qualquer bit de parâmetro de status pode ser usado como uma fonte de saída. Por exemplo, P935 [Status Unid 1] bit 7 "Em falha".	Padrão: Mín/Máx:	0,00 (Desativ.) 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		21	**R01 Level Sel** Seleção de nível de saída a relé 1 – O módulo de E/S modelo 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R está instalado. **Sel Nív T00** Seleção de nível de saída do transistor 0 – O módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T está instalado. Seleciona a fonte do nível que será comparada.	Padrão: Mín/Máx:	0 (Desativ.) 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		22	**Niv R01** Nível de saída a relé 1 – O módulo de E/S modelo 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R está instalado. **Nív T00** Nível de saída do transistor 0 – O módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T está instalado. Ajusta o valor de comparação do nível.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 -/+1000000,0	RW	Real
		23	**Sts Cmp Niv R01** Status de comparação de nível de saída a relé 1 – O módulo de E/S modelo 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R está instalado. **Sts Cmp. Niv T00** Status de comparação de nível de saída do transistor 0 – O módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T está instalado. O status de comparação de nível e uma possível fonte para uma saída a relé ou transistor. A seleção da saída a relé *n* ou a seleção da saída do transistor *n* deve ter isto selecionado para energizar a saída. Pode ser usado sem uma saída física como informação de status somente.			RO	Inteiro de 16 bits
		24	**R01 em temp** Tempo da saída a relé 1 ativado – O módulo de E/S modelo 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R está instalado. **T00 Temp Lig** Tempo da saída a relé 0 ativado – O módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T está instalado. Ajusta o tempo de "atraso na energização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre a ocorrência de uma condição e a ativação do relé ou do transistor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	AbsGrtThanEq	Menor que abs	Maior q Equ	Menor que
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Menor que" – A fonte de nível é menor que o valor de nível.
Bit 1 "Maior q Equ" – A fonte de nível é maior que ou igual ao valor do nível.
Bit 2 "Menor que" – Valor absoluto da fonte de nível é menor que o valor absoluto do valor de nível.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Valor absoluto da fonte de nível é maior ou igual ao valor absoluto do valor de nível.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Saídas digitais	25	**R01 Off Time** Tempo saída a relé 1 desativado – O módulo de E/S modelo 20-750-2262C-2R ou 20-750-2262D-2R está instalado. **T00 Temp Desl** Tempo saída a relé 0 desativado – O módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T está instalado. Ajusta o tempo de "atraso na desenergização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre o desaparecimento de uma condição e a desativação do relé ou transistor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real
		30	**Selec T01** Seleção da saída do transistor 1 Seleciona a fonte que energizará a saída a transistor. Qualquer bit de parâmetro de status pode ser usado como uma fonte de saída. Por exemplo, P935 [Status Unid 1] bit 7 "Em falha". **Importante:** Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T	Padrão: Mín/Máx:	0 (Desativ.) 0/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		31	**Sel Nív T01** Seleção do nível da saída do transistor 1 Seleciona a fonte do nível que será comparada. **Importante:** Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T	Padrão: Mín/Máx:	0 (Desativ.) 0/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		32	**Nív T01** Nível da saída do transistor 1 Ajusta o valor de comparação do nível. **Importante:** Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T	Padrão: Mín/Máx:	0,0 -/+1000000,0	RW	Real
		33	**Sts Cmp Niv T01** Status de comparação de nível da saída do transistor 1			RO	Inteiro de 16 bits

O status de comparação de nível e uma possível fonte para a saída do transistor. A seleção da saída do transistor *n* deve ter isto selecionado para energizar a saída. Pode ser usado sem uma saída física como informação de status somente.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	AbsGrtThanEq	Menor que abs	Maior q Equ	Menor que
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Menor que" – A fonte de nível é menor que o valor de nível.
Bit 1 "Maior q Equ" – A fonte de nível é maior que ou igual ao valor do nível.
Bit 2 "Menor que" – Valor absoluto da fonte de nível é menor que o valor absoluto do valor de nível.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Valor absoluto da fonte de nível é maior ou igual ao valor absoluto do valor de nível.
Importante: Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T

		34	**T01 Temp Lig** Tempo saída do transistor 1 ativado Ajusta o tempo de "atraso na energização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre a ocorrência de uma condição e a ativação do transistor. **Importante:** Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real
		35	**T01 Temp Desl** Tempo saída do transistor 1 desativado Ajusta o tempo de "atraso na desenergização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre o desaparecimento de uma condição e a desativação do transistor. **Importante:** Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-2263C-1R2T	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Motor PTC	40	**Config PTC** Configuração do coeficiente de temperatura positiva Define a ação que será realizada quando o PTC não estiver Ok. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		41	**Status PTC** Status do coeficiente de temperatura positiva Status do PTC.			RO	Inteiro de 16 bits
		42	**Val. Inic PTC** Valor bruto do coeficiente de temperatura positiva Exibe o valor do PTC.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão 0 0/10	RO	Real

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Temp Exc.	PTC Crt	PTC Ok
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "PTC Ok" – O PTC está OK
Bit 1 "PTC Crt" – O PTC está em curto
Bit 2 "Temp Exc." – O PTC está indicando sobretemperatura

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Entradas analógicas	45	**Tipo Ent. Anal** Tipo de entrada analógica Status do modo de entrada analógica definido pelos jumpers opcionais.		RO	Inteiro de 16 bits
		46	**Sqrt EntAnalóg** Raiz quadrada da entrada analógica Habilita/desabilita a função da raiz quadrada para cada entrada.		RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Analógico 1	Analógico 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Modo de tensão
1 = Modo de corrente

0 = Raiz quadrada desativada
1 = Raiz quadrada ativada

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Entradas analógicas	47	**Sts Perd Ent Anl** Status da perda da entrada analógica Status da perda da entrada analógica. Opções: Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Reservado, Perd 1, Perd 0, Perd Padrão: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Sem perda 1 = Perda detectada Bit 0 "Perda" – Indica perda de uma ou das duas entradas.			RO	Inteiro de 16 bits
		50	**Valor Anlg In0** Valor da entrada analógica 0 Valor da entrada analógica após a ação do filtro, da raiz quadrada e da perda.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real
		51	**En0 Anlg At** Entrada analógica 0 alta Define o valor mais alto da entrada para o bloco de conversão de escala da entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		52	**En0 Anlg bx** Entrada analógica 0 baixa Define o valor mais baixo da entrada para o bloco de conversão de escala da entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		53	**Pda Actn EnAnlg** Ação de perda da entrada analógica 0 Seleciona a ação do inversor quando uma perda de sinal analógico é detectada. A perda de sinal é definida como um sinal analógico menor que 1 V ou 2 mA. O evento de perda de sinal termina e a operação normal recomeça quando o nível do sinal de entrada for maior ou igual a 1,5 V ou 3 mA. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente. "Seg. Ent." (6) – Mantém a entrada em seu último valor. "Def. Ent Bx" (7) – Define a entrada como P52 [Ent0 Anlg. baixa]. "Def. Ent Alt" (8) – Define a entrada como P51 [Ent0 Anlg Alta].	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt" 6 = "Seg. Ent." 7 = "Def. Ent Bx" 8 = "Def. Ent Alt"	RW	Inteiro de 32 bits
		54	**Val InicEn0Anlg** Valor bruto da entrada analógica 0 Valor bruto da entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real
		55	**Filt Gn En0 Anlg** Ganho de filtro da entrada analógica 0 Define o ganho do filtro da entrada analógica.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 -/+5,00	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Entradas analógicas	56	**BW Filt Ent0 Anl** Largura de banda do filtro da entrada analógica 0 Define a largura de banda do filtro da entrada analógica.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 0,0/500,0	RW	Real
		60	**Valor En1 Anlg** Valor da entrada analógica 1 Valor da entrada analógica após a ação do filtro, da raiz quadrada e da perda.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real
		61	**En1 Anlg At** Entrada analógica 1 alta Define o valor mais alto da entrada para o bloco de conversão de escala da entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		62	**En1 Anlg Bx** Entrada analógica 1 baixa Define o valor mais baixo da entrada para o bloco de conversão de escala da entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		63	**PdaActn En1 Anlg** Ação de perda da entrada analógica 1 Seleciona a ação do inversor quando uma perda de sinal analógico é detectada. A perda de sinal é definida como um sinal analógico menor que 1 V ou 2 mA. O evento de perda de sinal termina e a operação normal recomeça quando o nível do sinal de entrada for maior ou igual a 1,5 V ou 3 mA. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente. "Seg. Ent." (6) – Mantém a entrada em seu último valor. "Def. Ent Bx" (7) – Define a entrada como P62 [In1 Anlg. baixa]. "Def. Ent Alt" (8) – Define a entrada como P61 [In1 Anlg Alta].	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt" 6 = "Seg. Ent." 7 = "Def. Ent Bx" 8 = "Def. Ent Alt"	RW	Inteiro de 32 bits
		64	**Val Ini Ent1 Anl** Valor bruto da entrada analógica 1 Valor bruto da entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real
		65	**Filt Gn En1 Anlg** Ganho de filtro da entrada analógica 1 Define o ganho do filtro da entrada analógica.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 -/+5,00	RW	Real
		66	**BW Filt Ent1 Anl** Largura de banda do filtro da entrada analógica 1 Define a largura de banda do filtro da entrada analógica.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 0,0/500,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Saídas analógicas	70	**Tipo Sd. Anlg** Tipo de saída analógica Seleciona o modo da saída analógica para cada saída analógica.			RW	Inteiro de 16 bits
		71	**Abs Sd. Anlg** Saída analógica absoluta Seleciona se o valor sinalizado ou se o valor absoluto de um parâmetro será usado antes de ser convertido em escala para acionar a saída analógica.			RW	Inteiro de 16 bits
		75	**Selec. Sd0 Anlg** Seleção da saída analógica 0 Seleciona a fonte para a saída analógica.	Padrão: Mín/Máx:	3 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		76	**Stpt Sd0 Anlg** Valor de referência da saída analógica 0 Uma possível fonte para uma saída analógica. Pode ser usado para controlar uma saída analógica de um dispositivo de comunicação usando um DataLink. Não é afetado pela conversão de escala da saída analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Volt mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		77	**Dados Sd0 Anlg** Dados da saída analógica 0 Exibe o valor da fonte selecionada por P75 [Selec. Sd0 Anlg].	Padrão: Mín/Máx:	0 -/+40000,000	RO	Real
		78	**DadosAl Sd0 Anlg** Dados da saída analógica 0 alta Define o valor alto para a faixa de dados da escala da saída analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	pu 1 -/+40000,000	RW	Real
		79	**DadosBx Sd0 Anlg** Dados da saída analógica 0 baixa Define o valor baixo para a faixa de dados da escala da saída analógica.	Padrão: Mín/Máx:	1 -/+40000,000	RW	Real
		80	**Sd0 Anlg Al** Saída analógica 0 alta Define o valor alto para o valor da saída analógica quando o valor dos dados estiver no máximo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		81	**Sd0 Anlg bx** Saída analógica 0 baixa Define o valor baixo para o valor da saída analógica quando o valor dos dados estiver no mínimo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real

Opções

	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Analógico 1	Analógico 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Modo de tensão
1 = Modo de corrente

Opções

	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Analógico 1	Analógico 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Saídas analógicas	82	**Sd0 Anlg val** Valor da saída analógica 0 Exibe o valor da saída analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Volt mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real
		85	**Sd1 Anlg Selec.** Seleção da saída analógica 1 Seleciona a fonte para a saída analógica.	Padrão: Mín/Máx:	7 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		86	**Confg. Sd1 Anlg** Valor de referência da saída analógica 1 Uma possível fonte para uma saída analógica. Pode ser usado para controlar uma saída analógica de um dispositivo de comunicação usando um DataLink. Não é afetado pela conversão de escala da saída analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Volt mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		87	**Dados Sd1 Anlg** Dados da saída analógica 1 Exibe o valor da fonte selecionada por P85 [Sd1 Anlg Selec.].	Padrão: Mín/Máx:	0,000 0,000/3200,00	RO	Real
		88	**DadosAl Sd1 Anlg** Dados da saída analógica 1 alta Define o valor alto para a faixa de dados da escala da saída analógica.	Padrão: Mín/Máx:	1,000 0,000/3200,00	RW	Real
		89	**DadosBx Sd1 Anlg** Dados da saída analógica 1 baixa Define o valor baixo para a faixa de dados da escala da saída analógica.	Padrão: Mín/Máx:	0,000 0,000/3200,00	RW	Real
		90	**Sd1 Anlg Bx** Saída analógica 1 alta Define o valor alto para o valor da saída analógica quando o valor dos dados estiver no máximo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Volt mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		91	**Sd1 Anlg Bx** Saída analógica 1 baixa Define o valor baixo para o valor da saída analógica quando o valor dos dados estiver no mínimo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Volt mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		92	**Val Sd1 Anlg** Valor da saída analógica 1 Exibe o valor da saída analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Volt mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Manut Preditiva	99	**Status ManPredit** Status da manutenção preditiva Status de manutenção preditiva do relé.			RO	Inteiro de 16 bits
		100	**Tipo Carga RO0** Tipo de carga da saída a relé 0 Define o tipo da carga que será aplicado ao relé. Deve ser definido corretamente para que a função de manutenção preditiva estime a vida útil do relé.	Padrão: Opções:	 1 = "DC Indutivo" 0 = "DC Resistent" 1 = "DC Indutivo" 2 = "AC Resist" 3 = "Ac Indutivo"	RW	Inteiro de 32 bits
		101	**Amps Carga RO0** Corrente da carga da saída a relé 0 Corrente da carga que será aplicada aos contatos de relé. Deve ser definida corretamente para que a função de manutenção preditiva estime a vida útil do relé.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 2,000 0,000/2,000	RW	Real
		102	**DurTotal RO0** Vida útil total do saída a relé 0 Ciclos de vida útil total do relé com base no tipo e na corrente da carga programada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		103	**TempDec Ro0** Vida útil transcorrida da saída a relé 0 Total de ciclos acumulados do relé, não reiniciáveis.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		104	**TempRest RO0** Vida útil restante da saída a relé 0 A diferença entre a vida útil total e a vida útil transcorrida.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 -/+2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		105	**NivEventDur RO0** Nível do evento da vida útil da saída a relé 0 Define o percentual de ciclos de vida útil do relé antes que a ação seja tomada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 80,000 0,000/100,000	RW	Real
		106	**ActnEvntDur RO0** Ação do evento de vida útil da saída a relé 0 Define a ação que será tomada quando o percentual dos ciclos de vida útil do relé for alcançado. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	 1 = "Alarme" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits

Opções	Mestre	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Saída relé0(1)	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

(1) Bit 1 = "Transm Sd 0" para módulo de E/S modelos 20-750-2262C-2R e 20-750-2262D-2R

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S	Manut Preditiva	110	**Tipo carg RO1** Tipo de carga da saída a relé 1 Define o tipo da carga que será aplicado ao relé. Deve ser definido corretamente para que a função de manutenção preditiva estime a vida útil do relé. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-2262C-2R e 20-750-2262D-2R.	Padrão: Opções:	1 = "DC Indutivo" 0 = "DC Resistent" 1 = "DC Indutivo" 2 = "AC Resist" 3 = "Ac Indutivo"	RW	Inteiro de 32 bits
		111	**Amps cga RO1** Corrente da carga da saída a relé 1 Corrente da carga que será aplicada aos contatos de relé. Deve ser definida corretamente para que a função de manutenção preditiva estime a vida útil do relé. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-2262C-2R e 20-750-2262D-2R.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 2,000 0,000/2,000	RW	Real
		112	**Dur.Total RO1** Vida útil total do saída a relé 1 Ciclos de vida útil total do relé com base no tipo e na corrente da carga programada. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-2262C-2R e 20-750-2262D-2R.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		113	**Temp. Dec. RO1** Vida útil transcorrida da saída a relé 1 Total de ciclos acumulados do relé, não reiniciáveis. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-2262C-2R e 20-750-2262D-2R.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		114	**Temp. Rest RO1** Vida útil restante da saída a relé 1 A diferença entre a vida útil total e a vida útil transcorrida. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-2262C-2R e 20-750-2262D-2R.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 -/+2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		115	**DurEvnNiv RO1** Nível do evento da vida útil da saída a relé 1 Define o percentual de ciclos de vida útil do relé antes que a ação seja tomada. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-2262C-2R e 20-750-2262D-2R.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 80,000 0,000/100,000	RW	Real
		116	**DurEvntAtiv RO1** Ação do evento de vida útil da saída a relé 1 Define a ação que será tomada quando o percentual dos ciclos de vida útil do relé for alcançado. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-2262C-2R e 20-750-2262D-2R. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	1 = "Alarme" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits

Parâmetros do módulo de E/S série 11

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Entradas digitais	1	**Stat Ent. Dig** Status da entrada digital Status das entradas digitais.		RO	Inteiro de 16 bits
		2	**MáscFltrEntDig** Máscara do filtro de entrada digital Filtra a entrada digital selecionada. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-1133C-1R2T e 20-750-1132C-2R. (Módulos com entradas de 24 Vcc.)		RW	Inteiro de 16 bits
		3	**FiltrEntDig** Filtro de entrada digital Define a quantidade de filtros nas entradas digitais. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-1133C-1R2T e 20-750-1132C-2R. (Módulos com entradas de 24 Vcc.)	Unidades: mS Padrão: 4 Mín/Máx: 2/10	RW	Inteiro de 32 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ent 2	Ent 1	Ent 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Entrada não ativada
1 = Entrada ativada

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Ent 2	Ent 1	Ent 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Entrada não filtrada
1 = Entrada filtrada

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Saídas digitais	5	**Status Saíd Dig** Status da saída digital Status das saídas digitais.		RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Trans Sd 1 (2)	Trans Sd 0 (1)	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Saída desenergizada
1 = Saída energizada

(1) Bit 1 = "Trans Sd 0" para o modelo de módulo de E/S 20-750-1133C-1R2T
= "Transm Sd 1" para os modelos de módulo de E/S 20-750-1132C-2R e 20-750-1132D-2R
(2) Bit 2 é usado somente pelo módulo de E/S 20-750-1133C-1R2T

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Saídas digitais	6	**Invert Saíd Dig** Inversão da saída digital Inverte a saída digital selecionada.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Trans Sd 1(2)	Trans Sd 0(1)	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Saída não invertida
1 = Saída invertida

(1) Bit 1 = "Trans Sd 0" para o modelo de módulo de E/S 20-750-1133C-1R2T
= "Transm Sd 1" para os modelos de módulo de E/S 20-750-1132C-2R e 20-750-1132D-2R
(2) Bit 2 é usado somente pelo módulo de E/S 20-750-1133C-1R2T

Nº	Nome da tela	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
7	**PntConf Sda Dig** Valor de referência da saída digital Controla as saídas a relé ou transistor quando selecionado como fonte. Pode ser usado para controlar as saídas de um dispositivo de comunicação usando DataLink.			RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Trans Sd 1(2)	Trans Sd 0(1)	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Saída desenergizada
1 = Saída energizada

(1) Bit 1 = "Trans Sd 0" para o modelo de módulo de E/S 20-750-1133C-1R2T
= "Transm Sd 1" para os modelos de módulo de E/S 20-750-1132C-2R e 20-750-1132D-2R
(2) Bit 2 é usado somente pelo módulo de E/S 20-750-1133C-1R2T

Nº	Nome da tela	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
10	**Selec. RO0** Seleção da saída a relé 0 Seleciona a fonte que energizará a saída a relé. Qualquer bit de parâmetro de status pode ser usado como uma fonte de saída. Por exemplo, P935 [Status Unid 1] bit 7 "Em falha". Para Torque Proving configurado para a porta 0, parâmetro 1103 Bit 4. Use N.A. para segurança.	Padrão: Mín/Máx:	0,00 (Desativ.) 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
11	**Sel. Nív. RO0** Seleção do nível da saída a relé 0 Seleciona a fonte do nível que será comparada.	Padrão: Mín/Máx:	0 (Desativ.) 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
12	**Nív. RO0** Nível da saída a relé 0 Ajusta o valor de comparação do nível.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 -/+1000000,0	RW	Real
13	**Sts Cmp Niv RO0** Status de comparação de nível da saída a relé 0 O status de comparação de nível e uma possível fonte para uma saída a relé ou transistor. A seleção da saída a relé *n* ou a seleção da saída do transistor *n* deve ter isto selecionado para energizar a saída. Pode ser usado sem uma saída física como informação de status somente.			RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	AbsGrtThanEq	Menor que abs	Maior q Equ	Menor que
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Menor que" – A fonte de nível é menor que o valor de nível.
Bit 1 "Maior q Equ" – A fonte de nível é maior que ou igual ao valor do nível.
Bit 2 "Menor que" – Valor absoluto da fonte de nível é menor que o valor absoluto do valor de nível.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Valor absoluto da fonte de nível é maior ou igual ao valor absoluto do valor de nível.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Saídas digitais	14	**Tem R00 lig** Tempo da saída a relé 0 ligado Ajusta o tempo de "atraso na energização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre a ocorrência de uma condição e a ativação do relé.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real
		15	**Tem R00 desl** Tempo saída a relé 0 desligado Ajusta o tempo de "atraso na desenergização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre o desaparecimento de uma condição e a desativação do relé.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real
		20	**R01 Selec.** Seleção de saída a relé 1 – O módulo de E/S modelo 20-750-1132C-2R ou 20-750-1132D-2R está instalado. **Selec T00** Seleção de saída do transistor 0 – O módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T está instalado. Seleciona a fonte que energizará a saída a relé ou transistor. Qualquer bit de parâmetro de status pode ser usado como uma fonte de saída. Por exemplo, P935 [Status Unid 1] bit 7 "Em falha".	Padrão: Mín/Máx:	0,00 (Desativ.) 0,00/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		21	**R01 Level Sel** Seleção de nível de saída a relé 1 – O módulo de E/S modelo 20-750-1132C-2R ou 20-750-1132D-2R está instalado. **Sel Nív T00** Seleção de nível de saída do transistor 0 – O módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T está instalado. Seleciona a fonte do nível que será comparada.	Padrão: Mín/Máx:	0 (Desativ.) 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		22	**Niv R01** Nível de saída a relé 1 – O módulo de E/S modelo 20-750-1132C-2R ou 20-750-1132D-2R está instalado. **Nív T00** Nível de saída do transistor 0 – O módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T está instalado. Ajusta o valor de comparação do nível.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 -/+1000000,0	RW	Real
		23	**Sts Cmp Niv R01** Status de comparação de nível de saída a relé 1 – O módulo de E/S modelo 20-750-1132C-2R ou 20-750-1132D-2R está instalado. **Sts Cmp. Niv T00** Status de comparação de nível de saída do transistor 0 – O módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T está instalado. O status de comparação de nível e uma possível fonte para uma saída a relé ou transistor. A seleção da saída a relé *n* ou a seleção da saída do transistor *n* deve ter isto selecionado para energizar a saída. Pode ser usado sem uma saída física como informação de status somente.			RO	Inteiro de 16 bits
		24	**R01 em temp** Tempo da saída a relé 1 ativado – O módulo de E/S modelo 20-750-1132C-2R ou 20-750-1132D-2R está instalado. **T00 Temp Lig** Tempo da saída a relé 0 ativado – O módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T está instalado. Ajusta o tempo de "atraso na energização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre a ocorrência de uma condição e a ativação do relé ou do transistor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	AbsGrtThanEq	Menor que abs	Maior q Equ	Menor que
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Menor que" – A fonte de nível é menor que o valor de nível.
Bit 1 "Maior q Equ" – A fonte de nível é maior que ou igual ao valor do nível.
Bit 2 "Menor que" – Valor absoluto da fonte de nível é menor que o valor absoluto do valor de nível.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Valor absoluto da fonte de nível é maior ou igual ao valor absoluto do valor de nível.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Saídas digitais	25	**R01 Off Time** Tempo saída a relé 1 desativado – O módulo de E/S modelo 20-750-1132C-2R ou 20-750-1132D-2R está instalado. **T00 Temp Desl** Tempo saída a relé 0 desativado – O módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T está instalado. Ajusta o tempo de "atraso na desenergização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre o desaparecimento de uma condição e a desativação do relé ou transistor.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real
		30	**Selec T01** Seleção da saída do transistor 1 Seleciona a fonte que energizará a saída a transistor. Qualquer bit de parâmetro de status pode ser usado como uma fonte de saída. Por exemplo, P935 [Status Unid 1] bit 7 "Em falha". **Importante:** Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T	Padrão: Mín/Máx:	0 (Desativ.) 0/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		31	**Sel Nív T01** Seleção do nível da saída do transistor 1 Seleciona a fonte do nível que será comparada. **Importante:** Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T	Padrão: Mín/Máx:	0 (Desativ.) 0/159999,15	RW	Inteiro de 32 bits
		32	**Nív T01** Nível da saída do transistor 1 Ajusta o valor de comparação do nível. **Importante:** Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T	Padrão: Mín/Máx:	0,0 -/+1000000,0	RW	Real
		33	**Sts Cmp Niv T01** Status de comparação de nível da saída do transistor 1			RO	Inteiro de 16 bits

O status de comparação de nível e uma possível fonte para a saída do transistor. A seleção da saída do transistor *n* deve ter isto selecionado para energizar a saída. Pode ser usado sem uma saída física como informação de status somente.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	AbsGrtThanEq	Menor que abs	Maior q Equ	Menor que
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Menor que" – A fonte de nível é menor que o valor de nível.
Bit 1 "Maior q Equ" – A fonte de nível é maior que ou igual ao valor do nível.
Bit 2 "Menor que" – Valor absoluto da fonte de nível é menor que o valor absoluto do valor de nível.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Valor absoluto da fonte de nível é maior ou igual ao valor absoluto do valor de nível.
Importante: Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T

		34	**T01 Temp Lig** Tempo saída do transistor 1 ativado Ajusta o tempo de "atraso na energização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre a ocorrência de uma condição e a ativação do transistor. **Importante:** Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real
		35	**T01 Temp Desl** Tempo saída do transistor 1 desativado Ajusta o tempo de "atraso na desenergização" para as saídas digitais. Este é o tempo entre o desaparecimento de uma condição e a desativação do transistor. **Importante:** Usado somente pelo módulo de E/S modelo 20-750-1133C-1R2T	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0,0 0,0/600,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Motor PTC	41	**Status ATEX** Status ATEX		RO	Inteiro de 16 bits

Este parâmetro não é trabado e somente exibe o status atual do sensor térmico ATEX. Quando uma falha ATEX está presente, o valor do bit correspondente é 1. Quando a temperatura do motor está dentro da faixa ideal, o valor do bit é 0.

Este parâmetro está disponível somente quando um módulo opcional ATEX está instalado.

Opções	Reservado	PTC Selecionada	Termostato	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Perda de tensão	Temp Exc.	Curto Circuito	ThrmIsnsor OK
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "ThrmIsnsor OK" – Sensor térmico está Ok.
Bit 1 "Curto Circuito" – Falha de curto-circuito detectada pelo sensor térmico.
Bit 2 "Temp Exc" – A falha de temperatura excessiva é detectada pelo sensor térmico.
Bit 3 "Perda Tensão" – A falha de perda de tensão ocorreu na placa ATEX.
Bit 13 "termostato" – Uma entrada de termostato foi selecionada.
Bit 14 "PTC Selecionada" – A entrada PTC foi selecionada.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Entradas analógicas	45	**Tipo Ent. Anal** Tipo de entrada analógica		RO	Inteiro de 16 bits

Status do modo de entrada analógica definido pelos jumpers opcionais.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Analógico 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Modo de tensão
1 = Modo de corrente

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Entradas analógicas	46	**Sqrt EntAnalóg** Raiz quadrada da entrada analógica		RW	Inteiro de 16 bits

Habilita/desabilita a função da raiz quadrada para cada entrada.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Analógico 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Raiz quadrada desativada
1 = Raiz quadrada ativada

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Entradas analógicas	47	**Sts Perd Ent Anl** Status da perda da entrada analógica		RO	Inteiro de 16 bits

Status da perda da entrada analógica.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Loss0	Perd
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sem perda
1 = Perda detectada

Bit 0 "Loss" – Indica perda da entrada.
Bit 1 "Loss0" – Indica perda da entrada.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Entradas analógicas	50	**Valor Anlg In0** Valor da entrada analógica 0 Valor da entrada analógica após a ação do filtro, da raiz quadrada e da perda.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real
		51	**En0 Anlg At** Entrada analógica 0 alta Define o valor mais alto da entrada para o bloco de conversão de escala da entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		52	**En0 Anlg bx** Entrada analógica 0 baixa Define o valor mais baixo da entrada para o bloco de conversão de escala da entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		53	**Pda Actn EnAnlg** Ação de perda da entrada analógica 0 Seleciona a ação do inversor quando uma perda de sinal analógico é detectada. A perda de sinal é definida como um sinal analógico menor que 1 V ou 2 mA. O evento de perda de sinal termina e a operação normal recomeça quando o nível do sinal de entrada for maior ou igual a 1,5 V ou 3 mA. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente. "Seg. Ent." (6) – Mantém a entrada em seu último valor. "Def. Ent Bx" (7) – Define a entrada como P52 [Ent0 Anlg. baixa]. "Def. Ent Alt" (8) – Define a entrada como P51 [Ent0 Anlg Alta].	Padrão: Opções:	0 = "Ignorar" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt" 6 = "Seg. Ent." 7 = "Def. Ent Bx" 8 = "Def. Ent Alt"	RW	Inteiro de 32 bits
		54	**Val InicEn0Anlg** Valor bruto da entrada analógica 0 Valor bruto da entrada analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 0,000 Volts 0,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real
		55	**Filt Gn En0 Anlg** Ganho de filtro da entrada analógica 0 Define o ganho do filtro da entrada analógica.	Padrão: Mín/Máx:	1,00 -/+5,00	RW	Real
		56	**BW Filt Ent0 Anl** Largura de banda do filtro da entrada analógica 0 Define a largura de banda do filtro da entrada analógica.	Padrão: Mín/Máx:	0,0 0,0/500,0	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Saídas analógicas	70	**Tipo Sd. Anlg** Tipo de saída analógica Seleciona o modo da saída analógica para cada saída analógica.			RW	Inteiro de 16 bits
		71	**Abs Sd. Anlg** Saída analógica absoluta Seleciona se o valor sinalizado ou se o valor absoluto de um parâmetro será usado antes de ser convertido em escala para acionar a saída analógica.			RW	Inteiro de 16 bits
		75	**Selec. Sd0 Anlg** Seleção da saída analógica 0 Seleciona a fonte para a saída analógica.	Padrão: Mín/Máx:	3 0/159999	RW	Inteiro de 32 bits
		76	**Stpt Sd0 Anlg** Valor de referência da saída analógica 0 Uma possível fonte para uma saída analógica. Pode ser usado para controlar uma saída analógica de um dispositivo de comunicação usando um DataLink. Não é afetado pela conversão de escala da saída analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Volt mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		77	**Dados Sd0 Anlg** Dados da saída analógica 0 Exibe o valor da fonte selecionada por P75 [Selec. Sd0 Anlg].	Padrão: Mín/Máx:	0 -/+100000	RO	Real
		78	**DadosAl Sd0 Anlg** Dados da saída analógica 0 alta Define o valor alto para a faixa de dados da escala da saída analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	pu 1 -/+21474800	RW	Real
		79	**DadosBx Sd0 Anlg** Dados da saída analógica 0 baixa Define o valor baixo para a faixa de dados da escala da saída analógica.	Padrão: Mín/Máx:	1 -/+21474800	RW	Real
		80	**Sd0 Anlg Al** Saída analógica 0 alta Define o valor alto para o valor da saída analógica quando o valor dos dados estiver no máximo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
		81	**Sd0 Anlg bx** Saída analógica 0 baixa Define o valor baixo para o valor da saída analógica quando o valor dos dados estiver no mínimo.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Tensão mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RW	Real
E/S série 11	Saídas analógicas	82	**Sd0 Anlg val** Valor da saída analógica 0 Exibe o valor da saída analógica.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Volt mA 10,000 Volts 20,000 mA -/+10,000 Volts 0,000/20,000 mA	RO	Real

Nº 70 — Opções:

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Analógico 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Modo de tensão
1 = Modo de corrente

Nº 71 — Opções:

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Analógico 0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Manut Preditiva	99	**Status ManPredit** Status da manutenção preditiva Status de manutenção preditiva do relé.			RO	Inteiro de 16 bits

Opções	Mestre	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Saída relé0(1)	Saída relé0
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

(1) Bit 1 = "Transm Sd 0" para módulo de E/S modelos 20-750-1132C-2R e 20-750-1132D-2R

Nº	Nome da tela	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
100	**Tipo Carga RO0** Tipo de carga da saída a relé 0 Define o tipo da carga que será aplicado ao relé. Deve ser definido corretamente para que a função de manutenção preditiva estime a vida útil do relé.	Padrão: Opções:	1 = "DC Indutivo" 0 = "DC Resistent" 1 = "DC Indutivo" 2 = "AC Resist" 3 = "Ac Indutivo"	RW	Inteiro de 32 bits
101	**Amps Carga RO0** Corrente da carga da saída a relé 0 Corrente da carga que será aplicada aos contatos de relé. Deve ser definida corretamente para que a função de manutenção preditiva estime a vida útil do relé.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 2,000 0,000/2,000	RW	Real
102	**DurTotal RO0** Vida útil total do saída a relé 0 Ciclos de vida útil total do relé com base no tipo e na corrente da carga programada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
103	**TempDec Ro0** Vida útil transcorrida da saída a relé 0 Total de ciclos acumulados do relé, não reiniciáveis.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
104	**TempRest RO0** Vida útil restante da saída a relé 0 A diferença entre a vida útil total e a vida útil transcorrida.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
105	**NivEventDur RO0** Nível do evento da vida útil da saída a relé 0 Define o percentual de ciclos de vida útil do relé antes que a ação seja tomada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 80,000 0,000/100,000	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
E/S série 11	Manut Preditiva	106	**ActnEvntDur R00** Ação do evento de vida útil da saída a relé 0 Define a ação que será tomada quando o percentual dos ciclos de vida útil do relé for alcançado. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	1 = "Alarme" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits
		110	**Tipo carg R01** Tipo de carga da saída a relé 1 Define o tipo da carga que será aplicado ao relé. Deve ser definido corretamente para que a função de manutenção preditiva estime a vida útil do relé. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-1132C-2R e 20-750-1132D-2R.	Padrão: Opções:	1 = "DC Indutivo" 0 = "DC Resistent" 1 = "DC Indutivo" 2 = "AC Resist" 3 = "Ac Indutivo"	RW	Inteiro de 32 bits
		111	**Amps cga R01** Corrente da carga da saída a relé 1 Corrente da carga que será aplicada aos contatos de relé. Deve ser definida corretamente para que a função de manutenção preditiva estime a vida útil do relé. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-1132C-2R e 20-750-1132D-2R.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	A 2,000 0,000/2,000	RW	Real
		112	**Dur.Total R01** Vida útil total do saída a relé 1 Ciclos de vida útil total do relé com base no tipo e na corrente da carga programada. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-1132C-2R e 20-750-1132D-2R.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		113	**Temp. Dec. R01** Vida útil transcorrida da saída a relé 1 Total de ciclos acumulados do relé, não reiniciáveis. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-1132C-2R e 20-750-1132D-2R.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		114	**Temp. Rest R01** Vida útil restante da saída a relé 1 A diferença entre a vida útil total e a vida útil transcorrida. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-1132C-2R e 20-750-1132D-2R.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Ciclo 0 0/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		115	**DurEvnNiv R01** Nível do evento da vida útil da saída a relé 1 Define o percentual de ciclos de vida útil do relé antes que a ação seja tomada. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-1132C-2R e 20-750-1132D-2R.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 80,000 0,000/100,000	RW	Real
		116	**DurEvntAtiv R01** Ação do evento de vida útil da saída a relé 1 Define a ação que será tomada quando o percentual dos ciclos de vida útil do relé for alcançado. **Importante:** Usado somente pelos módulos de E/S modelos 20-750-1132C-2R e 20-750-1132D-2R. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.	Padrão: Opções:	1 = "Alarme" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop" 4 = "PrdInclinFlt" 5 = "Prd CL Flt"	RW	Inteiro de 32 bits

Parâmetros do módulo de encoder incremental simples

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Encoder incremental simples		1	**Cfg Encoder** Configuração do encoder			RW	Inteiro de 16 bits

Configura a direção, o método de cálculo de velocidade, o tipo de sinal e os canais ativos do encoder.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Direção	Só uma Ponta	En Home Inv	Modo Lim.	Só A Chan	Z Chan Ativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Ativ Canal Z" – Configura o canal Z para ser usado e monitorado para desbalanceamento de fase. Um valor 0 = o canal Z será ignorado. Deve ser energizado se o pulso do marcador do encoder for usado.

Bit 1 "Só A Chan" – Configura o módulo para usar apenas o canal A e ignorar o canal B. Neste modo, a direção não pode ser determinada e o contador de posição fará a contagem ascendente.

Bit 2 "Modo Lim." – Configura o módulo para usar os dados de tempo limite AB para cálculo de velocidade ao invés de contagem acumulada.

Bit 3 "En Home Inv" – Configura a entrada home para ser invertida. 1 = Invertida, 0 = não invertida

Bit 4 "Só uma Ponta" – Configura quando o encoder A Quad B possui sinais simples. Neste modo, a detecção de desbalanceamento de fase é desativada. 0 = diferencial, 1 = só uma ponta

Bit 5 "Direção" – Inverte a realimentação de contagem para cima/baixo associada a uma determinação direção de rotação internamente. 1 = inverter, 0 = não inverter Este bit é alterado pelo teste de direção na rotina de partida quando a direção do encoder é determinada para ser incorreta e "Change Logic" for selecionado quando solicitado.

Nº	Nome da tela	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
2	**PPR Encoder** Pulsos do encoder por rotação Configura o módulo do encoder como pulsos por rotação (Linhas Encoder) do encoder incremental.	Padrão: Mín/Máx:	1024 2/20000	RW	Real
3	**Cfg Perd Realim** Configuração de perda de realimentação Configura como o inversor reage a uma condição de status de erro para realimentação. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia.	Padrão: Opções:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop"	RW	Real
4	**Realimentação do encoder** Realimentação do encoder Exibe o valor da realimentação de posição do encoder. Pode ser usado como uma fonte para a seleção de realimentação do controle principal (Port 0).	Padrão: Mín/Máx:	0 -/+2147483647	RO	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Encoder incremental simples		5	**Status do encoder** Status do encoder		RO	Inteiro de 16 bits

Informações de status para o módulo incremental do encoder.

Opções	Direção	Event HomMrc	HomMrc Armad	Evnt EntHome	EnHome Armad	Ent Home	En Home Inv	Event. Marc.	Z Não Ent.	Ent Z	B Não Ent	Ent. B	A Não Ent.	Ent. A	Só A Chan	Z Chan Ativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Z Chan Ativ" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cfg Encoder].

Bit 1 "Só A Chan" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cfg Encoder].

Bit 2 "Ent. A" – Estado do sinal de entrada A do encoder.

Bit 3 "A Não Ent." – Estado do sinal de A Não Ent. do encoder.

Bit 4 "Ent. B" – Estado do sinal de entrada B do encoder.

Bit 5 "B Não Ent" – Estado do sinal de B Não Entrada do encoder.

Bit 6 "Ent. Z" – Estado do sinal de Ent. Z do encoder.

Bit 7 "Z Não Ent." – Estado do sinal de Z Não Ent. do encoder.

Bit 8 "Event. Marc." – Quando o canal Z (pulso do identificador) é usado, ele indica que um pulso do identificador foi detectado. Desenergizado automaticamente na rotina de retorno à posição inicial ou devido à remoção de falhas. Este bit permanecerá energizado até que seja desenergizado pela função de início ou a falha ser desenergizada. Para as opções de encoder incremental duplos ou simples, a entrada do marcador pode ser usado somente pelas funções de orientação de início e do spindle. Remover as falhas do encoder também removerá o status dos eventos do marcador. Os cartões do encoder simples ou duplo usam o mesmo mecanismo de remoção de falhas que é usado para remover as falhas do inversor.

Bit 9 "Ent Home Inv" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cfg Encoder]. Quando energizado, o sinal da entrada home será invertido.

Bit 10 "Ent Home" – Estado ativo do sinal da entrada home. Este bit de status inverte se "En Home Inv" for ativado.

Bit 11 "EnHome Armad" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial é configurada para travar a posição do encoder mediante a próxima transição da entrada home.

Bit 12 "Evnt EntHome" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial travou a posição do encoder em resposta à transição de entrada home.

Bit 13 "HomMrk Armad" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial é configurada para travar a posição do encoder mediante o próximo pulso identificador (canal Z).

Bit 14 "Event HomMrc" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial travou a posição do encoder em resposta ao pulso do identificador (canal Z).

Bit 15 "Direção" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cfg Encoder].

		6	**Status do erro** Status do erro		RO	Inteiro de 16 bits

Informações de status que resultarão em uma condição de perda de realimentação.

Opções	S/Com. SI	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Prd. Verf	Perda Fase	Abr. Fio
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Abr. Fio" – Indica que um sinal de entrada (A, B ou Z) está no mesmo estado de seu complemento (A Não, B Não, ou Z Não). Para que a detecção de fio aberto funcione, os sinais do encoder devem ser diferenciais (não simples). O canal Z é o único verificado quando ativado. Consulte P1 [Cfg Encoder].

Bit 1 "Perda Fase" – Indica que mais de 30 eventos de desbalanceamento de fase (fio aberto) ocorreram por um período de 8 milissegundos. As mesmas restrições aplicam ao [Cnfg Cod] Bit 0. O canal Z será ignorado se não estiver habilitado. A busca por um desbalanceamento de fase no canal Z é feita somente quando o canal Z estiver habilitado.

Bit 2 "Prd. Verf" – Os eventos de perda de quadratura ocorrem quando transições simultâneas de borda ocorrem nos canais A e B do encoder. Indica que mais de 10 eventos de perda de quadratura são detectados em um período de 8 milissegundos. É válido somente quando os canais A e B forem usados (não 'Só A Chan' em [Cfg. Encoder]).

Bit 15 "S/Com. SI" – Indica perda de comunicação entre a placa de controle principal e o módulo do encoder através do backplace de Interface em série.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Encoder incremental simples		7	**Contagem de desbalanceamento de fase** Contagem de desbalanceamento de fase Exibe o número total de erros de encoder detectados pelo cartão do encoder a cada intervalo de 1 ms de amostra. Estes valores são reinicializados em zero a cada 1 ms. Os itens de diagnóstico estão disponíveis para o encoder que mostra os erros contados em 8 milissegundos, bem como os valores de erro de pico. Os valores de pico são reinicializados quando as falhas do inversor forem removidas.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/127	RO	Real
		8	**Ctgm Prd. Verf** Exibe o número total de erros de encoder detectados pelo cartão do encoder a cada intervalo de 1 ms de amostra. Estes valores são reinicializados em zero a cada 1 ms. Os itens de diagnóstico estão disponíveis para o encoder que mostra os erros contados em 8 milissegundos, bem como os valores de erro de pico. Os valores de pico são reinicializados quando as falhas do inversor forem removidas.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/15	RO	Real

Parâmetros do módulo do encoder incremental duplo

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Encoder incremental duplo	Encoder 0	1	**Cnfg. Cod. 0** Configuração do encoder 0			RW	Inteiro de 16 bits

Configura a direção da posição, o método de cálculo de velocidade, o tipo de sinal e os canais ativos do encoder usados pelo Encoder 0 (encoder primário).

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Direção	Só uma Ponta	Reservado	Modo Lim.	Só A Chan	Z Chan Ativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Ativ Canal Z" – Configura o canal Z para ser usado e monitorado para desbalanceamento de fase. Um valor 0 = o canal Z será ignorado.

Bit 1 "Só A Chan" – Configura o módulo para usar apenas o canal A e ignorar o canal B. Neste modo, a direção não pode ser determinada e o contador de posição fará a contagem ascendente.

Bit 2 "Modo Lim." – Configura o módulo para usar os dados de tempo limite AB para cálculo de velocidade ao invés de contagem acumulada.

Bit 4 "Só uma Ponta" – Configura quando o encoder A Quad B possui sinais simples. Neste modo, a detecção de desbalanceamento de fase é desativada. 0 = diferencial, 1 = só uma ponta

Bit 5 "Direção" – Inverte a realimentação de contagem para cima/baixo associada a uma determinação direção de rotação internamente. 1 = inverter, 0 = não inverter

		2	**PPR Cod. 0** Pulsos do encoder 0 por rotação Configura a entrada primária do módulo do encoder (Encoder 0) para os pulsos por rotação (linhas do encoder) do encoder A Quad B.	Padrão: Mín/Máx:	1024 2/20000	RW	Inteiro de 32 bits
		3	**CnfgPrdFdbk Enc0** Configuração de perda de realimentação do encoder 0 Configura como o inversor reage a uma condição de status de erro para o Encoder 0 (encoder primário). "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia.	Padrão: Opções:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop"	RW	Inteiro de 32 bits
		4	**Fdbk Cod 0** Realimentação do encoder 0 Exibe a posição do valor de realimentação do encoder 0 (encoder primário). Deve ser usado como uma fonte para a seleção de realimentação do controle principal (Port 0).	Padrão: Mín/Máx:	0 -/+2147483647	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Encoder incremental duplo	Encoder 0	5	**Status Cod. 0** Status do encoder 0			RO	Inteiro de 32 bits

Informações de status para o encoder 0

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Direção	Event HomMrc	HomMrc Armad	Evnt EntHome	EnHome Armad	Ent Home	En Home Inv	Event. Marc.	Z Não Ent.	Ent Z	B Não Ent	Ent. B	A Não Ent.	Ent. A	Só A Chan	Z Chan Ativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Z Chan Ativ" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cnfg. Cod. 0].
Bit 1 "Só A Chan" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cnfg. Cod. 0].
Bit 2 "Ent. A" – Estado do sinal de entrada A do encoder.
Bit 3 "A Não Ent." – Estado do sinal de A Não Ent. do encoder.
Bit 4 "Ent. B" – Estado do sinal de entrada B do encoder.
Bit 5 "B Não Ent" – Estado do sinal de B Não Entrada do encoder.
Bit 6 "Ent. Z" – Estado do sinal de Ent. Z do encoder.
Bit 7 "Z Não Ent." – Estado do sinal de Z Não Ent. do encoder.
Bit 8 "Event. Marc." – Quando o canal Z (pulso do identificador) é usado, ele indica que um pulso do identificador foi detectado. Desenergizado automaticamente na rotina de retorno à posição inicial ou devido à remoção de falhas do encoder.
Bit 9 "Ent Home Inv" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cnfg. Cod. 0]. Quando energizado, o sinal da entrada home será invertido.
Bit 10 "Ent Home" – Estado ativo do sinal da entrada home. Este bit de status inverte se "En Home Inv" for ativado.
Bit 11 "EnHome Armad" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial é configurada para travar a posição do encoder mediante a próxima transição da entrada home.
Bit 12 "Evnt EntHome" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial travou a posição do encoder em resposta à transição de entrada home.
Bit 13 "HomMrk Armad" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial é configurada para travar a posição do encoder mediante o próximo pulso identificador (canal Z).
Bit 14 "Event HomMrc" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial travou a posição do encoder em resposta ao pulso do identificador (canal Z).
Bit 15 "Direção" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cnfg. Cod. 0].

		6	**Sts Err Cod0** Status do erro do encoder 0			RO	Inteiro de 32 bits

Informações de status que resultarão em uma condição de perda de realimentação para o encoder 0.
Bit 0 "Abr. Fio" – Indica que um sinal de entrada (A, B ou Z) está no mesmo estado de seu complemento (A Não, B Não, ou Z Não). Para que a detecção de fio aberto funcione, os sinais do encoder devem ser diferenciais (não simples). O canal Z é o único verificado quando ativado.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	S/Com. SI	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Prd. Verf	Perda Fase	Abr. Fio
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 1 "Perda Fase" – Indica que mais de 30 eventos de desbalanceamento de fase (fio aberto) ocorreram por um período de 8 milissegundos. As mesmas restrições aplicam-se como no Bit 0 [Cnfg Cod. 0] "Z Chan Ativ".
Bit 2 "Prd. Verf" – Os eventos de perda de quadratura ocorrem quando transições simultâneas de borda ocorrem nos canais A e B do encoder. Indica que mais de 10 eventos de perda de quadratura são detectados em um período de 10 milissegundos. É válido somente quando os canais A e B forem usados (não 'Só A Chan' em [Cnfg. Cod. 0]).
Bit 15 "S/Com. SI" – Indica perda de comunicação entre a placa de controle principal e o módulo do encoder através do backplace de Interface em série.

		7	**Cnt PrdFs Cod0** Contagem de desbalanceamento de fase do encoder 0 Exibe o valor ativo do registro de hardware de contagem de desbalanceamento de fase do encoder 0 do módulo do encoder. Os valores neste registro acumulados por mais de 8 milissegundos são usados para detectar erros de desbalanceamento de fase.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/127	RO	Inteiro de 32 bits
		8	**Cnt PrdQuad Cod0** Contagem de perda de quadratura do encoder 0 Exibe o valor ativo do registro de hardware de contagem de perda de quadratura do encoder 0 do módulo do encoder. Os valores neste registro acumulados por mais de 8 milissegundos são usados para detectar erros de Prd. Verf.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/15	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Encoder incremental duplo	Encoder 1	11	**Cnfg. Cod. 1** Configuração do encoder 1			RW	Inteiro de 16 bits

Configura a direção da posição, o método de cálculo de velocidade, o tipo de sinal e os canais ativos do encoder usados pelo Encoder 1 (encoder secundário).

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Direção	Só uma Ponta	Reservado	Modo Lim.	Só A Chan	Z Chan Ativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Ativ Canal Z" – Configura o canal Z para ser usado e monitorado para desbalanceamento de fase. Um valor 0 = o canal Z será ignorado.
Bit 1 "Só A Chan" – Configura o módulo para usar apenas o canal A e ignorar o canal B. Neste modo, a direção não pode ser determinada e o contador de posição fará a contagem ascendente.
Bit 2 "Modo Lim." – Configura o módulo para usar os dados de tempo limite AB para cálculo de velocidade ao invés de contagem acumulada.
Bit 4 "Só uma Ponta" – Configura quando o encoder A Quad B possui sinais simples. Neste modo, a detecção de desbalanceamento de fase é desativada.
0 = diferencial, 1 = só uma ponta
Bit 5 "Direção" – Inverte a posição de contagem para cima/baixo associada a uma determinação direção de rotação internamente. 1 = inverter, 0 = não inverter

		12	**PPR Cod. 1** Pulsos do encoder 1 por rotação Configura a entrada secundária do módulo do encoder (Encoder 1) para os pulsos por rotação (linhas do encoder) do encoder A Quad B.	Padrão: Mín/Máx:	1024 2/20000	RW	Inteiro de 32 bits
		13	**CnfPrdFdbk Eric1** Perda de realimentação do encoder 1 Configura como o inversor reage a uma condição de status de erro para o Encoder 1 (encoder secundário). "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia.	Padrão: Mín/Máx:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop"	RW	Inteiro de 32 bits
		14	**Fdbk Cod 1** Realimentação do encoder 1 Exibe a posição do valor de realimentação do encoder 1 (encoder secundário). Deve ser usado como uma fonte para a seleção de realimentação do controle principal (Port 0).	Padrão: Mín/Máx:	0 -/+2147483647	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Encoder incremental duplo	Encoder 1	15	**Status Cod. 1** Status do encoder 1			RW	Inteiro de 32 bits

Informações de status para o encoder 1

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Direção	Event HomMrc	HomMrc Armad	Evnt EntHome	EnHome Armad	Ent Home	En Home Inv	Event. Marc.	Z Não Ent.	Ent Z	B Não Ent	Ent. B	A Não Ent.	Ent. A	Só A Chan	Z Chan Ativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Z Chan Ativ" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cnfg. Cod. 1].
Bit 1 "Só A Chan" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cnfg. Cod. 1].
Bit 2 "Ent. A" – Estado do sinal de entrada A do encoder.
Bit 3 "A Não Ent." – Estado do sinal de A Não Ent. do encoder.
Bit 4 "Ent. B" – Estado do sinal de entrada B do encoder.
Bit 5 "B Não Ent" – Estado do sinal de B Não Entrada do encoder.
Bit 6 "Ent. Z" – Estado do sinal de Ent. Z do encoder.
Bit 7 "Z Não Ent." – Estado do sinal de Z Não Ent. do encoder.
Bit 8 "Event. Marc." – Quando o canal Z (pulso do identificador) é usado, ele indica que um pulso do identificador foi detectado. Desenergizado automaticamente na rotina de retorno à posição inicial ou devido à remoção de falhas do encoder.
Bit 9 "Ent Home Inv" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cnfg. Cod. 1]. Quando energizado, o sinal da entrada home será invertido.
Bit 10 "Ent Home" – Estado ativo do sinal da entrada home. Este bit de status inverte se "En Home Inv" for ativado.
Bit 11 "EnHome Armad" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial é configurada para travar a posição do encoder mediante a próxima transição da entrada home.
Bit 12 "Evnt EntHome" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial travou a posição do encoder em resposta à transição de entrada home.
Bit 13 "HomMrk Armad" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial é configurada para travar a posição do encoder mediante o próximo pulso identificador (canal Z).
Bit 14 "Event HomMrc" – Indica que a lógica de retorno à posição inicial travou a posição do encoder em resposta ao pulso do identificador (canal Z).
Bit 15 "Direção" – Estado do bit correspondente no parâmetro [Cnfg. Cod. 1].

Nº	Nome da tela	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
16	**Sts Err Cod1** Status do erro do encoder 0			RO	Inteiro de 32 bits

Informações de status que resultarão em uma condição de perda de realimentação para o encoder 1.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	S/Com. SI	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Prd. Verf	Perda Fase	Abr. Fio
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Abr. Fio" – Indica que um sinal de entrada (A, B ou Z) está no mesmo estado de seu complemento (A Não, B Não, ou Z Não).
Para que a detecção de fio aberto funcione, os sinais do encoder devem ser diferenciais (não simples).
O canal Z é o único verificado quando ativado.
Bit 1 "Perda Fase" – Indica que mais de 30 eventos de desbalanceamento de fase (fio aberto) ocorreram por um período de 8 milissegundos. As mesmas restrições aplicam-se como no Bit 1 [Cnfg Cod. 0] "Z Chan Ativ".
Bit 2 "Prd. Verf" – Os eventos de perda de quadratura ocorrem quando transições simultâneas de borda ocorrem nos canais A e B do encoder. Indica que mais de 10 eventos de perda de quadratura são detectados em um período de 10 milissegundos. É válido somente quando os canais A e B forem usados (não "Só A Chan" em [Cnfg. Cod. 1]).
Bit 15 "S/Com. SI" – Indica perda de comunicação entre a placa de controle principal e o módulo do encoder através do backplace de Interface em série.

Nº	Nome da tela	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
17	**Cnt PrdFs Cod1** Contagem de desbalanceamento de fase do encoder 1 Exibe o valor ativo do registro de hardware de contagem de desbalanceamento de fase do encoder 1 do módulo do encoder. Os valores neste registro acumulados por mais de 8 milissegundos são usados para detectar erros de desbalanceamento de fase.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/127	RO	Inteiro de 32 bits
18	**Cnt PrdQuad Cod1** Contagem de perda de quadratura do encoder 1 Exibe o valor ativo do registro de hardware de contagem de perda de quadratura do encoder 1 do módulo do encoder. Os valores neste registro acumulados por mais de 8 milissegundos são usados para detectar erros de Prd. Verf.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/15	RO	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Encoder incremental duplo	Conf. Inic	20	**Conf. Inic** Configuração do retorno à posição inicial		RW	Inteiro de 16 bits

Configura opções para a função de retorno à posição inicial. Ponto comum para os dois encoders.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	En Home Inv
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Não invertido
1 = Invertido

Bit 0 "En Home Inv" – Inverte o sinal de entrada home.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Encoder incremental duplo	Status do módulo	21	**Status do Mód** Status do módulo		RO	Inteiro de 16 bits

Informações de status do módulo do encoder. Ponto comum para os dois encoders.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	VoltHiSeg.	Modo Seg.
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Desenergizado
1 = Energizado

Bit 0 "Modo Seg." – Indica que a minisseletora no módulo de encoder duplo está configurada para colocar seus sinais de realimentação no backplane SI para que sejam usados pelo módulo Safe Speed Monitor. Se houver múltiplos módulos de encoder duplo estiverem presentes, somente um encoder duplo pode ser configurado como Modo Seg. 0 = Modo Seg. desativado. 1 = Modo Seg. ativado.

Bit 1 "VoltHiSeg." – Indica o status (configurado por um jumper no módulo) do modo de tensão de realimentação de segurança. 0 = 5 V modo de realimentação segura, 1 = 12 V modo de realimentação segura.

Parâmetros do módulo de realimentação universal

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Módulo	1	**Status do Mód** Status do módulo		RO	Inteiro de 16 bits

Exibe informações de erro e de alarme do módulo opcional de realimentação.

Opções	MsgDPI Prt	Segur Sec	Segur Pri	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Inicializaç	CflctFB0FB1	Reservado	Reservado	Cflct Seg	Cflct EncOut	Reservado	Reservado	Err Firmware	Err Hardware	Reservado	Config Alarm	Alarm Com.1	Alarm Com.0	Reservado	Erro Sistema	Er. Coment1	Er. Coment0	Reservado	Alarme Tpo 2	Alarme Tpo 1	Erro Mód
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Bit 0 "Erro Mód" – Indica que o módulo opcional de realimentação apresenta um erro. Este bit é energizado se ao menos um dos bits "Er. Coment0", "Er. Coment1" ou "Erro Sistema" for energizado.

Bit 1 "Alarme Tpo 1" – Indica que há um alarme do tipo 1 ativo no módulo opcional de realimentação. Os bits 8 a 10 indicam que tipo de alarme está ativo.

Bit 2 "Alarme Tpo 2" – Indica que há um alarme do tipo 2 ativo no módulo opcional de realimentação. Os bits 20 e 21 indicam que tipo de alarme está ativo.

Bit 4 "Er. Coment0" – Indica que realimentação 0 apresenta um erro. Este bit é energizado se qualquer bit de erro de Realimentação 0 em P10 [Stat. Coment] for energizado. Se este bit for energizado, o bit "Erro Módulo" também é energizado.

Bit 5 "Er. Coment0" – Indica que realimentação 1 apresenta um erro. Este bit é energizado se qualquer bit de erro de Realimentação 1 em P10 [Stat. Coment1] for energizado. Se este bit for energizado, o bit "Erro Módulo" também é energizado.

Bit 6 "Erro Sistema" – Indica que há um erro independente de realimentação no módulo opcional de realimentação. Bits 12 e 13 exibem o tipo do erro do sistema. Se este bit for energizado, o bit "Erro Módulo" também é energizado.

Bit 8 "Alarme FB0" – Indica que o dispositivo de realimentação 0 apresenta um alarme. Este bit é energizado se houver um alarme no encoder de realimentação 0. Se este bit estiver energizado, Bit 1 "Alarme Tpo 1" e P10 [Stat. Coment] Bit 12 "Alm Cod" também será energizado. A condição de alarme específica pode ser mostrada em um status encontrado na guia de diagnósticos para o módulo de realimentação universal. Os itens de diagnóstico separados são fornecidos para ambas as portas e para ambos os dispositivos seguintes: EnDat e BiSS. As condições de alarme para os dispositivos de realimentação Stahl linear podem ser encontradas em P27 [Sts LinStahl FB0] e P57 [Sts LinStahl FB1].

Bit 9 "Alarme FB1" – Indica que o dispositivo de realimentação 1 apresenta um alarme. Este bit é energizado se houver um alarme no encoder de realimentação 1. Se este bit estiver energizado, Bit 1 "Alarme Tpo 1" e P40 [Stat. Coment1] Bit 12 "Alm Cod" também será energizado. A condição de alarme específica pode ser mostrada em um status encontrado na guia de diagnósticos para o módulo de realimentação universal. Os itens de diagnóstico separados são fornecidos para ambas as portas e para ambos os dispositivos seguintes: EnDat e BiSS. As condições de alarme para os dispositivos de realimentação Stahl linear podem ser encontradas em P27 [Sts LinStahl FB0] e P57 [Sts LinStahl FB1].

Bit 10 "Config Alarm" – Indica que há um alarme independente de realimentação no módulo opcional de realimentação. Os bits 16 e 17 exibem o tipo do Config Alarm. Se este bit for energizado, o bit 1 "Alarme Tpo 1" também é energizado.

Bit 12 "Err Hardware" – Indica que há um Erro de Hardware no módulo opcional de realimentação. Se este bit for energizado, o bit "Erro Sistema" também é energizado. O hardware é testado automaticamente pela placa durante a energização. Detalhes específicos de falha do hardware não estão disponíveis.

Bit 13 "Err Firmware" – Indica que há um erro de firmware no módulo opcional de realimentação. Um erro de firmware ocorre se o hardware e o firmware descarregado não forem compatíveis. Se este bit for energizado, o bit "Erro Sistema" também é energizado.

Bit 16 "Cflct EncOut" – Se energizado, há um dos problemas a seguir com a saída do encoder:
- A seleção no P80 [Seleç EncOut] não é possível uma vez que os pinos necessários nos bornes já são usados para a Realimentação 0 ou 1 de acordo com o P6 [Sel Disp Coment] e P36 [Sel Disp Coment1].
- P80 [Seleç EncOut] é energizado como "Sine Cosine" e não há sinal conectado aos pinos 1-4 do borne 1.
- P80 [Seleç EncOut] é energizado como "Sine Cosine", o valor de [PPR SCeInc FB*n*] não é um fator de dois e P84 [EncOut Z PPR] não está definido como 0 "1 ZPulse." Isto não é permitido.
- P80 [Seleç EncOut] é energizado como "Canal X" ou "Canal Y" e não há encoder conectado a este canal.
- P80 [Seleç EncOut] é energizado como "Canal X" ou "Canal Y" e há um encoder linear conectado a este canal. Se este bit for energizado, o Bit 10 "Config Alarm" também é energizado.

Bit 17 "Cflct Seg" – Se energizado, as minisseletoras de segurança estão em uma posição inválida. Se este bit for energizado, o Bit 10 "Config Alarm" também é energizado.

Bit 20 "CflctFB0FB1" – Se energizado, a combinação de seleção de realimentação feita com os parâmetros P6 [Sel Disp Coment] e P36 [Sel Disp Coment1] é inválida, por exemplo, as duas realimentações possuem Sinais Sin-Cos (há apenas um local para um conjunto de sinais Sin-Cos nos bornes). Se este bit for energizado, o bit 2 "Alarme Tpo 2" também é energizado.

Bit 21 "Inicializaç" – Indica que um máquina de estado de realimentação universal está no estado inicializar. Este alarme tipo 2 garante que o motor não possa ser inicializado durante o estado de inicialização. Se este bit for energizado, o bit 2 "Alarme Tpo 2" também é energizado.

Bit 29 "Segur Pri" – Indica que o UFB é usado como um módulo de segurança primário.

Bit 30 "Segur Sec" – Indica que o UFB é usado como um módulo de segurança secundário.

Bit 31 "MsgDPI Prt" – Este bit informa o MCB se o UFB está pronto para comunicação DPI.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Módulo	2	**Reini Err Módulo** Reset do erro do módulo Seleciona o tipo de reset do módulo. O módulo de realimentação universal permite que os erros sejam removidos diretamente no módulo. Os mecanismos de remoção de falhas e de alarmes do inversor farão isso automaticamente e devem ser usados normalmente em vez deste parâmetro. Em casos em que os erros precisam ser removidos diretamente, este parâmetro pode ser usado. "Ready" (0) – Este é o estado normal para este parâmetro. Todos os outros estados são temporários. Este parâmetro retornará a "Ready" quando a operação de reset solicitada estiver concluída. "Clr FB Intlz" (1) – Solicita o módulo para remover todos os erros e executam suas rotinas de inicialização novamente. É possível somente quando o inversor estiver parado. "Remover Erros" (2) – Solicita ao módulo para remover todos os erros sem executar suas rotinas de inicialização novamente. Permitido se o inversor estiver ativo. "FB Initlz" (3) – Solicita ao módulo a executar o reset do software. É possível somente quando o inversor estiver parado.	Padrão: Opções:	0 = "Pronto" 0 = "Pronto" 1 = "Clr& FBIntlz" 2 = "Apag Errs" 3 = "Inic Coment"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Realimentação 0	5	**Posição Coment** Posição de realimentação 0 Exibe o valor de posição do dispositivo de realimentação 0. Para o parâmetro 6 [FB0 Device Select], opções 1, 2, 3 e 4, uma rotação de realimentação = 1048576. Para opções 11, 12 e 13, geralmente uma rotação da realimentação é 4 x pulsos por rotação.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		6	**Sel Disp Coment** Seleção do dispositivo de realimentação 0 Especifica o tipo de encoder para o dispositivo de realimentação 0. Em alguns casos, há a opção de usar bornes. O canal X refere-se aos dispositivos conectados a TB1 e o canal Y refere-se a TB2. "Nenhum" (0) – Nenhum dispositivo de realimentação selecionado. Use esta seleção se o dispositivo de realimentação não for usado. Por exemplo, somente um dispositivo de realimentação está presente e é usado na outra realimentação. "EnDat SC" (1) – Encoder EnDat com sinais de seno/co-seno (Heidenhain). Borne 1. "Hiperface SC" (2) – Encoder Hiperface com sinais de seno/co-seno (Stegmann). Borne 1. "BiSS SC" (3) – Encoder BiSS com sinais seno/co-seno. Borne 1. "SSI SC" (4) – Encoder SSI com sinais seno/co-seno. Borne 1. "EnDat FD ChX" (5) – Encoder EnDat digital completo sem sinais de seno/co-seno (Heidenhain). Borne 1. "EnDat FD ChY" (6) – Encoder EnDat digital completo sem sinais de seno/co-seno (Heidenhain). Borne 2. "BiSS FD ChX" (7) – Encoder BiSS digital completo sem sinais de seno/co-seno. Borne 1. "BiSS FD ChY" (8) – Encoder BiSS digital completo sem sinais de seno/co-seno. Borne 2. "Reservado" (9) – X SSI rotativo "Reservado" (10) – Y SSI rotativo "Só SinCos" (11) – Encoder seno/co-seno genérico. Borne 1. "Incmtl A B Z" (12) – Encoder A Quad B com marcador Z. Borne 1, pinos 17…22. "Incmtl SC" (13) – Encoder A Quad B sem marcador Z. Borne 1, pinos 1…4. "LinTempo ChX" (14) – Encoder linear Temposonic. Borne 1. "LinTempo ChY" (15) – Encoder linear Temposonic. Borne 2. "LinStahl ChX" (16) – Encoder linear Stahl. Borne 1. "LinStahl ChY" (17) – Encoder linear Stahl. Borne 2. "LinSSI ChX" (18) – Qualquer encoder linear com uma interface SSI. Borne 1. "LinSSI ChY" (19) – Qualquer encoder linear com uma interface SSI. Borne 2.	Padrão: Opções:	0 = "Nenhum" 0 = "Nenhum" 1 = "EnDat SC" 2 = "Hiperface SC" 3 = "BiSS SC" 4 = "SSI SC" 5 = "EnDat FD ChX" 6 = "EnDat FD ChY" 7 = "BiSS FD ChX" 8 = "BiSS FD ChY" 9 = "Reservado" 10 = "Reservado" 11 = "Só SinCos" 12 = "Incmtl A B Z" 13 = "Incmtl SC" 14 = "LinTempo ChX" 15 = "LinTempo ChY" 16 = "LinStahl ChX" 17 = "LinStahl ChY" 18 = "Lin SSI ChX" 19 = "Lin SSI ChY"	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Realimentação 0	7	**Fdbk0 Identify** Identificação da realimentação 0		RO	Inteiro de 16 bits

Exibe o tipo de encoder usado para o dispositivo de realimentação 0, ex. encoder Múlt Volta, rotativo com interface EnDat 2.1 incluindo sinais incrementais SIN/COS.

Opções	Reservado	Stahl	Temposonic	SSI	BiSS	Hiperface	EnDat2.2	EnDat2.1	Incremental	Full Digital	Sin Cos	Resol Enh	Múlt Volta	Volta Única	Linear	Rotativo
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Rotary" – Encoder rotativo (tipo incremental).

Bit 1 "Linear" – Encoder linear (tipo Temposonic e Stahl).

Bit 2 "Volta Única" – Encoder absoluto de volta única. Este tipo de encoder pode rastrear somente a posição absoluta para uma volta do eixo do encoder.

Bit 3 "Múlt Volta" – Encoder absoluto multivoltas. Este tipo de encoder pode rastrear a posição absoluta por múltiplas voltas do encoder.

Bit 4 "Resol Enh" – Encoder de alta resolução. Este bit é energizado se não houver mais de 24 bits de resolução (encoders Full Digital) ou o PPR for superior ou igual a 16384. Se este bit for energizado, o bit 1 "Resol 24bit" no parâmetro [Cfg Coment1] também deve ser energizado.

Bit 5 "Seno Cos" – Encoder seno/co-seno, abreviado SC. Este tipo encoder usa um par de sinal de seno/co-seno analógico. Esta é a contraparte analógica para o encoder incremental A quad B. Um algoritmo de interpolação precisa, algumas vezes, é usado para fornecer realimentação de alta resolução ao processar o ciclo completo de seno/co-seNº A realimentação com resolução mais baixa também é implementada ao contar somente os cruzamentos zero.

Bit 6 "Full Digital" – Encoder digital completo, abreviado como FD. Refere-se a dispositivos que usam uma interface de comunicação serial, como um relógio e linhas de dados para transmitir dados para/do módulo. Os sinais analógicos (seno/co-seno) não são usados com uma interface totalmente digital.

Bit 7 "Incremental" – Geralmente um encoder A quad B, com canal Z opcional (marcador). "A Channel Only" é possível (nenhum canal B), mas é usado raramente porque esta configuração não possui capacidade de direção. O incremental de canal simples pode ser usado para fornecer um sinal de referência de velocidade (magnitude) somente.

Bit 8 "EnDat2.1" – Encoder absoluto Heidenhain com conjunto de comandos EnDat 2.1 é suportado. EnDat é um protocolo proprietário desenvolvido pela Heidenhain. É uma interface serial bidirecional síncrona. EnDat é uma interface digital completa.

Bit 9 "EnDat2.2" – Conjunto de comandos EnDat 2.2 Heidenhain é suportado. Esta versão suporta o encoder incremental e o absoluto.

Bit 10 "Hiperface" – Protocolo de interface serial exclusivo para dispositivos Stegmann. Hiperface é curta para a interface de alto desempenho. Esta interface usa os sinais analógicos (seno/co-seno) e digitais (relógio/dados).

Bit 11 "BiSS" – Interface serial síncrona bidirecional. Este é um protocolo aberto e o hardware é compatível com SSI. Ambos SC combinados com tipos digital e FD são compatíveis. Atualmente, somente os encoders BiSS da Hengstler GmbH são compatíveis.

Bit 12 "SSI" – Interface serial síncrona. Somente SC combinado coma versão digital é suportado. A versão rotativa é analógica/digital combinada, versão linear é totalmente digital.

Bit 13 "Temposonic" – Sensor de posição linear da MTS Systems Corp. Interface SSI digital completa, dispositivo absoluto usa a tecnologia magnetorrestritiva.

Bit 14 "Stahl" – Sensor de posição linear da Stahl GmbH. Interface SSI digital completa, o dispositivo absoluto usa um trilho codificado.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Realimentação 0	8	**Cfg Coment** Configuração de realimentação 0			RW	Inteiro de 16 bits

Configura a direção, o formato dos dados de posição, assim como taxa de transmissão para a interface de comunicação serial para o dispositivo de realimentação 0.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Quadrant SC	Baud FD Bx	Resol 24bit	Direção
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Direção" – Inverte a direção internamente.

Bit 1 "24-bit Resol" – Se energizado, a posição de realimentação de 32 bits de alta resolução é formatada como 8/24 bits. O 8 refere-se aos 8 bits superiores mais significativos ou os 8 bits mais à esquerda. Estes 8 bits contam o número de rotações completas do eixo do encoder. Os 24 bits menos significativos mais à direita indicam a posição do encoder dentro de uma única volta do eixo do encoder. A resolução de 24 bits está disponível somente quando o bit 4 "Enh Resol" do parâmetro FB Identify estiver energizado. Se estiver desenergizado, a posição de realimentação é formata como 12/20 bits. Os 12 bits superiores contam o número de rotações completas do eixo do encoder. Os 20 bits superiores indicam a posição do encoder dentro de uma única volta. O formato do bit 12/20 é a configuração padrão para a realimentação de alta resolução.

Bit 2 "FD Low Baud" – Baud baixo totalmente digital refere-se à interface de dados seriais entre o encoder e o módulo de realimentação universal. Se energizado, a taxa de transmissão de comunicação é reduzida na configuração padrão para o encoder conectados com um canal de comunicação serial. O valor real do ajuste de baud mais baixo irá variar de acordo com a interface específica e o tipo de dispositivo em uso. Para realimentação 0, o item 8 do diagnóstico UFB indicará a taxa de transmissão exata em uso. Para realimentação 1, o item 14 de diagnóstico de realimentação universal indicará a taxa de transmissão. Os itens de diagnóstico podem ser encontrados em "Device Properties" na guia "Diagnostics" do DriveExplorer. As configurações possíveis para o item 8 de diagnóstico 8 [Fdbk0 Baud Rate] e para o item 14 [Fdbk1 Baud Rate] são conforme segue:

0 = "None" – Sem comunicação digital.

1 = "9,6 kBaud" – 9,6 kBaud: Usado para comunicação com encoders Hiperface.

2 = "100 kHz" – 100 kHz: Usado para comunicação com
- encoders SSI com sinal de seno/co-seno (somente no estado Inicializar).
- Os encoders SSI lineares se "Low BaudRate" em [Fdbk0 Pos Config] estiver energizado.

3 = "200 kHz" – 200 kHz: Usado para comunicação com
- encoders EnDat com sinal de seno/co-seno (somente no estado Inicializar).
- encoders BiSS com sinal de seno/co-seno (somente no estado Inicializar).
- Os encoder SSI lineares se "Low BaudRate" em [Fdbk0 Pos Config] estiver desenergizado.

4 = "400 kHz" – Não usado.

5 = "1 MHz" – 1 MHz: Usado para comunicação com
- Os encoders SSI lineares se "Low BaudRate" em [Fdbk0 Pos Config] estiver energizado.

6 = "2 MHz" – 2 MHz: Usado para comunicação com
- Os encoders SSI lineares se "Low BaudRate" em [Fdbk0 Pos Config] estiver desenergizado.
- Encoders EnDat2.1 sem sinais de seno/co-seno.
- Encoders EnDat2.2 que não suportam 8 MHz.

7 = "4 MHz" – 4 MHz: Usado para comunicação com
- encoders EnDat22 lineares se "Low BaudRate" em [Fdbk0 Pos Config] estiver energizado.

8 = "5 MHz" – 5 MHz: Usado para comunicação com
- encoders BiSS lineares se "Low BaudRate" em [Fdbk0 Pos Config] estiver energizado.

9 = "8 MHz" – 8 MHz: Usado para comunicação com
- encoders EnDat22 lineares se "Low BaudRate" em [Fdbk0 Pos Config] estiver desenergizado.

10 = "10 MHz" – 10 MHz: Usado para comunicação com
- encoders BiSS lineares se "Low BaudRate" em [Fdbk0 Pos Config] estiver desenergizado.

Bit 3 "Quadrant SC" – Reservado para uso futuro.

		9	**Cfg Prd Coment** Configuração de perda de realimentação 0 Configura como o inversor reage a uma condição de status de erro no dispositivo de realimentação 0. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia.	Padrão: Opções:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Realimentação 0	10	**Stat. Coment** Status de realimentação 0			RO	Inteiro de 16 bits

Exibe os erros e alarmes específicos de realimentação para o dispositivo de realimentação 0.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Alm Cod	Reservado	Co não Sup	Perda Fase	Prd. Verf	Abr. Fio	Amplitude SC	FxTnsFtnAlim	Diagnóst.	Com	Limite	Verif msgs	Err Cod
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Encoder Err" – Quando energizado, indica que ocorreu um erro específico do dispositivo. Mais detalhes podem ser encontrados para cada um dos seguintes dispositivos:
- Dispositivo Stahl linear Realimentação 0, consulte P27 [Sts LinStahl FB0] bits 4, 8…14.
- Dispositivo Stahl linear Realimentação 1, consulte P57 [Sts LinStahl FB1] bits 4, 8…14.
- Dispositivo EnDat na Realimentação 0, consulte o item 9 de diagnóstico de realimentação universal [FB0 EnDat Sts] bits 0…6.
- Dispositivo EnDat na Realimentação 1, consulte o item 15 de diagnóstico de realimentação universal [FB1 EnDat Sts] bits 0…6.
- Dispositivo BiSS na Realimentação 0, consulte o item 10 de diagnóstico de realimentação universal [FB0 BiSS Sts] bits 0, 8…15.
- Dispositivo BiSS na Realimentação 1, consulte o item 16 de diagnóstico de realimentação universal [FB1 BiSS Sts] bits 0, 8…15.
- Dispositivo Hiperface (ou realimentação, 0 ou 1), consulte item 18 [Hiperface Sts] de diagnóstico bits 0…31.

Bit 1 "Verif msgs" – Quando determinado, o módulo sofreu um erro de checksum ao tentar se comunicar com um encoder por meio do canal de comunicação serial.

Bit 2 "Limite" – Quando determinado, o módulo sofreu uma condição de tempo-limite ao tentar se comunicar com o encoder por meio do canal de comunicação serial.

Bit 3 "Com" – Quando determinado, houve um erro (diferente de Checksum ou de Tempo-limite) ao tentar se comunicar com o encoder por meio do canal de comunicação serial.

Bit 4 "Diagnóst." – Quando determinado, o módulo sofreu uma falha de teste de diagnóstico na energização.

Bit 5 "FxTnsFtnAlim" – Quando determinado, a fonte de tensão do encoder está fora da faixa.

Bit 6 "Amplitude SC" – Quando determinado, o módulo opcional de realimentação universal detectou que a amplitude do sinal de seno/co-seno analógico (SC) está fora da tolerância.

Bit 7 "Abr. Fio" – Quando determinado, o módulo detectou uma abertura do fio. A condição de fio aberto para os dispositivos A quad B verifica que os sinais A, B e Z estão em estados opostos aos sinais NÃO correspondentes. Observe que quando a configuração "Só A Chan" é selecionada, o sinal B será ignorado. Se a configuração de "Z Chan Enbl" não estiver selecionada, o sinal de Z será ignorado. A condição de fio aberto para dispositivos seno/co-seno verifica os níveis de sinal analógico. Uma condição de fio aberto ocorrerá quando ambos os sinais de seno e co-seno forem menores que 0,03 V. Se somente um dos dois sinais analógicos estiver faltando, uma condição de erro "SC Amplitude" ocorrerá.

Bit 8 "Prd. Verf" – Indica que houve um erro de quadratura de sinal.

Bit 9 "Perda Fase" – Indica que um sinal A ou B de um encoder incremental A Quad B não foi detectado.

Bit 10 "Co não Sup" – Indica que o encoder conectado não é suportado.

Bit 12 "Alm Cod" – Quando determinado, há um alarme de encoder.

		15	**FB0 IncAndSC PPR** Realimentação 0 incremental e pulsos de seno/co-seno por rotação Indica os pulsos por rotação (linhas do encoder) do Encoder SinCos ou A Quad B para o dispositivo de realimentação 0. Para as seleções a seguir, PPR é lido automaticamente do encoder: • EnDat SC • BiSS SC (não é configurado manualmente) • Hiperface SC Para as seleções a seguir, PPR deve ser informado pelo usuário: • BiSS SC, configurado manualmente • Gen SinCos • A Quad B **Importante:** O parâmetro é atualizado somente na energização.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	PPR 1024 1/100000	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Realimentação 0	16	**Cfg Incmtl Com.** Configuração de realimentação 0 incremental		RW	Inteiro de 16 bits

Configura a realimentação incremental para o dispositivo de realimentação 0.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Só uma Ponta	Reservado	Modo Lim.	Só A Chan	Z Chan Ativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Z Chan Ativ" – Quando energizado, o canal Z também é monitorado quanto ao desbalanceamento de fase. Quando desenergizado, o canal Z é ignorado quanto à detecção de desbalanceamento de fase.
Usado somente se [Sel Disp Coment] = "Inc A B Z."
Bit 1 "Só A Chan" – Quando energizado, a lógica monitora apenas o canal A. Quando desenergizado, a lógica monitora os canais A e B.
Bit 2 "Modo Lim." – Quando definido, o cálculo de velocidade usa dados de borda AB. Quando desenergizado, o cálculo de velocidade não usa os dados de borda AB.
Bit 4 "Só uma Ponta" – Est bit deve ser energizado se o encoder A Quad B possuir sinais em apenas uma ponta. Para estes encoders, a detecção de desbalanceamento de fase está desativada.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
		17	**Sts Incmtl Com.** Status de realimentação 0 incremental		RO	Inteiro de 16 bits

Exibe o status de realimentação incremental para o dispositivo de realimentação 0.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Z Não Ent.	Ent Z	B Não Ent	Ent. B	A Não Ent.	Ent. A	Só A Chan	Z Chan Ativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Z Chan Ativ" – Indica que o canal Z é monitorado quanto ao desbalanceamento de fase. Usado somente se [Sel Disp Coment] = "Inc A B Z."
Bit 1 "Só A Chan" – Indica que apenas o canal A é monitorado, o canal B não é usado.
Bit 2 "Ent. A" – Estado do sinal de entrada A do encoder
Bit 3 "A Não Ent." – Estado do sinal de A Não Ent. do encoder
Bit 4 "Ent. B" – Estado do sinal de entrada B do encoder
Bit 5 "B Não Ent" – Estado do sinal de B Não Entrada do encoder
Bit 6 "Ent. Z" – Estado do sinal de Ent. Z do encoder
Bit 7 "Z Não Ent." – Estado do sinal de Z Não Ent. do encoder

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
		20	**Cfg SSI Coment** Configuração SSI de realimentação 0		RW	Inteiro de 16 bits

Configura a comunicação de um encoder SSI com o dispositivo de realimentação 0. Formato de transmissão: [MSB…Posição…LSB], [Bit de erro]*, [Bit de paridade]*.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	ConsDbrPal	Err Bit Ativ	Cód Cinza	Reservado	Bit Parid
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Bit Parid" – Se energizado, o encoder SSI tem que suportar um bit de paridade (paridade par).
Bit 2 "Cód. Cinza" – Ativa a conversão da posição cinza em binária.
Bit 3 "Err Bit Ativ" – Se energizado, há um bit de erro transmitido pelo encoder.
Bit 4 "ConsDbrPal" – Se definido, uma consulta de palavra dupla é executada na inicialização, o que significa que a mesma posição é transmitida duas vezes pelo encoder. Se as duas posições não forem idênticas, o bit de erro "Com" em [Stat. Coment] é energizado. Este bit precisa ser desenergizado somente se o encoder não suportar a consulta de palavra dupla e não envia zeros ao invés da segunda posição (o que deveria ser feito de acordo com a especificação SSI).

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Realimentação 0	21	**Resol SSI Com.** Resolução SSI de realimentação 0 Configura o número de bits para a posição em uma rotação (resolução) do encoder SSI para o dispositivo de realimentação 0. A configuração é baseada nas especificações do encoder.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Bits 13 8/32	RW	Inteiro de 32 bits
		22	**Voltas SSI Com.** Voltas de realimentação 0 SSI Configura o número de bits para as rotações do encoder SSI para o dispositivo de realimentação 0. A configuração é baseada nas especificações do encoder. Definido como 0 para um encoder SSI linear.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Bits 12 0/16	RW	Inteiro de 32 bits
		25	**CPR Lin Com.** Contagens do encoder linear de realimentação 0 por rotação Especifica as contagens por rotação do motor para um encoder linear para o dispositivo de realimentação 0. Isto reflete a relação entre a contagem de realimentação do motor e a contagem de realimentação linear quando usar a realimentação no lado da carga. Quando um dispositivo de realimentação do lado da carga for usado, a contagem por rotação para aquele dispositivo deve ser inserido usando a mudança efetiva na realimentação de posição por uma rotação do motor, levando em consideração os componentes mecânicos da máquina. A configuração para este parâmetro não é usado pelo encoder, mas é usado pelo firmware de rotina de controle de posição na placa de controle principal.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/4294967295	RW	Inteiro de 32 bits
		26	**LinUpdRate Com.** Taxa de atualização linear de realimentação Define a taxa de amostra para o canal linear para o dispositivo de realimentação 0. Isto determina a frequência com que o módulo de realimentação universal fará a amostra do dispositivo de posição absoluta.	Padrão: Opções:	2 = "1,5 ms" 0 = "0,5 ms" 1 = "1,0 ms" 2 = "1,5 ms" 3 = "2,0 ms"	RW	Inteiro de 32 bits
		27	**Sts LinStahl FB0** Status de realimentação linear 0 Stahl			RO	Inteiro de 16 bits

Exibe o status de erro do encoder linear Stahl para o dispositivo de realimentação 0.

Opções	Reservado	S/Posição	Reservado	Erro ROM	Erro EPROM	Erro RAM	Cab 2 Lido	Cab 1 Lido	Reservado	Reservado	Reservado	Er OutOfRail	Reservado	Reservado	Al OutOfRail	Alarm Óptic
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Alarm Óptic" – Exibe um alarme quando a fibra óptica precisa ser limpa.
Bit 1 "Al OutOfRail" – Indica que a contagem de leitura do encoder está no valor máximo (524,287).
Bit 4 "Er OutOfRail" – Indica que não há mais espaço entre o cabeçote de leitura e o trilho.
Bit 8 "Cab 1 Lido" – Indica que o cabeçote de leitura deve ser limpo ou instalado corretamente.
Bit 9 "Cab 2 Lido" – Indica que o cabeçote de leitura deve ser limpo ou instalado corretamente.
Bit 10 "Erro RAM" – Indica um Erro RAM. O cabeçote de leitura precisa de reparo.
Bit 11 "Erro EPROM" – Indica um erro EPROM. O cabeçote de leitura precisa de reparo.
Bit 12 "Erro ROM" – Indica um erro ROM. O cabeçote de leitura precisa de reparo.
Bit 14 "S/Posição" – Indica que nenhum valor de posição estava disponível. Ocorre apenas após a energização ou reinicialização.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Realimentação 1	35	**Posiç Coment1** Posição de realimentação 1 Exibe o valor de posição do dispositivo de realimentação 1. Para o parâmetro 36 [FB1 Device Select], opções 1, 2, 3 e 4, uma rotação de realimentação = 1048576. Para opções 11, 12 e 13, geralmente uma rotação da realimentação é 4 x pulsos por rotação.	Padrão: Mín/Máx:	0 -2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		36	**Sel Disp Coment1** Seleção do dispositivo de realimentação 1 Especifica o tipo de encoder para o dispositivo de realimentação 1. Em alguns casos, há a opção de usar bornes. O canal X refere-se aos dispositivos conectados a TB1 e o canal Y refere-se a TB2. "Nenhum" (0) – Nenhum dispositivo de realimentação selecionado. Use esta seleção se o dispositivo de realimentação não for usado. Por exemplo, somente um dispositivo de realimentação está presente e é usado na outra realimentação. "EnDat SC" (1) – Encoder EnDat com sinais de seno/co-seno (Heidenhain). Borne 1. "Hiperface SC" (2) – Encoder Hiperface com sinais de seno/co-seno (Stegmann). Borne 1. "BiSS SC" (3) – Encoder BiSS com sinais seno/co-seno. Borne 1. "SSI SC" (4) – Encoder SSI com sinais seno/co-seno. Borne 1. "EnDat FD ChX" (5) – Encoder EnDat digital completo sem sinais de seno/co-seno (Heidenhain). Borne 1. "EnDat FD ChY" (6) – Encoder EnDat digital completo sem sinais de seno/co-seno (Heidenhain). Borne 2. "BiSS FD ChX" (7) – Encoder BiSS digital completo sem sinais de seno/co-seno. Borne 1. "BiSS FD ChY" (8) – Encoder BiSS digital completo sem sinais de seno/co-seno. Borne 2. "Só SinCos" (11) – Encoder seno/co-seno genérico. Borne 1. "Incmtl A B Z" (12) – Encoder A Quad B com marcador Z. Borne 1, pinos 17…22. "Incmtl SC" (13) – Encoder A Quad B sem marcador Z. Borne 1, pinos 1…4. "LinTempo ChX" (14) – Encoder linear Temposonic. Borne 1. "LinTempo ChY" (15) – Encoder linear Temposonic. Borne 2. "LinStahl ChX" (16) – Encoder linear Stahl. Borne 1. "LinStahl ChY" (17) – Encoder linear Stahl. Borne 2. "LinSSI ChX" (18) – Qualquer encoder linear com uma interface SSI. Borne 1. "LinSSI ChY" (19) – Qualquer encoder linear com uma interface SSI. Borne 2.	Padrão: Opções:	0 = "Nenhum" 0 = "Nenhum" 1 = "EnDat SC" 2 = "Hiperface SC" 3 = "BiSS SC" 4 = "SSI SC" 5 = "EnDat FD ChX" 6 = "EnDat FD ChY" 7 = "BiSS FD ChX" 8 = "BiSS FD ChY" 9 = "Reservado" 10 = "Reservado" 11 = "Só SinCos" 12 = "Incmtl A B Z" 13 = "Incmtl SC" 14 = "LinTempo ChX" 15 = "LimTempo ChY" 16 = "LinStahl ChX" 17 = "LinStahl ChY" 18 = "Lin SSI ChX" 19 = "Lin SSI ChY"	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Realimentação 1	37	**Fdbk1 Identify** Identificação da realimentação 1		RO	Inteiro de 16 bits

Exibe o tipo de encoder usado para o dispositivo de realimentação 1, ex. encoder Múlt Volta, rotativo com interface EnDat 2.1 incluindo sinais incrementais SIN/COS.

Opções	Reservado	Stahl	Temposonic	SSI	BiSS	Hiperface	EnDat2.2	EnDat2.1	Incremental	Full Digital	Sin Cos	Resol Enh	Múlt Volta	Volta Única	Linear	Rotativo
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Rotary" – Encoder rotativo (tipo incremental).

Bit 1 "Linear" – Encoder linear (tipo Temposonic e Stahl).

Bit 2 "Volta Única" – Encoder absoluto de volta única. Este tipo de encoder pode rastrear somente a posição absoluta para uma volta do eixo do encoder.

Bit 3 "Múlt Volta" – Encoder absoluto multivoltas. Este tipo de encoder pode rastrear a posição absoluta por múltiplas voltas do encoder.

Bit 4 "Resol Enh" – Encoder de alta resolução. Este bit é energizado se não houver mais de 24 bits de resolução (encoders Full Digital) ou o PPR for superior ou igual a 16384. Se este bit for energizado, o bit 1 "Resol 24bit" no parâmetro [Cfg Coment1] também deve ser energizado.

Bit 5 "Seno Cos" – Encoder seno/co-seno, abreviado SC. Este tipo encoder usa um par de sinal de seno/co-seno analógico. Esta é a contraparte analógica para o encoder incremental A quad B. Um algoritmo de interpolação precisa, algumas vezes, é usado para fornecer realimentação de alta resolução ao processar o ciclo completo de seno/co-seno. A realimentação com resolução mais baixa também é implementada ao contar somente os cruzamentos zero.

Bit 6 "Full Digital" – Encoder digital completo, abreviado como FD. Refere-se a dispositivos que usam uma interface de comunicação serial, como um relógio e linhas de dados para transmitir dados para/do módulo. Os sinais analógicos (seno/co-seno) não são usados com uma interface totalmente digital.

Bit 7 "Incremental" – Geralmente um encoder A quad B, com canal Z opcional (marcador). "A Channel Only" é possível (nenhum canal B), mas é usado raramente porque esta configuração não possui capacidade de direção. O incremental de canal simples pode ser usado para fornecer um sinal de referência de velocidade (magnitude) somente.

Bit 8 "EnDat2.1" – Encoder absoluto Heidenhain com conjunto de comandos EnDat 2.1 é suportado. EnDat é um protocolo proprietário desenvolvido pela Heidenhain. É uma interface serial bidirecional síncrona. EnData é uma interface digital completa.

Bit 9 "EnDat2.2" – Conjunto de comandos EnDat 2.2 Heidenhain é suportado. Esta versão suporta o encoder incremental e o absoluto.

Bit 10 "Hiperface" – Protocolo de interface serial exclusivo para dispositivos Stegmann. Hiperface é curta para a interface de alto desempenho. Esta interface usa os sinais analógicos (seno/co-seno) e digitais (relógio/dados).

Bit 11 "BiSS" – Interface serial síncrona bidirecional. Este é um protocolo aberto e o hardware é compatível com SSI. Ambos SC combinados com tipos digital e FD são compatíveis. Atualmente, somente os encoders BiSS da Hengstler GmbH são compatíveis.

Bit 12 "SSI" – Interface serial síncrona. Somente SC combinado coma versão digital é suportado. A versão rotativa é analógica/digital combinada, versão linear é totalmente digital.

Bit 13 "Temposonic" – Sensor de posição linear da MTS Systems Corp. Interface SSI digital completa, dispositivo absoluto usa a tecnologia magnetorrestritiva.

Bit 14 "Stahl" – Sensor de posição linear da Stahl GmbH. Interface SSI digital completa, o dispositivo absoluto usa um trilho codificado.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Realimentação 1	38	**Cfg Coment1** Configuração de realimentação 1			RW	Inteiro de 16 bits

Configura a direção, o formato dos dados de posição, assim como taxa de transmissão para a interface de comunicação serial para o dispositivo de realimentação 1.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Quadrant SC	Baud FD Bx	Resol 24bit	Direção
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Direção" – Inverte a direção internamente.

Bit 1 "Resol 24bit" – Se energizado, o formato dos dados do parâmetro [Posiç Coment1] é energizado como 8/24 (8 bits de resolução, 24 bits de posição em uma revolução). Caso contrário, o formato dos dados é definido como 12/20. Somente faz sentido energizar este bit se o bit "Resol Enh" no parâmetro [Fdbk1 Identify] estiver energizado.

Bit 2 "Baud FD Bx" – Reduz a taxa de transmissão de comunicação da configuração padrão para o encoder conectado com um canal de comunicação serial.

Bit 3 "Quadrant SC" – Reservado para uso futuro.

Nº	Nome da tela	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
39	**Cfg Prd Coment1** Configuração de perda de realimentação 1 Configura como o inversor reage a uma condição de status de erro no dispositivo de realimentação 1. "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia.	Padrão: Opções:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignorar" 1 = "Alarme" 2 = "Falh Mn" 3 = "FltCoastStop"	RW	Inteiro de 32 bits

Nº	Nome da tela	Leitura-gravação	Tipo de dados
40	**Stat Coment1** Status de realimentação 1	RO	Inteiro de 16 bits

Exibe os erros e alarmes específicos de realimentação para o dispositivo de realimentação 1.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Alm Cod	Reservado	Co não Sup	Perda Fase	Prd. Verf	Abr. Fio	Amplitude SC	FxTnsFtnAlim	Diagnóst.	Com	Limite	Verif msgs	Err Cod
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Err Cod" – Quando determinado, há um erro de encoder.

Bit 1 "Verif msgs" – Quando determinado, o módulo sofreu um erro de checksum ao tentar se comunicar com um encoder por meio do canal de comunicação serial.

Bit 2 "Limite" – Quando determinado, o módulo sofreu uma condição de tempo-limite ao tentar se comunicar com o encoder por meio do canal de comunicação serial.

Bit 3 "Com" – Quando determinado, houve um erro (diferente de Checksum ou de Tempo-limite) ao tentar se comunicar com o encoder por meio do canal de comunicação serial.

Bit 4 "Diagnóst." – Quando determinado, o módulo sofreu uma falha de teste de diagnóstico na energização.

Bit 5 "FxTnsFtnAlim" – Quando determinado, a fonte de tensão do encoder está fora da faixa.

Bit 6 "Amplitude SC" – Quando determinado, o módulo detectou que a amplitude do sinal do encoder está fora da tolerância.

Bit 7 "Abr. Fio" – Quando determinado, o módulo detectou uma abertura do fio.

Bit 8 "Prd. Verf" – Indica que houve um erro de quadratura de sinal.

Bit 9 "Perda Fase" – Indica que um sinal A ou B de um encoder incremental A Quad B está desconectado.

Bit 10 "Co não Sup" – Indica que o encoder conectado não é suportado.

Bit 12 "Alm Cod" – Quando determinado, há um alarme de encoder.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Realimentação 1	45	**FB1 IncAndSC PPR** Realimentação 1 incremental e pulsos de seno/co-seno por rotação Indica os pulsos por rotação (linhas do encoder) do Encoder SinCos ou A Quad B para o dispositivo de realimentação 1. Para as seleções a seguir, PPR é lido automaticamente do encoder: • EnDat SC • BiSS SC (não é configurado manualmente) • Hiperface SC Para as seleções a seguir, PPR deve ser informado pelo usuário: • BiSS SC, configurado manualmente • Gen SinCos • A Quad B	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	PDR 1024 1/100000	RW	Inteiro de 32 bits
		46	**Cfg Incmtl Com.1** Configuração de realimentação 1 incremental			RW	Inteiro de 16 bits

Configura a realimentação incremental para o dispositivo de realimentação 1.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Só uma Ponta	Reservado	Modo Lim.	Só A Chan	Z Chan Ativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Z Chan Ativ" – Quando energizado, o canal Z também é monitorado quanto ao desbalanceamento de fase. Quando desenergizado, o canal Z é ignorado quanto à detecção de desbalanceamento de fase.
Usado somente se [Sel Disp Coment1] = "Inc A B Z."
Bit 1 "Só A Chan" – Quando energizado, a lógica monitora apenas o canal A. Quando desenergizado, a lógica monitora os canais A e B.
Bit 2 "Modo Lim." – Quando definido, o cálculo de velocidade usa dados de borda AB. Quando desenergizado, o cálculo de velocidade não usa os dados de borda AB.
Bit 4 "Só uma Ponta" – Est bit deve ser energizado se o encoder A Quad B possuir sinais em apenas uma ponta. Para estes encoders, a detecção de desbalanceamento de fase está desativada.

		47	**Sts Incmtl Com.1** Status de realimentação 1 incremental			RO	Inteiro de 16 bits

Exibe o status de realimentação incremental para o dispositivo de realimentação 1.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Z Não Ent.	Ent Z	B Não Ent	Ent. B	A Não Ent.	Ent. A	Só A Chan	Z Chan Ativ
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Z Chan Ativ" – Indica que o canal Z é monitorado quanto ao desbalanceamento de fase. Usado somente se [Sel Disp Coment1] = "Inc A B Z."
Bit 1 "Só A Chan" – Indica que apenas o canal A é monitorado, o canal B não é usado.
Bit 2 "Ent. A" – Estado do sinal de entrada A do encoder
Bit 3 "A Não Ent." – Estado do sinal de A Não Ent. do encoder
Bit 4 "Ent. B" – Estado do sinal de entrada B do encoder
Bit 5 "B Não Ent" – Estado do sinal de B Não Entrada do encoder
Bit 6 "Ent. Z" – Estado do sinal de Ent. Z do encoder
Bit 7 "Z Não Ent." – Estado do sinal de Z Não Ent. do encoder

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Realimentação 1	50	**Cfg SSI Coment1** Configuração SSI de realimentação 1			RW	Inteiro de 16 bits

Configura a comunicação de um encoder SSI com o dispositivo de realimentação 1. Formato de transmissão: [MSB…Posição…LSB], [Bit de erro]*, [Bit de paridade]*.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	ConsDbrPal	Err Bit Ativ	Cód Cinza	Reservado	Bit Parid
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Bit Parid" – Se energizado, o encoder SSI tem que suportar um bit de paridade (paridade par).
Bit 2 "Cód. Cinza" – Ativa a conversão da posição cinza em binária.
Bit 3 "Err Bit Ativ" – Se energizado, há um bit de erro transmitido pelo encoder.
Bit 4 "ConsDbrPal" – Se definido, uma consulta de palavra dupla é executada na inicialização, o que significa que a mesma posição é transmitida duas vezes pelo encoder. Se as duas posições não forem idênticas, o bit de erro "Com" em [Stat. Coment1] é energizado. Este bit precisa ser desenergizado somente se o encoder não suportar a consulta de palavra dupla e não envia zeros ao invés da segunda posição (o que deveria ser feito de acordo com a especificação SSI).

Nº	Nome da tela	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
51	**Resol SSI Com.1** Resolução SSI de realimentação 1 Configura o número de bits para a posição em uma rotação (resolução) do encoder SSI para o dispositivo de realimentação 1.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Bits 13 8/32	RW	Inteiro de 32 bits
52	**Vlts. SSI Com.1** Voltas de realimentação 1 SSI Configura o número de bits para as rotações do encoder SSI para o dispositivo de realimentação 0. A configuração é baseada nas especificações do encoder. Definido como 0 para um encoder SSI linear.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Bits 12 0/16	RW	Inteiro de 32 bits
55	**CPR Lin Com.1** Contagens do encoder linear de realimentação 1 por rotação Especifica as contagens por rotação do motor para um encoder linear para o dispositivo de realimentação 1.	Padrão: Mín/Máx:	0 0/4294967295	RW	Inteiro de 32 bits
56	**LinUpdRate Com.1** Taxa de atualização linear de realimentação Define a taxa de amostra para o canal linear para o dispositivo de realimentação 1.	Padrão: Opções:	2 = "1,5 ms" 0 = "0,5 ms" 1 = "1,0 ms" 2 = "1,5 ms" 3 = "2,0 ms"	RW	Inteiro de 32 bits
57	**Sts LinStahl FB1** Status de realimentação linear 1 Stahl			RO	Inteiro de 16 bits

Exibe o status de erro do encoder linear Stahl para o dispositivo de realimentação 1.

Opções	Reservado	S/Posição	Reservado	Erro ROM	Erro EPROM	Erro RAM	Cab 2 Lido	Cab 1 Lido	Reservado	Reservado	Reservado	Er OutOfRail	Reservado	Reservado	Al OutOfRail	Alarm Óptic
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Alarm Óptic" – Exibe um alarme quando a fibra óptica precisa ser limpa.
Bit 1 "Al OutOfRail" – Indica que a contagem de leitura do encoder está no valor máximo (524,287).
Bit 4 "Er OutOfRail" – Indica que não há mais espaço entre o cabeçote de leitura e o trilho.
Bit 8 "Cab 1 Lido" – Indica que o cabeçote de leitura deve ser limpo ou instalado corretamente.
Bit 9 "Cab 2 Lido" – Indica que o cabeçote de leitura deve ser limpo ou instalado corretamente.
Bit 10 "Erro RAM" – Indica um Erro RAM. O cabeçote de leitura precisa de reparo.
Bit 11 "Erro EPROM" – Indica um erro EPROM. O cabeçote de leitura precisa de reparo.
Bit 12 "Erro ROM" – Indica um erro ROM. O cabeçote de leitura precisa de reparo.
Bit 14 "S/Posição" – Indica que nenhum valor de posição estava disponível. Ocorre apenas após a energização ou reinicialização.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Saída Encoder	80	**Seleç EncOut** Seleção de saída do encoder Seleciona a saída do encoder. Se o dispositivo de realimentação 0 ou 1 for configurado como A Quad B Z, este parâmetro deve ser definido como Nenhum. Caso contrário, há um alarme de saída do encoder (Bit 16 do [Status do Mód]).	Padrão: Opções:	0 = "Nenhum" 0 = "Nenhum" 1 = "Reservado" 2 = "Seno/Co-seno" 3 = "Canal X" (Canal FB0) 4 = "Canal Y" (Canal FB1)	RW	Inteiro de 32 bits
		81	**Modo EncOut** Modo de saída do encoder Configura o tipo de saída do encoder. "A Quad B" (0) – Define a relação de fase entre os sinais A e B. "Inv A Quad B" (1) – Inverte a relação de fase entre os sinais A e B. Significados da troca de avanço e reversão.	Padrão: Opções:	0 = "A Quad B" 0 = "A Quad B" 1 = "A Quad B Inv"	RW	Inteiro de 32 bits
		82	**EncOut FD PPR** Pulsos de saída do encoder por rotação Especifica o PPR de saída do encoder para o modo de encoder simulado ([Seleç EncOut] = "Canal X" ou "Canal Y"). No modo de encoder emulado, o PPR dos sinais SIN/COS define o PPR de saída do encoder.	Padrão: Opções:	1 = "1.024 PPR" 0 = "512 PPR" 1 = "1.024 PPR" 2 = "2048 PPR" 3 = "4096 PPR"	RW	Inteiro de 32 bits
		83	**EncOut Z Offset** Offset Z de saída do encoder Configura o offset do pulso Z para a saída do encoder emulado e do encoder simulado. O offset do identificador é especificado em uma rotação. O modo simulado é usado para dispositivos rotativos totalmente digitais e é selecionado pelo "Canal X" e pelo "Canal Y" em P80 [Seleç EncOut]. O modo emulado é usado quando os dispositivos "Seno/co-seno" são selecionados em P80 [Seleç EncOut]. A função de saída do encoder não pode ser usada com os dispositivos de realimentação linear.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	PPR 0 0/100000	RW	Inteiro de 32 bits
		84	**EncOut Z PPR** Pulsos Z de saída do encoder por rotação Configura o número de pulsos Z por rotação do encoder. Por exemplo, se "32 Z-Pulses" (5) for selecionado, 32 pulsos Z serão gerados para cada rotação completa do encoder de entrada totalmente digital. Cada rotação do encoder de entrada produzirá o número de pulsos de saída especificados nos canais de saída A e B além dos 32 pulsos no canal de saída Z. Os pulsos Z serão espaçados uniformemente através do número especificado de pulsos de saída A/B.	Padrão: Opções:	0 = "Pulsos 1Z" 0 = "Pulsos 1Z" 1 = "Pulsos 2 Z" 2 = "Pulsos 4 Z" 3 = "Pulsos 8 Z" 4 = "Pulsos 16 Z" 5 = "Pulsos 32 Z"	RW	Inteiro de 32 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Registro	90	**Arm Registro** Alarme de registro Seleciona os bloqueios de registros a serem usados.		RW	Inteiro de 16 bits

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Trava Arm 10	Trava Arm 9	Trava Arm 8	Trava Arm 7	Trava Arm 6	Trava Arm 5	Trava Arm 4	Trava Arm 3	Trava Arm 2	Trava Arm 1
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Registro	91	**Filtro Rgsn In0** Filtro de entrada 0 de registro Configura uma filtragem digital para a entrada 0 do registro. Este filtro pode ser usado para rejeitar ruído falso. O filtro funciona esperando um tempo programado antes de decidir se o sinal é válido. Esta espera impõe um atraso obrigatório no sinal do registro. O atraso do filtro é programável em incrementos de 100 nanossegundos a partir de 0 (ou sem atraso) até 1.500 nanossegundos.	Padrão: Opções:	0 = "0 nSeg" 0 = "0 nSeg" 1 = "100 nSeg" 2 = "200 nSeg" 3 = "300 nSeg" 4 = "400 nSeg" 5 = "500 nSeg" 6 = "600 nSeg" 7 = "700 nSeg" 8 = "800 nSeg" 9 = "900 nSeg" 10 = "1.000 nSeg" 11 = "1.100 nSeg" 12 = "1.200 nSeg" 13 = "1.300 nSeg" 14 = "1.400 nSeg" 15 = "1.500 nSeg"	RW	Real
		92	**Filtro Rgsn In1** Filtro de entrada 1 de registro Configura uma filtragem digital para a entrada 1 do registro. Este filtro pode ser usado para rejeitar ruído falso. O filtro funciona esperando um tempo programado antes de decidir se o sinal é válido. Esta espera impõe um atraso obrigatório no sinal do registro. O atraso do filtro é programável em incrementos de 100 nanossegundos a partir de 0 (ou sem atraso) até 1.500 nanossegundos.	Padrão: Opções:	0 = "0 nSeg" 0 = "0 nSeg" 1 = "100 nSeg" 2 = "200 nSeg" 3 = "300 nSeg" 4 = "400 nSeg" 5 = "500 nSeg" 6 = "600 nSeg" 7 = "700 nSeg" 8 = "800 nSeg" 9 = "900 nSeg" 10 = "1.000 nSeg" 11 = "1.100 nSeg" 12 = "1.200 nSeg" 13 = "1.300 nSeg" 14 = "1.400 nSeg" 15 = "1.500 nSeg"	RW	Real
		93	**Filtro Rgsn HmIn** Filtro da entrada Home de registro Configura uma filtragem digital para a entrada Home. Este filtro pode ser usado para rejeitar ruído falso. O filtro funciona esperando um tempo programado antes de decidir se o sinal é válido. Esta espera impõe um atraso obrigatório no sinal do registro. O atraso do filtro é programável em incrementos de 100 nanossegundos a partir de 0 (ou sem atraso) até 1.500 nanossegundos.	Padrão: Opções:	0 = "0 nSeg" 0 = "0 nSeg" 1 = "100 nSeg" 2 = "200 nSeg" 3 = "300 nSeg" 4 = "400 nSeg" 5 = "500 nSeg" 6 = "600 nSeg" 7 = "700 nSeg" 8 = "800 nSeg" 9 = "900 nSeg" 10 = "1.000 nSeg" 11 = "1.100 nSeg" 12 = "1.200 nSeg" 13 = "1.300 nSeg" 14 = "1.400 nSeg" 15 = "1.500 nSeg"	RW	Real

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Registro	94	**Status Rgsn** Status do registro		RO	Inteiro de 16 bits

Status dos eventos de registro configurados.

Opções	Ent Home	Reat. Ent. 1	Reat. Ent. 0	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Latch10Local	Latch10Armed	Latch9 Local	Latch9 Armed	Latch8 Local	Latch8 Armed	Latch7 Local	Latch7 Armed	Latch6 Local	Latch6 Armed	Latch5 Local	Latch5 Armed	Latch4 Local	Latch4 Armed	Latch3 Local	Latch3 Armed	Latch2 Local	Latch2 Armed	Latch1 Local	Latch1 Armed
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Falso
1 = Verdadeiro

Nº	Nome da tela	Leitura-gravação	Tipo de dados
100 103 106 109 112 115 118 121 124 127	**Cnfg Rgsn Latch1** **Cnfg Rgsn Latch2** **Cnfg Rgsn Latch3** **Cnfg Rgsn Latch4** **Cnfg Rgsn Latch5** **Cnfg Rgsn Latch6** **Cnfg Rgsn Latch7** **Cnfg Rgsn Latch8** **Cnfg Rgsn Latch9** **Cnfg Rgsn Latch10**	RO	Inteiro de 16 bits

Configuração da trava de registro *n*

Configura a trava de registro *n*.

A função de registro consiste em 10 conjuntos de travas. Os dados travados incluem uma posição de realimentação e o parâmetro de tempo associado. O tempo é relativo ao momento em que foram colhidas amostras dos dispositivos de realimentação pela última vez. Uma vez que a função de registro foi armada, os valores para estes parâmetros são capturados (travados) mediante a ocorrência de um evento de disparo. Consulte as tabelas de funcionalidade nas páginas seguintes.

O disparo de registro para cada trava é configurada separadamente pelo seu parâmetro de configuração de trava. Consulte a Figura 3 na página 277. A lógica de disparo inclui dois estágios de disparo separados. Cada estágio de disparo é configurado separadamente para usar um dos três sinais de entrada de registro possíveis ou o marcador (pulso Z) do canal de realimentação selecionado. A lógica de combinação de disparo determina como os dois estágios são combinados para definir as condições do evento de disparo.

Opções	Reservado	Stg2EdgeFall	Stg2EdgeRise	Reservado	Stg2 Ent b1	Stg2 Ent b0	Sel Logic b1	Sel Logic b0	Stg1EdgeFall	Stg1EdgeRise	Reservado	Stg1 Ent b1	Stg1 Ent b0	Capt Revert	Capt. Avanç	Sel Canal
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Condição falsa
1 = Condição verdadeira

Bit 0 "Sel Canal" – Seleção de canal (FB0 ou FB1).
Bit 1 "Capt. Avanç" – Seleção da direção de avanço.
Bit 2 "Capt Revert" – Seleção da direção de reversão.
Bit 3 "Stg1 Ent b0" – Seleção de entrada de estágio 1 da trava b0
Bit 4 "Stg1 Ent b1" – Seleção de entrada de estágio 1 da trava b1
Bit 6 "Stg1EdgeRise" – Seleção de borda/nível de estágio 1 da trava: Borda ascendente ou nível alto
Bit 7 "Stg1EdgeFall" – Seleção de borda/nível de estágio 1 da trava: Borda descendente ou nível baixo
Bit 8 "Sel Logic b0" – Lógica de combinação de estágio de disparo
Bit 9 "Sel Logic b1 – Lógica de combinação de estágio de disparo
Bit 10 "Stg2 Ent b0" – Seleção de entrada de estágio 2 da trava b0
Bit 11 "Stg2 Ent b1" – Seleção de entrada de estágio 2 da trava b1
Bit 13 "Stg2EdgeRise" – Seleção de borda/nível de estágio 2 da trava: Borda ascendente ou nível alto
Bit 14 "Stg2EdgeFall" – Seleção de borda/nível de estágio 2 da trava: Borda descendente ou nível baixo

Realimentação universal

Registro

Parâmetros de configuração de retenção de registro

A funcionalidade dos bits dos parâmetros de configuração de retenção de registros está listada nas tabelas a seguir.

Os parâmetros de registro P100, P103, P106, . . . P127 podem ser usados somente quando as funções de orientação do spindle e posicionamento estão ativas. Estas funções substituirão qualquer configuração inserida manualmente.

Seleção de realimentação

Seleciona o dispositivo de realimentação para o registro e pulso do marcador.

Bit 0 "Sel Canal" – 0 = Realimentação 0
1 = Realimentação 1

Seleção da direção.

Bit 2 "Capt Revert"	Bit 1 "Capt. Avanç"	Descrição
0	1	Reter somente se a rotação for para frente
1	0	Reter somente se a rotação for para trás
1	1	Reter tanto se a rotação for para frente e para trás
0	0	Não definido. Nenhuma retenção ocorrerá

Estágio 1 de disparo

Bit 4 "Stg1 Ent b1"	Bit 3 "Stg1 Ent b0"	Descrição
0	0	Entrada 0 do registro (TB2: -R0, +R0)
0	1	Entrada 0 do registro (TB2: -R1, +R1)
1	0	Ent Home (TB2: -Hm, +Hm)
1	1	Entrada do identificado do respectivo canal de realimentação. (O canal Z deve ser ativado para o respectivo canal de realimentação.)

Bit 7 "Stg1EdgeFall"	Bit 6 "Stg1EdgeRise"	Descrição
0	0	Disparo desabilitado
0	1	Disparo na borda ascendente ou nível alto do sinal
1	0	Disparo na borda descendente ou nível baixo do sinal
1	1	Disparo em uma das bordas. (Inválido como a seleção do nível. O resultado é sempre verdadeiro para a seleção do nível.)

Lógica da combinação de estágios do disparo

Os dois estágios de disparo são combinado para formar a condição de disparo final ou resultante para cada retenção de registro.

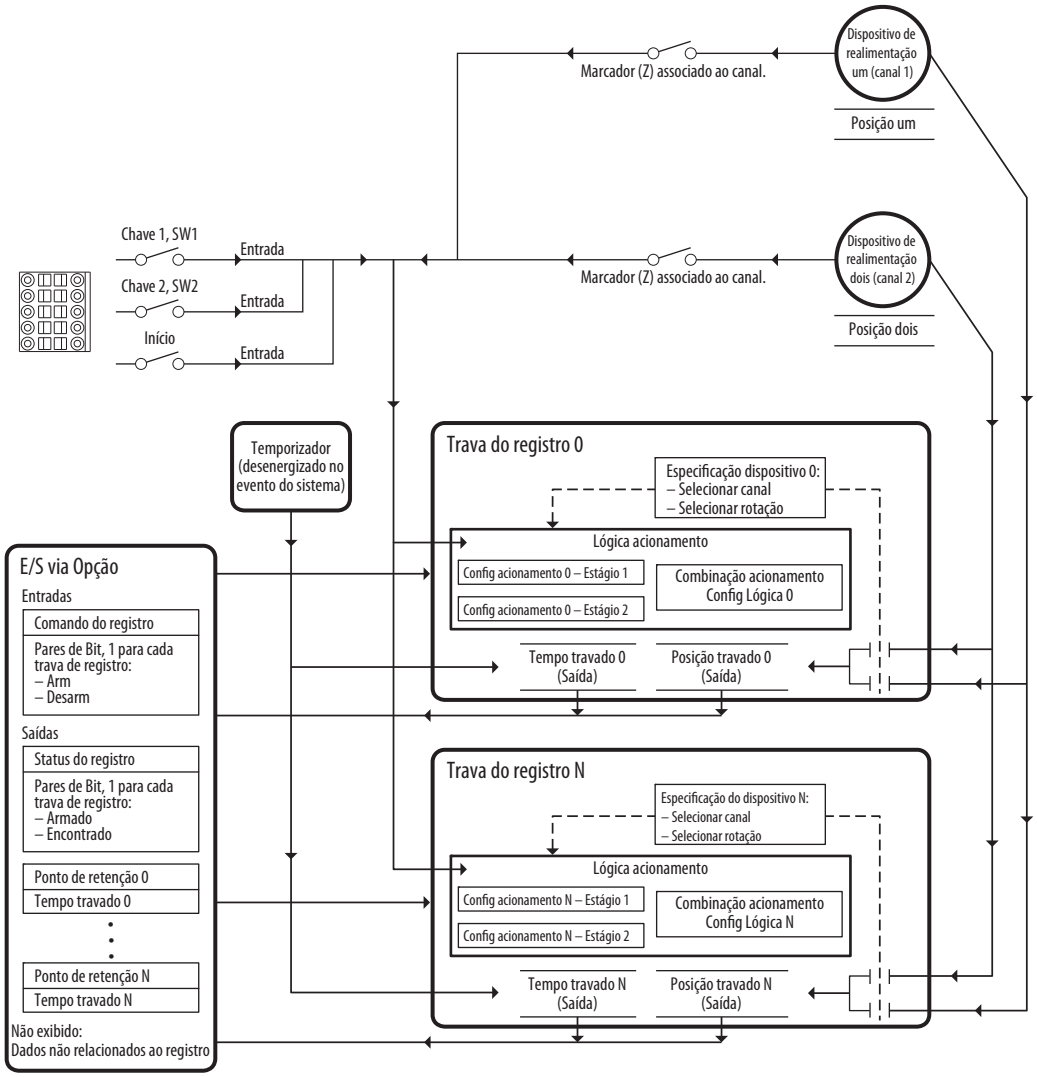
Bit 9 "Sel Logic b1"	Bit 8 "Sel Logic b0"	Descrição
0	0	Nenhum: Estágio 1 somente (estágio 2 ignorado)
0	1	ENTÃO: Transição de borda de estágio 1 ENTÃO transição da borda do estágio 2
1	0	OU: Transição de borda de estágio 1 OU transição da borda do estágio 2
1	1	E: Transição do nível de estágio 1 E transição do nível de estágio 2

Estágio 2 de disparo

Bit 11 "Stg2 Ent b1"	Bit 10 "Stg1 Ent b0"	Descrição
0	0	Entrada 0 do registro (TB2: -R0, +R0)
0	1	Entrada 0 do registro (TB2: -R1, +R1)
1	0	ANTES: A borda do estágio 1 resulta na aquisição dos dados de tempo e de posição. A borda do estágio 2 resulta no travamento da última posição adquirida.
1	1	Entrada do identificado do respectivo canal de realimentação. (O canal Z deve ser ativado para o respectivo canal de realimentação.)

Bit 14 "Stg2EdgeFall"	Bit 13 "Stg2EdgeRise"	Descrição
0	0	Disparo desabilitado
0	1	Disparo na borda ascendente ou nível alto do sinal
1	0	Disparo na borda descendente ou nível baixo do sinal
1	1	Disparo em uma das bordas. (Inválido como a seleção do nível. O resultado é sempre verdadeiro para a seleção do nível.)

Figura 3 – Lógica de disparo do registro



Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Realimentação universal	Registro	**101** **104** **107** **110** **113** **116** **119** **122** **125** **128**	**Rgsn Latch1 Psn** **Rgsn Latch2 Psn** **Rgsn Latch3 Psn** **Rgsn Latch4 Psn** **Rgsn Latch5 Psn** **Rgsn Latch6 Psn** **Rgsn Latch7 Psn** **Rgsn Latch8 Psn** **Rgsn Latch9 Psn** **Rgsn Latch10 Psn** Posição da trava X de registro Posição capturada durante o evento de registro da trava X.	Padrão: Mín/Máx:	0 2147483648/2147483647	RO	Inteiro de 32 bits
		102 **105** **108** **111** **114** **117** **120** **123** **126** **129**	**Temp Rgsn Latch1** **Temp Rgsn Latch2** **Temp Rgsn Latch3** **Temp Rgsn Latch4** **Temp Rgsn Latch5** **Temp Rgsn Latch6** **Temp Rgsn Latch7** **Temp Rgsn Latch8** **Temp Rgsn Latch9** **Temp Rgsn Latch10** Tempo de registro da trava X Tempo capturado quando o evento de registro ocorreu para a trava X.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Cnt 0 0/4294967295	RO	Inteiro de 32 bits

Parâmetros do módulo Safe Speed Monitor

Para informações detalhadas sobre a opção Safe Speed Monitor, consulte Safe Speed Monitor Option Module for PowerFlex 750-Series AC Drives Safety Reference Manual, publicação 750-RM001.

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Segurança	1	**Senha** Senha Senha para a função Bloquear e Desbloquear.	Padrão: Mín/Máx:	N/A 0/4294967295	RW	Inteiro de 32 bits
		5	**Bloquear Estado** Bloquear Estado Comando para bloquear ou desbloquear a configuração da opção de segurança.	Padrão: Opções:	0 = "Desbloquear" 0 = "Desbloquear" 1 = "Bloquear"	RW	Inteiro de 8 bits
		6	**Modo de operação** Modo de operação Comando para colocar o sistema no modo Programa ou Operação.	Padrão: Opções:	0 = "Programa" 0 = "Programa" 1 = "Operação" 2 = "Falha Config"	RW	Inteiro de 8 bits
		7	**Reset dos padrões** Reset dos padrões Reinicializa a opção de segurança com os ajustes de fábrica.	Padrão: Opções:	0 = "Sem ação" 0 = "Sem ação" 1 = "Reset Ajuste Fabr" (Reset com o ajuste de fábrica)	RW	Inteiro de 8 bits
		10	**ID da Assinatura** Identificador de assinatura Identificador de configuração de segurança.	Padrão: Mín/Máx:	N/A 0/4294967295	RO	Inteiro de 32 bits
		13	**Nova Senha** Nova Senha Senha de configuração de 32 bits.	Padrão: Mín/Máx:	N/A 0/4294967295	RW	Inteiro de 32 bits
		17	**Comando c/Senha** Comando c/Senha Salvar o novo comando com senha.	Padrão: Opções:	0 = "Sem ação" 0 = "Sem ação" 1 = "Mudar Senha" (Mudar a senha) 2 = "Reset Senha" (Reset da senha)	RW	Inteiro de 8 bits
		18	**Código de Segurança** Código de Segurança Usado pelo comando Reset de Senha.	Padrão: Mín/Máx:	N/A 0/65535	RO	Inteiro de 32 bits
		19	**Senha Fornecedor** Senha Fornecedor Senha do fornecedor para o comando Reset de Senha.	Padrão: Mín/Máx:	N/A 0/65535	RW	Inteiro de 16 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Segurança	70	**Config Cód Flh** Configuração do código de falha. 0 = Sem falha 1 = Requer senha (Req senha) 2 = O valor de P21 [Modo Seg.] não é válido com base no valor de P20 [Conf Cascata]. 3 = O valor de P57 [Tipo Saída Porta] não é válido com base no valor de P20 [Conf Cascata]. 4 = O valor de P46 [Atr Monit Parada] não é válido com base no valor de P45 [Tipo Parada Segura]. 5 = O valor de P50 [Veloc Ref Desac] não é válido com base no valor de P31 [Resolução Realim 1]. 6 = O valor de P48 [Veloc Espera] não é válido com base no valor de P20 [Conf Cascata]. 7 = O valor de P53 [Atraso Mon VlcLim] não é válido com base no valor de P21 [Modo Seg.]. 8 = O valor de P55 [Limit Veloc Segura] não é válido com base no valor P31 [Modo Seg.] e no valor de P31 (Resolução Realim. 1]. 9 = O valor de P56 [Histerese Veloc] não é válido com base no valor de P21 [Modo Seg]. 10 = O valor de P62 [Velc Máx. Seg] não é válido com base no valor de P31 [Resolução Realim 1]. 11 = O valor de P42 [Monit Direção] não é válido com base no valor de P21 [Modo Seg.]. 12 = O valor de P59 [Ativ Mon Bloqueio] não é válido com base no valor de P21 [Modo Seg.]. 13 = O valor de P36 [Resol Realim 2] não é válido com base no valor de P27 [Modo Realim]. 14 = O valor de P35 [Polar Realim 2] não é válido com base no valor de P27 [Modo Realim]. 15 = O valor de P39 [Rel Veloc Realim] não é válido com base no valor de P27 [Modo Realim]. 16 = O valor de P41 [Toler Pos Realim] não é válido com base no valor de P27 [Modo Realim]. 17 = O valor de P40 [Toler Velc Realim] não é válido com base no valor de P27 [Modo Realim]. 18 = O valor de P44 [Tipo Ent Par Seg] não é válido com base no valor de P21 [Modo Seg.]. 19 = O valor de P52 [Tipo Ent Veloc Limt] não é válido com base no valor de P21 [Modo Seg.]. 20 = O valor de P58 [Modo Seg.] não é válido com base no valor de P21 [Conf Cascata]. 21 = O valor de P54 [Tip Hab Entr ChavAtiv] não é válido com base no valor de P21 [Modo Seg.]. 22 = O valor de P60 [Tipo Ent Mon Bloqueio] não é válido com base no valor de P21 [Modo Seg.] e de P59 [Ativ Mon Bloqueio]. 23 = Valor de P20 [Conf em Cascata] inválido. 24 = Valor de P22 [Reset Tipo] inválido. 25 = Reservado 26 = Valor de P45 [Tipo Parada Segura] inválido. 27 = Valor de P51 [Toler Desac Prda] inválido. 28 = Valor de P27 [Modo Realim] inválido. 29 = Valor de P28 [Tipo Realim 1] inválido. 30 = Valor de P31 [Resolução Realim 1] inválido. 31 = Valor de P32 [Monit Tens Realim 1] inválido. 32 = Valor de P37 [Monit Tens Realim 2] inválido. 33 = Valor de P24 [Resposta SobreVeloc] inválido. 34 = Reservado 36 = Erro desconhecido (Erro Desconh).	Padrão: Opções:	NA 0…36	RO	Inteiro de 8 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Geral	20	**Config em Cascata** Configuração em cascata Define se a opção de segurança de monitoração de velocidade é uma unidade simples ou se ela ocupa a primeira posição, a central ou a última em um sistema em cascata de eixos múltiplos. "Simples" (0) – Sistema de Unidade Simples "Prim Múlt" (1) – Primeira unidade do sistema em cascata "Central Múlt" (2) – Unidade central do sistema em cascata "Última Múlt" (3) – Última unidade do sistema em cascata	Padrão: Opções:	0 = "Simples" 0 = "Simples" 1 = "Primeira Múlt" 2 = "Central Múlt" 3 = "Última Múlt"	RW	Inteiro de 8 bits
		21	**Modo Seg.** Modo Seg. Define o modo em operação primário das funções de segurança de monitoração de velocidade. "Prda Seg" (1) – Mestre, parada segura "Prda Seg DM" (2) – Mestre, parada segura com monitoração da porta "Veloc Lim" (3) – Mestre, velocidade limitada segura "Veloc Lim DM" (4) – Mestre, velocidade segura limitada com monitoração da porta "Velc Lim ChAti" (5) – Mestre, velocidade segura limitada com controle de chave de ativação "Velc Lim DM ChAti" (6) – Mestre, velocidade segura limitada com monitoração da porta e controle da chave de ativação "Stts Velc Lim" (7) – Mestre, somente status de velocidade segura limitada "Prda Escr Seg" (8) – Escrava, parada segura "Veloc Lim Escr" (9) – Escrava, velocidade segura limitada "Stts Velc Escr" (10) – Escrava, Somente status de velocidade segura limitada	Padrão: Opções:	1 = "Parada Segura" 0 = "Desativ" 1 = "Parada Segura" 2 = "Prda Seg DM" 3 = "Veloc Lim" 4 = "Veloc Lim DM" 5 = "Velc Lim ChAti" 6 = "ES DM VelcLim" 7 = "Stts Velc Lim" 8 = "Prda Escr Seg" 9 = "Veloc Lim Escr" 10 = "Stts Velc Escr"	RW	Inteiro de 8 bits
		22	**Tipo de Reset** Tipo de Reset Define o tipo de reset usado pela opção de segurança.	Padrão: Opções:	2 = "Monitorado" 0 = "Automátic" 1 = "Manual" 2 = "Monitorado" (monitorado manualmente)	RW	Inteiro de 8 bits
		24	**Resposta SobreVeloc** Resposta de sobrevelocidade Configuração para a taxa de amostra da interface de realimentação.	Padrão: Opções:	0 = "42 ms" 0 = "42 ms" 1 = "48 ms" 2 = "60 ms" 3 = "84 ms" 4 = "132 ms" 5 = "228 ms" 6 = "420 ms"	RW	Inteiro de 8 bits
		72	**Modo Saída SS** Define se a saída SS_Out é testada por pulso. Se o teste por pulso for desligado para qualquer saída, a classificação SIL, Categoria e PL é reduzida para todo o sistema de segurança.	Padrão: Opções:	0 = "Teste por pulso" 0 = "Teste por pulso" 1 = "Sem teste por pulso"	RW	Inteiro de 8 bits
		73	**Modo Saída SLS** Define se a saída SLS_Out é testada por pulso. Se o teste por pulso for desligado para qualquer saída, a classificação SIL, Categoria e PL é reduzida para todo o sistema de segurança.	Padrão: Opções:	0 = "Teste por pulso" 0 = "Teste por pulso" 1 = "Sem teste por pulso"	RW	Inteiro de 8 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Realimentação	27	**Modo Realim** Modo de Realimentação Seleciona o número de dispositivos de realimentação e o tipo de verificação de discrepância. "Realim Simples" (0) – 1 Encoder "Verif V/P Dupla" (1) – 2 Encoders com verificação de discrepância de velocidade e posição "Verif Veloc Dupla" (2) – 2 Encoders com verificação de discrepância de velocidade "Verif Pos Dupla" (3) – 2 encoders com verificação de discrepância de posição	Padrão: Opções:	0 = "Realim Simples" 0 = "Realim Simples" 1 = "Verif V/P Dupla" 2 = "Verif Veloc Dupla" 3 = "Verif Pos Dupla"	RW	Inteiro de 8 bits
		28	**Tipo Realim 1** Tipo de realimentação 1 Seleciona o tipo de realimentação para o encoder 1. Quando usar o módulo Safe Speed Monitor com um módulo de realimentação universal 20-750-UFB-1, ajuste este parâmetro em 0 "Sine/Cosine" e certifique-se de que o módulo de realimentação universal está configurado como um dispositivo do tipo seno/co-seno (P6 [Sel Disp Coment] e/ou P36 [Sel Disp Coment1]).	Padrão: Opções:	1 = "Incremental" 0 = "Seno/Co-seno" 1 = "Incremental"	RW	Inteiro de 8 bits
		29	**Unids Realim 1** Unidades de realimentação 1 Seleciona a realimentação rotativa ou linear para o encoder 1.	Padrão: Opções:	0 = "Rev" 0 = "Rev" (Rotativo) 1 = "mm" (Linear)	RW	Inteiro de 8 bits
		30	**Polar Realim 1** Polaridade de realimentação 1 Define a polaridade da direção para o encoder 1.	Padrão: Opções:	0 = "Normal" 0 = "Normal" (Mesma do encoder) 1 = "Revert."	RW	Inteiro de 8 bits
		31	**Resolução Realim 1** Resolução de realimentação 1 Contagem/Rotação. 1 a 65,535 pulsos/rotação ou pulsos/mm com base na configuração rotativa ou linear definida por P29 [Unids Realim 1].	Padrão: Mín/Máx:	1024 1/65535	RO	Inteiro de 16 bits
		32	**Monit Tens Realim 1** Monitoração da tensão de realimentação 1 Tensão do encoder 1 a ser monitorada.	Padrão: Opções:	0 = Tensão não monitorada 0 = Tensão não monitorada 5 = 5 V +/- 5% 9 = 7 a 12 V 12 = 12 V +/- 5% 24 = 24 V – 10% a 24 V + 5%	RW	Inteiro de 8 bits
		33	**Veloc Realim 1** Velocidade de realimentação 1 Exibe a velocidade de saída do encoder 1. Unidades com base na configuração rotativa ou linear definida por P29 [Unids Realim 1].	Unidades: Mín/Máx:	RPM mm/s -214748364,8/214748364,7 RPM -214748364,8/214748364,7mm/s	RO	Inteiro de 32 bits
		34	**Unids Realim 2** Unidades de realimentação 2 Seleciona a realimentação rotativa ou linear para o encoder 2.	Padrão: Opções:	0 = "Rev" 0 = "Rev" (Rotativo) 1 = "mm" (Linear)	RW	Inteiro de 8 bits
		35	**Polar Realim 2** Polaridade de realimentação 2 Define a polaridade da direção para o encoder 2.	Padrão: Opções:	0 = "Normal" 0 = "Normal" (Mesma do encoder) 1 = "Revert."	RW	Inteiro de 8 bits
		36	**Resolução Realim 2** Resolução de realimentação 2 Contagem/Rotação. 0 a 65,535 pulsos/rotação ou pulsos/mm com base na configuração rotativa ou linear definida por P34 [Unids Realim 2].	Padrão: Mín/Máx:	0 1/65535	RW	Inteiro de 16 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Realimentação	37	**Monit Tens Realim 2** Monitoração da tensão de realimentação 2 Tensão do encoder 2 a ser monitorada.	Padrão: Opções:	0 = Tensão não monitorada 0 = Tensão não monitorada 5 = 5 V +/- 5% 9 = 7 a 12 V 12 = 12 V +/- 5% 24 = 24 V – 10% a 24 V + 5%	RW	Inteiro de 8 bits
		38	**Veloc Realim 2** Velocidade de realimentação 2 Exibe a velocidade de saída do encoder 2. Unidades com base na configuração rotativa ou linear definida por P34 [Unids Realim 2].	Unidades: Mín/Máx:	RPM mm/s -214748364,8/214748364,7 RPM -214748364,8/214748364,7 mm/s	RO	Inteiro de 32 bits
		39	**Rel Veloc Realim** Relação de velocidade de realimentação Define a relação da velocidade esperada do encoder 2 dividida pela velocidade esperada do encoder 1. Relação baseada na configuração rotativa ou linear definida por P29 [Unids Realim 1].	Padrão: Mín/Máx:	0,0000 0,0001/10000,0	RW	Real
		40	**Toler Velc Realim** Tolerância de velocidade de realimentação Diferença aceitável na velocidade entre P33 [Veloc Realim 1] e P38 [Veloc Realim 2]. As unidades são baseadas na configuração rotativa ou linear definida por P29 [Unids Realim 1].	Unidades: Mín/Máx:	RPM mm/s 0/6.553,5 RPM 0/6.553,5 mm/s	RW	Inteiro de 16 bits
		41	**Toler Pos Realim** Tolerância da posição de realimentação Diferença aceitável na posição entre o encoder 1 e o encoder 2. As unidades são baseadas na configuração rotativa ou linear definida por P29 [Unids Realim 1].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Graus mm 0 0/65535 graus 0/65535 mm	RW	Inteiro de 16 bits
		42	**Monit Direção** Monitoração da direção Define a direção permitida se a monitoração de direção segura estiver ativada. "Sempre Pos" (1) – Sempre positiva "Sempre Neg" (2) – Sempre negativa "Pos em SLS" (3) – Positiva durante a monitoração de velocidade segura limitada "Neg em SLS" (4) – Negativa durante a monitoração de velocidade segura limitada	Padrão: Opções:	0 = "Desativ" 0 = "Desativ" 1 = "Sempre Pos" 2 = "Sempre Neg" 3 = "Pos em SLS" 4 = "Neg em SLS"	RW	Inteiro de 8 bits
		43	**Toler Direção** Tolerância de direção O limite de posição nas unidades de encoder toleradas na direção errada quando a monitoração de direção segura estiver ativa. As unidades são baseadas na configuração rotativa ou linear definida por P29 [Unids Realim 1].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Graus mm 10 0/65535 graus 0/65535 mm	RW	Inteiro de 16 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Parada	44	**Entrada de parada segura** Entrada de parada segura Configuração para entrada de parada segura (SS_In). "2NF" (1) – Equivalente a canal duplo "2NF 3s" (2) – Equivalente ao canal duplo 3 s "1 NF + 1 NA" (3) – Canal duplo complementar "1 NA + 1 NA 3s" (4) – Canal duplo complementar 3 s "2 OSSD 3s" (5) – Equivalente ao canal duplo SS 3 s "1 NF" (6) – Equivalente a canal único	Padrão: Opções:	1 = "2NF" 0 = "Não Usad." 1 = "2NF" 2 = "2 NF 3s" 3 = "1NF+1NA" 4 = "1NF+1NA 3s" 5 = "2 OSSD 3s" 6 = "1NF"	RW	Inteiro de 8 bits
		45	**Tipo Parada Segura** Tipo Parada Segura Seleção de tipo de parada segura da operação. Define o tipo de parada segura realizada se a função parada segura for iniciada por uma condição de tipo de parada. "Torque Off" (0) – Safe Torque Off com verificação de espera "Torque Off S/VerEsp" (3) – Safe Torque-Off sem verificação de espera	Padrão: Opções:	0 = "Torque Off" 0 = "Torque Off" 1 = "Parada Segura 1" 2 = "Parada Segura 2" 3 = "Torque Off S/VerEsp"	RW	Inteiro de 8 bits
		46	**Atr Monit Parada** Atraso na monitoração da parada Define o atraso de monitoração entre a solicitação e o tempo máx. de parada quando a solicitação para uma Parada Segura 1 ou uma Parada Segura 2 é iniciada por uma transição de entrada SS_In de energizado para desenergizado. Se o tipo de parada segura for Safe Torque Off com ou sem verificação de velocidade em espera, o atraso de monitoração de parada deve ser 0 ou ocorrerá uma falha de configuração inválida.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0 0/6.553,5	RW	Inteiro de 16 bits
		47	**Tempo Máx. Parada** Tempo máximo de parada Define o tempo máximo de atraso de parada que é usado quando a função parada segura for iniciada por uma condição de tipo de parada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0 0/6.553,5	RW	Inteiro de 16 bits
		48	**Veloc Espera** Veloc Espera Define o limite de velocidade que é usado para declarar um movimento como parado. As unidades são baseadas na configuração rotativa ou linear definida por P29 [Unids Realim 1]. Não é válido para Safe Torque Off sem a verificação de espera.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM mm/s 0,001 0,001/65535 RPM 000/65535 mm/s	RW	Inteiro de 16 bits
		49	**Pos Espera** Posição de espera Define a tolerância limite de posição em graus ou mm do encoder 1 que será permitida após uma condição de parada segura ser detectada. Graus (360° = 1 rotação) ou mm com base na configuração rotativa ou linear definida por P29 [Unids Realim 1]. Não é válido para Safe Torque Off sem a verificação de espera.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Graus mm 10 0/65535 graus 0/65535 mm	RW	Inteiro de 16 bits
		50	**Veloc Ref Desac** Velocidade de referência de desaceleração Determina a taxa de desaceleração para monitorar a parada segura 1 ou a parada segura 2. As unidades são baseadas na configuração rotativa ou linear definida por P29 [Unids Realim 1].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM mm/s 0 0/65535 RPM 0/65535 mm/s	RW	Inteiro de 16 bits
		51	**Toler Desac Prda** Tolerância de desaceleração da parada É a tolerância aceitável acima da taxa de desaceleração definida pelo parâmetro Veloc Ref Desac.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0 0/100	RW	Inteiro de 8 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Velocidade Limitada	52	**Entr Veloc Lim** Entrada de velocidade limitada Configuração para a entrada de velocidade segura limitada (SLS_In). "2NF" (1) – Equivalente a canal duplo "2NF 3s" (2) – Equivalente ao canal duplo 3 s "1 NF + 1 NA" (3) – Canal duplo complementar "1 NA + 1 NA 3s" (4) – Canal duplo complementar 3 s "2 OSSD 3s" (5) – Equivalente ao canal duplo SS 3 s "1 NF" (6) – Equivalente a canal único	Padrão: Opções:	0 = "Não Usad." 0 = "Não Usad." 1 = "2NF" 2 = "2 NF 3s" 3 = "1NF+1NA" 4 = "1NF+1NA 3s" 5 = "2 OSSD 3s" 6 = "1NF"	RW	Inteiro de 8 bits
		53	**Atraso Mon VlcLim** Atraso de monitoração da velocidade limitada Define o atraso na monitoração da velocidade segura limitada entre a transição de SLS_In de energizado para desenergizado e o início da monitoração da velocidade segura limitada (SLS) ou velocidade segura máxima (SMS).	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Segundos 0 0/6,553,5	RW	Inteiro de 16 bits
		54	**Habilitar Entr ChavAtiv** Habilita a entrada do interruptor Configuração da entrada de chave de ativação (ESM_In). "2NF" (1) – Equivalente a canal duplo "2NF 3s" (2) – Equivalente ao canal duplo 3 s "1 NF + 1 NA" (3) – Canal duplo complementar "1 NA + 1 NA 3s" (4) – Canal duplo complementar 3 s "2 OSSD 3s" (5) – Equivalente ao canal duplo SS 3 s "1 NF" (6) – Equivalente a canal único	Padrão: Opções:	0 = "Não Usad." 0 = "Não Usad." 1 = "2NF" 2 = "2 NF 3s" 3 = "1NF+1NA" 4 = "1NF+1NA 3s" 5 = "2 OSSD 3s" 6 = "1NF"	RW	Inteiro de 8 bits
		55	**Limit Veloc Segura** Limit Veloc Segura Define o limite de velocidade que será monitorado no modo velocidade segura limitada (SLS). As unidades são baseadas na configuração rotativa ou linear definida por P29 [Unids Realim 1].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM mm/s 0 0/6.553,5 RPM 0/6.553,5 mm/s	RW	Inteiro de 16 bits
		56	**Histerese Veloc** Histerese Veloc Fornece histerese para a saída SLS_Out quando a monitoração de velocidade segura limitada está ativa. 0% quando P21 [Modo Seg.] = 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8 ou 9 10. . .100% quando P21 [Modo Seg.] = 7 ou 10	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	% 0 0/100	RW	Inteiro de 8 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Controle da porta	57	**Tipo Saída Porta** Tipo de saída da porta Define o estado de bloqueio e desbloqueio para a saída de controle da porta (DC_Out). Quando Tipo Saída Porta é igual a alimentação para liberar, DC_Out é desenergizado no estado bloqueado e energizado no estado desbloqueado. Quando Tipo Saída Porta é igual a alimentação para travar, DC_Out é energizado no estado bloqueado e desenergizado no estado desbloqueado. A primeira unidade e a unidade central de um sistema com múltiplos eixos devem ser configuradas em cascata (2).	Padrão: Opções:	0 = "Alim p/Lib" 0 = "Alim p/Lib" 1 = "Alim p/Travar" 2 = "Sourcing 2 Can"	RW	Inteiro de 8 bits
		58	**Entrada DM** Entrada de monitoração da porta Configuração para a entrada de monitoração da porta (DM_In). "2NF" (1) – Equivalente a canal duplo "2NF 3s" (2) – Equivalente ao canal duplo 3 s "1 NF + 1 NA" (3) – Canal duplo complementar "1 NA + 1 NA 3s" (4) – Canal duplo complementar 3 s "2 OSSD 3s" (5) – Equivalente ao canal duplo SS 3 s "1 NF" (6) – Equivalente a canal único	Padrão: Opções:	0 = "Não Usad." 0 = "Não Usad." 1 = "2NF" 2 = "2 NF 3s" 3 = "1NF+1NA" 4 = "1NF+1NA 3s" 5 = "2 OSSD 3s" 6 = "1NF"	RW	Inteiro de 8 bits
		59	**Ativ Mon Bloqueio** Ativação de monitoração de bloqueio A monitoração de bloqueio somente pode ser ativada quando a operação de segurança de monitoração de velocidade for uma unidade simples ou a primeira unidade em um sistema de múltiplos eixos (P20 [Config em Cascata] = 0 ou 1).	Padrão: Opções:	0 = "Desativ" 0 = "Desativ" 1 = "Ativar"	RW	Inteiro de 8 bits
		60	**Entr Mon Bloqueio** Entrada da monitoração de bloqueio Configuração para a entrada de monitoração de bloqueio (LM_In). "2NF" (1) – Equivalente a canal duplo "2NF 3s" (2) – Equivalente ao canal duplo 3 s "1 NF + 1 NA" (3) – Canal duplo complementar "1 NA + 1 NA 3s" (4) – Canal duplo complementar 3 s "2 OSSD 3s" (5) – Equivalente ao canal duplo SS 3 s "1 NF" (6) – Equivalente a canal único	Padrão: Opções:	0 = "Não Usad." 0 = "Não Usad." 1 = "2NF" 2 = "2 NF 3s" 3 = "1NF+1NA" 4 = "1NF+1NA 3s" 5 = "2 OSSD 3s" 6 = "1NF"	RW	Inteiro de 8 bits
		74	**Modo Saída Porta** Modo saída da porta Define se a saída DC_Out é testada por pulso. Se o teste por pulso for desligado para qualquer saída, a classificação SIL, Categoria e PL é reduzida para todo o sistema de segurança.	Padrão: Opções:	0 = "Teste por pulso" 0 = "Teste por pulso" 1 = "Sem teste por pulso"	RW	Inteiro de 8 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores		Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Velocidade máxima	61	**Ativ Velc Máx.** Ativação da velocidade máxima Ativa a monitoração de velocidade máxima de segurança.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ" 0 = "Desativ" 1 = "Ativar"	RW	Inteiro de 8 bits
		62	**Velc Máx. Seg** Velocidade máxima segura Define o limite de velocidade máxima tolerada se a monitoração de velocidade máxima segura estiver ativada.	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	RPM mm/s 0 0/65535 RPM 0/65535 mm/s	RW	Inteiro de 16 bits
		63	**Tipo Prda Velc Máx** Tipo de parada da velocidade máxima Define o tipo de parada segura que será iniciado no caso de uma falha de velocidade SMS. "Torque Off" (0) – Safe Torque Off com verificação de espera "Tipo Prda Segura" (1) – Safe Torque Off sem verificação de espera	Padrão: Opções:	0 = "Torque Off" 0 = "Torque Off" 1 = "Tipo Prda Segura"	RW	Inteiro de 8 bits
		64	**Ativ Acel Máx** Ativação de aceleração máxima Ativação da monitoração de aceleração máxima segura.	Padrão: Opções:	0 = "Desativ" 0 = "Desativ" 1 = "Ativar"	RW	Inteiro de 8 bits
		65	**Limit Acel Segura** Limite de aceleração seguro Define o limite de aceleração máxima segura, relativo ao encoder 1, para o qual o sistema está sendo monitorado. As unidades são baseadas na configuração rotativa ou linear definida por P29 [Unids Realim 1].	Unidades: Padrão: Mín/Máx:	Rot/s^2 mm/s^2 0 0/65535 rot/s^2 0/65535 mm/s^2	RW	Inteiro de 16 bits
		66	**Tipo Prda Acel Máx** Tipo de parada da aceleração máxima Define o tipo de parada de segurança que será iniciado no caso de uma falha de aceleração. "Torque Off" (0) – Safe Torque Off com verificação de espera "Tipo Prda Segura" (1) – Safe Torque Off sem verificação de espera	Padrão: Opções:	0 = "Torque Off" 0 = "Torque Off" 1 = "Tipo Prda Segura"	RW	Inteiro de 8 bits

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Falhas	67	**Status de falha** Status de falha		RO	Inteiro de 32 bits

Falhas de bit codificado.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Flh Tens Realim 2	Flh Tens Realim 1	Flh Mon ESM	Flh Ent ESM	Flh Mon Bloqu	Flh Ent LM	Flh Saí CC	Flh Mon Porta	Flh Ent DM	Flh Dir	Flh Acel	Flh Veloc SMS	Flh Veloc SLS	Flh Saí SLS	Flh Ent SLS	Mov na Parada	Flh Veloc Parada	Flh Desacel	Flh Saí SS	Flh Ent SS	Pos Realim Dupla	Velc Realim Dupla	Flh Realim 2	Flh Realim 1	Reset Energiz	Flh Sd PM	Cfg inválida	Flh Crítica	Flh Combin
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Flh Combin" – Status de falha combinada
Bit 1 "Flt Crítica" – Falha crítica
Bit 2 "Cfg inválida" – Falha de configuração inválida
Bit 3 "Flh Sd MP" – Falha de saída de monitoração da porta
Bit 4 "Reset Energiz" – Reset ativado na falha de energização
Bit 5 "Flh Realim 1" – Falha de realimentação 1
Bit 6 "Flh Realim 2" – Falha de realimentação 2
Bit 7 "Velc Realim Dupla" – Falha de velocidade de realimentação dupla
Bit 8 "Pos Realim Dupla" – Falha de posição de realimentação dupla
Bit 9 "Flh Ent SS" – Falha SS_In
Bit 10 "Flh Saí SS" – Falha SS_Out
Bit 11 "Flh Desacel" – Falha de desaceleração
Bit 12 "Flh Veloc Parada" – Falha de velocidade de parada
Bit 13 "Mov na Parada" – Falha de movimento após parada
Bit 14 "Flh Ent SLS" – Falha SLS_In
Bit 15 "Flh Saí SLS" – Falha SLS_Out
Bit 16 "Flh Veloc SLS" – Falha SLS_Speed
Bit 17 "Flh Veloc SMS" – Falha SMS_Speed
Bit 18 "Flh Acel" – Falha de aceleração
Bit 19 "Flh Dir" – Falha de direção
Bit 20 "Flh Ent DM" – Falha DM_In
Bit 21 "Flh Mon Porta" – Falha de monitoração de porta
Bit 22 "Flh Saí CC" – Falha DC_Out
Bit 23 "Flh Ent LM" – Falha LM_In
Bit 24 "Flh Mon Bloqueio" – Falha de monitoração de bloqueio
Bit 25 "Flh Ent ESM" – Falha ESM_In
Bit 26 "Flh Mon ESM" – Falha de monitoração ESM
Bit 27 "Flh Tens Realim 1" – Falha de tensão do encoder 1
Bit 28 "Flh Tens Realim 2" – Falha de tensão do encoder 2

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Falhas	68	**Guard Status** Guard Status		RO	Inteiro de 32 bits

Indica o estado das funções de segurança enquanto está no modo de operação.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Cmd Parada	Cmd SLS	Não Aguardar Parada	Cicl SS Espera	Aguardar Reset	Reiniç Ent	ESM Em Andam	Entr ESM	Entr LM	DM Em Andam	Ent DM	Saí CC	Bloqueio CC	SDM Em Andam	SMA Em Andam	SMS Em Andam	Saí SLS	SLS Em Andam	Req SLS	Ent SLS	Saí SS	SS Parada	Dsacel SS	SS Em Andam	Req SS	Ent SS	Saí MP	Bloq Config	StatusOK
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Status OK" – 0 = falha; 1 = OK
Bit 1 "Config Bloqueio" – Configuration_Lock: 0 = Desbloquear; 1 = Bloquear
Bit 2 "Sd MP" – MP_Out_Value: 0 = desenergizado; 1 = energizado
Bit 3 "Ent SS" – SS_In_Value: 0 = desenergizado; 1 = energizado
Bit 4 "Req SS" – SS_Request_Status: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 5 "Progr Ent SS" – SS_In_Progress: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 6 "Dscal SS" – SS_Decelerating_Status: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 7 "Parada SS" – SS_Axis_Stopped_Status: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 8 "Sd SS" – SS_Output_Value: 0 = desenergizado; 1 = energizado
Bit 9 "Ent SLS" – SLS_In_Value: 0 = desenergizado; 1 = energizado
Bit 10 "Req SLS" – SLS_Request_Status: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 11 "SLS Em Andam" – SLS_In_Progress: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 12 "SLS Saí" – SLS_Output_Value: 0 = desenergizado; 1 = energizado
Bit 13 "SMS Em Andam" – SMS_In_Progress: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 14 "SMA Em Andam" – SMA_In_Progress: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 15 "SDM Em Andam" – SDM_In_Progress: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 16 "Trava CC" – DC_Lock_Status: 0 = travar; 1 = destravar
Bit 17 "Sd CC" – DC_Out_Value: 0 = desenergizado; 1 = energizado
Bit 18 "Ent DM" – DM_In_Value: 0 = desenergizado; 1 = energizado
Bit 19 "DM Em Andam" – DM_In_Progress: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 20 "Ent LM" – LM_In_Value: 0 = desenergizado; 1 = energizado
Bit 21 "Ent ESM" – ESM_In_Value: 0 = desenergizado; 1 = energizado
Bit 22 "ESM Em Andam" – ESM_In_Progress: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 23 "Reset Ent" – Reset_In_Value: 0 = desenergizado; 1 = energizado
Bit 24 "Esp Reset" – Waiting_for_SS_Reset: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 25 "Esperar Cicl SS" – Waiting_for_Cycle_SS_In: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 26 "Não Esperar Parada" – Waiting_for_Stop_Request_Removal: 0 = inativo; 1 = ativo
Bit 27 "Cmd SLS" – SLS_command: 0 = desenergizado; 1 = energizado
Bit 28 "Cmd Parada" – Stop_command: 0 = desenergizado; 1 = energizado

Arquivo	Grupo	Nº	Nome da tela Nome completo Descrição	Valores	Leitura-gravação	Tipo de dados
Safe Speed Monitor	Falhas	**69**	**Status Diag E/S** Status de diagnóstico da E/S		RO	Inteiro de 32 bits
		70	Consulte página 280.			
		72	Consulte página 281.			
		73	Consulte página 281.			
		74	Consulte página 286.			

Indica o estado atual da E/S usado para diagnóstico.

Importante: Quando a opção de segurança não está no modo de operação, este parâmetro não é atualizado.

Opções	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Reservado	Cnl 1 Saí MP	Cnl 0 Saí MP	Cmd Parada	Cmd SLS	Reservado	Reinic Ent	Cnl 1 Entr LM	Cnl 0 Entr LM	Cnl 1 Saí CC	Cnl 0 Saí CC	Cnl 1 Entr DM	Cnl 0 Entr DM	Cnl 1 Entr ESM	Cnl 0 Entr ESM	Cnl 1 Saí SLS	Cnl 0 Saí SLS	Cnl 1 Ent SLS	Cnl 0 Ent SLS	Cnl 1 Saí SS	Cnl 0 Saí SS	Cnl 1 Ent SS	Cnl 0 Ent SS
Padrão	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Aberto
1 = Fechado

Bit 0 "Canl 0 Ent SS" – Status SS_in_ch_0
Bit 1 "Canl 1 Ent SS" – Status SS_in_ch_1
Bit 2 "Canl 0 Saí SS" – Status SS_out_ch_0
Bit 3 "Canl 1 Saí SS" – Status SS_out_ch_1
Bit 4 "Canl 0 Ent SLS" – Status SLS_in_ch_0
Bit 5 "Canl 1 Ent SLS" – Status SLS_in_ch_1
Bit 6 "Canl 0 Saí SLS" – Status SLS_out_ch_0
Bit 7 "Canl 1 Saí SLS" – Status SLS_out_ch_1
Bit 8 "Canl 0 Ent ESM" – Status ESM_in_ch_0
Bit 9 "Canl 1 Ent ESM" – Status ESM_in_ch_1
Bit 10 "Canl 0 Ent DM" – Status DM_in_ch_0
Bit 11 "Canl 1 Ent DM" – Status DM_in_ch_1
Bit 12 "Canl 0 Saí CC" – Status DC_out_ch_0
Bit 13 "Canl 1 Saí CC" – Status DC_out_ch_1
Bit 14 "Canl 0 Ent LM" – Status LM_in_ch_0
Bit 15 "Canl 1 Ent LM" – Status LM_in_ch_1
Bit 16 "Reset Ent" – Status Reset_In
Bit 17 "Reservado"
Bit 18 "Cmd SLS" – Status SLS_command
Bit 19 "Cmd Parada" – Status Stop_command
Bit 20 "Canl 0 Saí MP" – Status MP_Out_Ch_0
Bit 21 "Canl 1 Saí MP" – Status MP_Out_Ch_1

Localização de falhas

Este capítulo fornece informações para guiá-lo pela localização de falhas e alarmes do PowerFlex Série 750.

Tópico	Página
Falhas, alarmes e condições configuráveis	292
Indicadores de status do inversor	293
Indicação IHM	294
Remoção de falhas manualmente	294
Tela de 7 segmentos da placa de interface da camada de alimentação (PLI)	294
Configuração dos ajustes de fábrica	296
Alocação do recurso do sistema	296
Manual de manutenção do hardware	297
Aplicações de movimento integrado	297
Códigos de exibição de falha e de alarme	297
Nível de acesso	297
Descrições da falha do inversor e do alarme	298
Falhas e alarmes do inversor (porta 10) (carcaças 8 e maiores)	313
Falhas e alarmes do conversor (porta 11) (carcaças 8 e maiores)	318
Falhas e alarmes da pré-carga (porta 11) (carcaças 8 e maiores)	323
Funções N-1 e Re-Rate	326
Eventos da EtherNet/IP incorporada (porta 13)	330
Falhas e alarmes de E/S	332
Falha de Safe Torque Off	332
Falhas e alarmes do encoder incremental simples	333
Falhas e alarmes do encoder incremental duplo	334
Falhas e alarmes de realimentação universal	335
Verificação da porta	341
Sintomas comuns e ações corretivas	341
Prova de Içamento/Torque PowerFlex 755	344
Resistor de frenagem externo	344
Opções de suporte técnico	345

Falhas, alarmes e condições configuráveis

Falhas

Uma falha é uma condição que para o inversor. Há três tipos de falhas.

Tipo	Descrição
Auto Reset Operação	Quando este tipo de falha ocorre e o P348 [Tent Reinic Auto] é definido com um valor superior a "0," um temporizador configurável pelo usuário, P349 [Rtrd Reinic Auto] inicia. Quando o temporizador atingir zero, o inversor tenta reinicializar automaticamente a falha. Se a condição que causou a falha não estiver mais presente, a falha será apagada e o inversor será reiniciado. Falhas "Auto Reset Operação" são identificadas por um "Y" na coluna "Auto Reset" na Tabela 10 na página 298.
Reinicializável	Este tipo de falha pode ser apagado. As falhas reinicializáveis são identificadas por "Falha reinicializável" na coluna "Tipo" na Tabela 10.
Não Reinicializável	Este tipo de falha normalmente requer o conserto do inversor ou do motor. A causa da falha deve ser corrigida antes da falha poder ser apagada. A falha será reinicializada na energização após o reparo. As falhas não reinicializáveis são identificadas por "falha não reinicializável " na coluna "reset Tipo" na Tabela 10.

Alarmes

Um alarme é uma condição que, se deixado sem endereçamento, pode parar o inversor caso ele esteja operando ou impedir a partida do inversor. Há dois tipos de alarmes.

Tipo	Descrição
Alarme 1	Alarmes do tipo 1 indicam que há uma condição. Os alarmes do tipo 1 são configuráveis pelo usuário.
Alarme 2	Alarmes do tipo 2 indicam que há um erro de configuração e que o inversor não pode ser iniciado. Os alarmes do tipo 2 não são configuráveis pelo usuário.

Condições configuráveis

As condições configuráveis pelo usuário podem ser ativadas como um alarme ou falha.

Tipo	Descrição
Configurável	A ação de evento é ativada/desativada pelo parâmetro identificado na coluna "Parâmetro de configuração" da Tabela 10. **Opções** "Ignorar" (0) – Nenhuma ação é tomada. "Alarme" (1) – Alarme tipo 1 indicado. "Falh Mn" (2) – Falha de advertência indicada. Se executando, o inversor continua a executar. Ativado com P950 [Conf Flh Menor]. Se não ativado, atua como uma falha grave. "FltCoastStop" (3) – Falha grave indicada. Parada por inércia. "PrdInclinFlt" (4) – Falha grave indicada. Parada por rampa. "Prd CL Flt" (5) – Falha grave indicada. Parada por limite de corrente.

Visualização de falhas e alarmes

As condições de falhas e alarmes são indicadas pelos parâmetros do diagnóstico. Consulte o grupo Info de falha/alarme no início da página 155.

Para visualizar o histórico de falhas, acesse Diagnostics e selecione Faults ou Alarms.

Indicadores de status do inversor

A condição ou estado do inversor é constantemente monitorada e é indicada pelos LEDs e/ou pela IHM (se houver).

IMPORTANTE Os LEDs indicadores de status no invólucro da IHM não indicam o status atual de um módulo adaptador de comunicação opcional instalado. Se um módulo adaptador de comunicação opcional estiver instalado, consulte o manual do usuário para obter uma descrição da localização e indicação do LED.

Tabela 6 – Descrições do indicador de status do inversor PowerFlex 753

Nome	Cor	Estado	Descrição
STS (Status)	Verde	Intermitente	Inversor pronto, mas sem operar e sem falhas presentes.
		Sólido	Inversor executando, sem falhas presentes.
	Amarelo	Intermitente	O inversor não está executando, existe uma condição de inibição da partida e o inversor não pode ser iniciado. Consulte o parâmetro 933 [Inic Inibições].
		Sólido	O inversor não está executando, há uma condição de alarme tipo 1 (configurável pelo usuário) e o inversor continua a executar. Consulte os parâmetros 959 [Status AlarmeA] e 960 [Status AlarmeB].
	Vermelho	Intermitente	Uma falha grave ocorreu. O inversor desligará. O inversor não pode ser iniciado até que a condição de falha seja removida. Consulte o parâmetro 951 [Últ Código Falha].
		Sólido	Uma falha não reinicializável ocorreu.
	Vermelho/ Amarelo	Intermitente alternadamente	Uma falha de advertência ocorreu. Durante a operação, o inversor continua a executar. O sistema é desligado no controle do sistema. A falha deve ser removida para continuar. Use o parâmetro 950 [Conf Falh Menor] para habilitar. Se não ativado, atua como uma falha grave.
	Amarelo/ Verde	Intermitente alternadamente	Durante a operação, há um alarme tipo 1. Consulte os parâmetros 959 [Status AlarmeA] e 960 [Status AlarmeB].
	Verde/ Vermelho	Intermitente alternadamente	O inversor está atualizando.

Tabela 7 – Descrições do indicador de status do inversor PowerFlex 755

Nome	Cor	Estado	Descrição
STS (Status)	Verde	Intermitente	Inversor pronto, mas sem operar e sem falhas presentes.
		Sólido	Inversor executando, sem falhas presentes.
	Amarelo	Intermitente	O inversor não está executando, há uma condição de alarme tipo 2 (não configurável) e o inversor não pode ser iniciado. Consulte o parâmetro 961 [Alarmes Tipo2].
		Sólido	O inversor não está executando, há uma condição de alarme tipo 1 (configurável pelo usuário) e o inversor continua a executar. Consulte os parâmetros 959 [Status AlarmeA] e 960 [Status AlarmeB].
	Vermelho	Intermitente	Uma falha grave ocorreu. O inversor desligará. O inversor não pode ser iniciado até que a condição de falha seja removida. Consulte o parâmetro 951 [Últ Código Falha].
		Sólido	Uma falha não reinicializável ocorreu.
	Vermelho/ Amarelo	Intermitente alternadamente	Uma falha de advertência ocorreu. Durante a operação, o inversor continua a executar. O sistema é desligado no controle do sistema. A falha deve ser removida para continuar. Use o parâmetro 950 [Conf Falh Menor] para habilitar. Se não ativado, atua como uma falha grave.
	Amarelo/ Verde	Intermitente alternadamente	Durante a operação, há um alarme tipo 1. Consulte os parâmetros 959 [Status AlarmeA] e 960 [Status AlarmeB].
	Verde/ Vermelho	Intermitente alternadamente	O inversor está atualizando.
ENET	Apagado	Desligado	A EtherNet/IP não está conectada corretamente à rede ou precisa de um endereço IP.
	Vermelho	Intermitente	Terminou a temporização de uma conexão EtherNet/IP.
		Sólido	O módulo adaptador não passou no teste de detecção de duplicação do endereço IP.
	Vermelho/ Verde	Intermitente alternadamente	O módulo adaptador está executando um autoteste.
	Verde	Intermitente	O módulo adaptador está devidamente conectado, porém, não está se comunicando com nenhum dispositivo na rede.
		Sólido	O módulo adaptador está devidamente conectado e se comunicando na rede.
LINK	Apagado	Desligado	O módulo adaptador não está energizado ou não está transmitindo na rede.
	Verde	Intermitente	O módulo adaptador está devidamente conectado e transmitindo pacote de dados na rede.
		Sólido	O módulo adaptador está devidamente conectado, porém, não está transmitindo na rede.

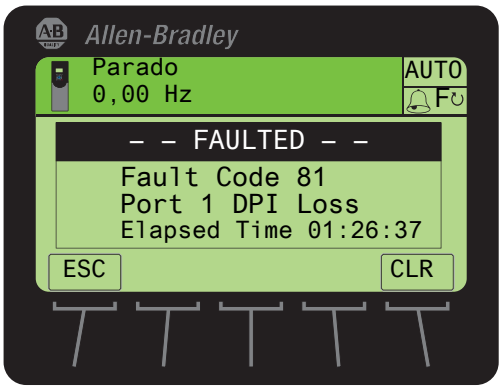
Indicação IHM

Tela de indicação de falha

A tela Fault Display pop-up aparece automaticamente quando uma condição de falha para o inversor Host ou para qualquer periférico conectado é detectada. A tela Fault Display pisca para alertar que há uma condição de falha. Esta tela exibe:

- Número do código de falha (Consulte Códigos de exibição de falha e de alarme na página 297.)
- Descrição da falha
- Tempo transcorrido (no formato hh:mm:ss) a partir da detecção da falha

Figura 4 – A tela Fault Display aparece/pisca.



Funções das teclas de função

Registro	Nome	Descrição
ESC	Escape	Reverte à tela anterior sem remover a falha.
CLR	Clear	Remove a tela Fault Display pop-up do visor e remove a falha.

Tecla de função simples

Tecla	Nome	Descrição
	Parada	Remove a tela Fault Display pop-up do visor e remove a falha.

Remoção de falhas manualmente

Etapa	Tecla
1. Pressione a tecla de função "Clear" para reconhecer a falha. As informações sobre falhas serão removidas de forma que seja possível usar a IHM. 2. Aborde a condição que causou a falha. A causa deve ser corrigida antes da falha poder ser removida. 3. Após tomar a ação corretiva, remova a falha por um destes métodos: Pressione Stop (se em operação, o inversor parará) Desligue e ligue a alimentação Selecione a tecla de função "Clear" no menu Faults da pasta de HIM Diagnostic.	CLR

Tela de 7 segmentos da placa de interface da camada de alimentação (PLI)

Os inversores PowerFlex 755 carcaça 8 e maiores usam um par de telas de 7 segmentos para indicar o status e as condições do inversor.

Tela série A

Segmento Lit	Indicação	Descrição
	Remoção falha	Indica que uma condição de falha foi apagada.
	Falha	Indica que há uma condição de falha.
	Energizar	Indica que a alimentação é aplicada à placa PLI.
	Carregado	Indica o estado do pino de pré-carga.
	Habilitação PWM	O gate IGBT está habilitado. Quando desabilitado, todas as entradas de sinal IGBT para o chip do inversor PLI IGBT são desenergizadas. O gate IGBT é habilitado configurando o bit 0 do registro Config. O gate IGBT é desabilitado limpando o bit 0 ou pela falha "POE" (IOC, sobretensão do barramento ou falta à terra).
	Falha na fibra ótica	Acende quando ocorre uma falha na fibra ótica. Uma falha na fibra ótica ocorre quando o sinal LOS está energizado ou quando um pacote de dados válidos não foi enviado por um período de 1024 µs. A falha é travada e apagada ajustando o bit 8 do Registro Config. A falha na fibra ótica inibe o disparo IGBT da mesma maneira que uma falha "POE".
	Pino de perda de fibra	Indica o estado real do pino LOS descrito em Habilitação de Gravação.
	SAFE Vcc energizado	A alimentação é fornecida ao chip (U14) do inversor PLI IGBT. Atrasado por 12 segundos após a energização.
	Habilitação de gravação	A gravação de dados do link de fibra óptica está habilitada para os registros PLI. As gravações de dados são desabilitadas por dez segundos (tempo necessário para a placa de controle inicilizar) após a recusa do pino LOS do transceptor de fibra óptica PLI. LOS é energizado quando a potência óptica que vai para o receptor de fibra ótica está muito baixa (fibra quebrada, dobrada, desconectada ou o transmissor na extremidade oposta da fibra não está em operação.

Tela Série B

Segmento Lit	Indicação	Descrição
	Habilitação PWM	O gate IGBT está habilitado. O gate IGBT é habilitado configurando o bit 0 do registro Config. Gate IGBT é desabilitado pela limpeza do bit 0 ou por uma falha.
	Falha	Indica que há uma condição de falha.
	Inicialização concluída	Indica que o controle inicializou a placa PLI.
	Perda da fibra	Estato real do pino LOS. LOS é energizado quando a potência óptica que vai para o receptor de fibra ótica está muito baixa (fibra quebrada, dobrada, desconectada ou o transmissor na extremidade oposta da fibra não está em operação.
	Online	O PLI está energizado.
	Ativação de segurança do sistema B	Pino 1 do chip (U14) do inversor 541 PLI IGBT está desenergizado. Este pino precisa ser baixo para disparar os IGBTs.
	Alimentação aux.	A placa PLI é energizada por uma fonte auxiliar de 24 V.

Configuração dos ajustes de fábrica

O PowerFlex 20-HIM-A6/-C6S HIM User Manual, publicação 20HIM-UM001, fornece instruções detalhadas sobre o uso dos recursos da interface homem-máquina (IHM) que acompanha o inversor PowerFlex Série 750 com os ajustes de fábrica.

Os seguintes parâmetros não são reinicializados quando Definir padrões "Maioria" é executado: P300 [Unids Veloc], P301 [Nível Acesso], P302 [Idiomas], P305 [Classe Voltagem], P306 [Taxa de operação], P471 [Ativ RedManPrd] e P472 [Redef Manut Pred].

Alocação do recurso do sistema

Cada opção instalada no inversor requer um percentual dos recursos do sistema disponível. Algumas opções de configuração podem exceder os recursos disponíveis do controlador da placa de controle principal. Se 90% dos recursos dos sistemas disponíveis for alcançado, um alarme F19 Tarefa Ignor irá disparar indicando que a utilização do sistema é excessiva.

Tabela 8 – Alocação do recurso do sistema – inversores de carcaças 1 a 7

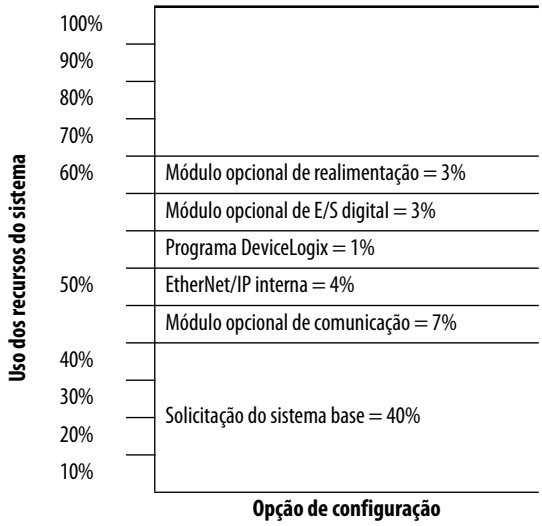
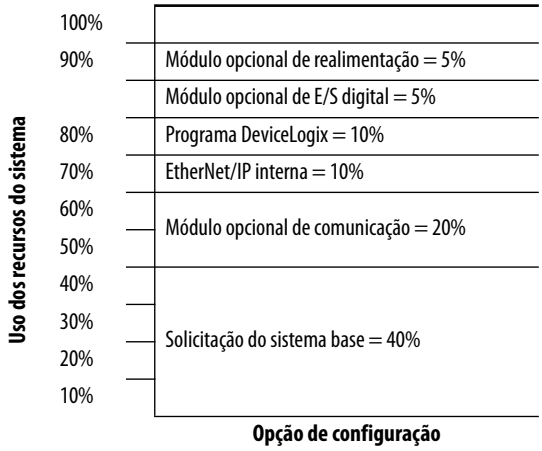


Tabela 9 – Alocação do recurso do sistema – inversores de carcaças 8 a 10



Manual de manutenção do hardware

O PowerFlex 750-Series AC Drive Hardware Service Manual, publicação 750-TG001, fornece instruções detalhadas e esquemas sobre a substituição de peças para os inversores com carcaça 8 e maiores.

Aplicações de movimento integrado

Quando um PowerFlex 755 é usado no modo de movimento integrado na EtherNet/IP, o controlador Logix e o RSLogix 5000 são os proprietários exclusivos do inversor (mesmo que o Kinetix). Uma IHM ou outras ferramentas de software do inversor, com DriveExplorer e DriveTools SP, não pode ser usada para controlar o inversor ou alterar a configuração. Essas ferramentas podem ser usadas somente para monitoração.

Códigos de exibição de falha e de alarme

Os números de evento das falhas e alarmes do PowerFlex Série 750 são exibidos em um dos três formatos.

- Porta 00 (Inversor Host) exibe apenas o número do evento. Por exemplo, a falha 3 "Perda de potência" é exibida como:
  Código de falha 3.
- As portas 01 a 09 usam o formato PEEE, indicando número da porta (P) e número do evento (EEE). Por exemplo, Falha 1 "Perda Etr Anl" em um módulo de E/S instalado na porta 4 é exibido como:
  Código de falha 4001.
- As portas 10 à 14 usam o formato PPEEE, indicando número da porta (PP) e número do evento (EEE). Por exemplo, falha 37 "Lim ES Red" na porta 14 é exibida como:
  Código de falha 14037.

Nível de acesso

Três opções de nível de acesso de parâmetro podem ser selecionadas por P301 [Nível Acesso].

- Opção 0 "Básico" é a visualização mais limitada, exibindo apenas os parâmetros e opções comumente usados.
- Opção 1 "Avançado" é uma visualização expandida que pode ser necessária para acessar recursos mais avançados do inversor.
- Opção 2 "Especialista" permite uma visualização abrangente de todo o conjunto de parâmetro do inversor.

Se um parâmetro não está sendo exibido, pode ser necessário selecionar a visualização "Avançada" ou "Especialista" para tornar esse parâmetro visível na lista.

Descrições da falha do inversor e do alarme

A tabela abaixo contém uma lista de falhas e alarmes específicas para o inversor, o tipo de falha ou de alarme, a ação tomada quando o inversor falha, o parâmetro usado para configurar a falha ou o alarme (se aplicável) e a descrição e ação (quando aplicável). As falhas e alarmes listados na Tabela 10 referem-se somente às aplicações de controle de movimento integrado. Consulte uma lista de falhas de controle de movimento integrado na Tabela 14 na página 502.

Tabela 10 – Descrições e ações de falha do inversor e tipos de alarme

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
0	Sem entrada					
2	Entrad Auxiliar	Falha reinicializável	Parada por inércia	157 [Falha Aux ED]	Y	Um intertravamento de entrada auxiliar está aberto. Uma condicionar na aplicação não está permitindo que o inversor energize o motor e a entrada digital atribuída por P157 [Falha Aux ED] forçou esta falha.
3	Prd Energia	Configurável		449 [Ação Perda Eng]	Y	A tensão do barramento CC permaneceu abaixo de [Nível Perd Eng *n*] da nominal por mais tempo que o programado em [Temp Perd *n*].
4	Voltagem Bx	Configurável		460 [Ação Baixa Volt]	Y	Se a tensão do barramento, P11 [Volts de Bar Dir] cair abaixo do valor definido em P461 [Nível Baixa Volt], há uma condição de subtensão.
5	Voltagem Alt	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A tensão do barramento CC excedeu o valor máximo. Consulte P11 [Volts de Bar Dir].
7	Sobrecarga do motor	Configurável		410 [Ação SC Motor]	Y	Um desarme interno por sobrecarga eletrônica ocorreu. Consulte P7 [Corrente Saí], P26 [Amp An Motor, P413 [Fator SC Mtr] e/ou P414 [Hertz SC Mtr].
8	SobrTemp DisCal	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A temperatura do dissipador de calor excedeu 100% da temperatura do inversor. A sobretemperatura do dissipador de calor ocorre entre 115 a 120 °C. O valor exato é armazenado no firmware do inversor. Consulte P943 [Pct Temp Unid] e/ou P944 [Temp C Unid].
9	SobrTemp Trnsist	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	Os transistores de saída excederam a temperatura em operação máxima. Consulte P941 [Pct Temp TBTI] e/ou P942 [Temp C TBTI]. Se estiver usando o inversor em uma placa do resfriador, P38 [frequência PWM] deve ser definido como 2 kHz.
10	SupAque FreioDin	Alarme 1				O resistor de frenagem dinâmica excedeu a temperatura em operação máxima. Verifique as configurações de parâmetros P382 [Tipo Resistor FR] até P385 [WattsPulsExt FR].
12	HW SobrCorrent	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A corrente de saída do inversor excedeu o limite de corrente do hardware. Fiação de testo do megômetro até o motor.
13	Falha Terra	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	Ocorreu um caminho de corrente para o aterramento superior a 25% da taxa do inversor.
14	Alerta Terra	Configurável		466 [Ação AlertaTerra]		A corrente de terra excedeu o nível definido em P467 [Nvl Alerta Terra].
15	Prd Carga	Configurável		441 [Ação Perd Carg]		A corrente de torque de saída está abaixo do valor programado em P442 [Nível Perd Carg] por um período superior ao programado em P443 [Temp Perd Carg].
17	Perd Fase Entrd	Configurável		462 [AçãoPerda EmFase]		O ripple do barramento CC excedeu o nível predefinido. Faça estas verificações e ajustes nesta ordem. • Verifique o equilíbrio da impedância de entrada. • Aumente a configuração de P463 [Nvl Perd Em Fase] para deixar o inversor menos sensível. • Ajuste o regulador do barramento ou o regulador de velocidade para mitigar os efeitos das cargas cíclicas dinâmicas sobre o ripple da via CC. • Desabilite a falha ajustando P462 [AçãoPerda EmFase] como 0 "ignorar" e use um detector de desbalanceamento de fase externo como um relé cód. cat. 809S.
18	Giro Motor PTC	Configurável		250 [Config PTC]		Sobretemperatura do PTC (Coeficiente de temperatura positiva) do motor.
19	Tarefa Ignor	Alarme 1				A utilização dos recursos do sistema está em ou acima de 90% da capacidade. Revise a tabela de alocação de recursos do sistema na página 296.
20	Band Vel PrvTorq	Falha reinicializável	Parada por inércia			A diferença entre P2 [RefVel comandada] e P3 [Fdbk Veloc Mtr] excedeu o nível programado em P1105 [Band Dev Veloc] por um período superior ao programado em P1106 [Int Band Veloc].

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
21	PerdaFase Saída	Configurável		444 [AçãoPrdFaseSaída]		A corrente em uma ou mais fases foi perdida ou permanece abaixo do limite definido em P445 [NvlPerdFase Saí] pela segunda vez. Diminuir o limite fará com que o inversor menos fique menos sensível ao desarme. Geralmente, isso é necessário quando o motor é menor que a classificação do inversor. Se TorqProve estiver ativo, a corrente em uma ou mais fases foi perdida ou permanece abaixo de um limite de 5 ms. As fases são verificadas durante a partida para assegurar que o torque será fornecido à carga. Se o inversor estiver falhando na partida, aumente P44 [Tmp Flux Sub]. Se TorqProve estiver ativo e o freio estiver escorregando, esta falha ocorrerá. Quando TorqProve for usado, antes que o sinal para o freio seja aplicado para liberá-lo, o Tmp Flux Sub é usado para verificar as três fases. O ângulo é ajustado para assegurar que a corrente flua através de todas as três fases. Se o motor se mover durante este teste, o freio não está sendo retido e uma perda de fase pode ocorrer. Se TorqProve estiver ativo e não houver freio, esta falha ocorrerá. Procure por um contator de saída aberto.
24	Inib Desac	Configurável		409 [Ação Inib Desac]		O inversor não está seguindo uma desaceleração comandada porque está tentando limitar a tensão do barramento. Para cargas com alta inércia, defina P621 [Desl RPM em ACT] como 0.
25	Limite Sobrevel	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A velocidade em operação do motor excedeu o limite definido pelo ajuste de velocidade máximo P524 [Limite Sobrevel]. Para a rotação de avanço do motor, este limite é P520 [Veloc Avanc Máx] + P524 [Limite Sobrevel]. Para a rotação de reversão do motor, este limite é P521 [Veloc Rev Máx] – P524 [Limite Sobrevel]. Quando os módulos de controle vetorial de fluxo são em P35 [Modo Cntl do Mtr], a velocidade em operação do motor é determinada por P131 [Fdbk Vel Ativa]. Para todos os outros módulo sem controle vetorial de fluxo, a velocidade do motor em operação é determinada por P1 [Freq de Saída].
26	Frenam Desliz	Alarme 1				O movimento do encoder excedeu o nível em P1110 [Cont Desl Freio] após o freio ser ajustado e a manobra de escorregamento de freio está controlando o inversor. (O inversor está ativo.) Desligue e ligue o inversor para reiniciar.
		Alarme 2				O movimento do encoder excedeu o nível em P1110 [Cont Desl Freio] após o freio ser ajustado e a manobra de escorregamento de freio estar concluída. (O inversor está parado.) Desligue e ligue o inversor para reiniciar.
27	Cflct Prov Torq	Alarme 2				Quando P1100 [Cnfg Prov Torq] está ativado, P35 [Modo Cntl do Mtr] deve ser devidamente ajustado e P125 [Sel Fdbk Vel Pri] e P135 [Sel Fdbk Pso Mtr] devem ser iguais. Se estes parâmetros apontarem para um módulo de realimentação, os parâmetros do módulo devem ser definidos corretamente. Não funciona no modo PM FV. Não funciona com encoders simples ou de canal A somente.
28	Config Gabin TP	Alarme 2				O TorqProve sem encoder foi ativado, mas o usuário não leu ou entendeu as questões da aplicação da operação sem encoder. Leia "Atenção" na página 344 referente ao uso do TorqProve sem encoder.
29	Perda Ent Anlg	Configurável		263 [Pda Actn En Anlg]		A entrada analógica tem um sinal perdido.
33	ReinAut Esgtados	Falha reinicializável	Parada por inércia	348 [Tent Reinic Auto]		O inversor tentou reinicializar uma falha e retomar a operação por um número de vezes programado sem sucesso.
35	IPM OverCurrent	Falha reinicializável	Parada por inércia			A magnitude da corrente excedeu o nível de desarme definido em P1640 [IPM Max Cur].
36	SW SobCorrent	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A corrente de saída do inversor excedeu a classificação de corrente de 1 ms. Esta capacidade é superior à capacidade de corrente de 3 segundos e inferior ao nível de falha de sobrecorrente do hardware. Geralmente é 200 a 250% da capacidade contínua do inversor.
38 39 40	Fase U p/Terra Fase V p/Terra Fase W p/Terra	Falha reinicializável	Parada por inércia			Uma falha de fase à terra foi detectada entre o inversor e o motor nesta fase. Desloque as conexões U/T1, V/T2, W/T3. • Se o problema segue o fio, suspeite de um problema na fiação de campo. • Se não houver alterações, suspeite de um problema no inversor.
41 42 43	Curto BV Fase Curto VW Fase Curto WU Fase	Falha reinicializável	Parada por inércia			Foi detectada corrente excessiva entre estes dois terminais de saída. Desloque as conexões U/T1, V/T2, W/T3. • Se o problema segue o fio, suspeite de um problema na fiação de campo. • Se não houver alterações, suspeite de um problema no inversor.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
44 45 46	Fase UNegP/Terra Fase VNegP/Terra Fase WNegP/Terra	Falha reinicializável	Parada por inércia			Uma falha de fase à terra foi detectada entre o inversor e o motor nesta fase. Desloque as conexões U/T1, V/T2, W/T3. • Se o problema segue o fio, suspeite de um problema na fiação de campo. • Se não houver alterações, suspeite de um problema no inversor.
48	Sist Default	Falha reinicializável	Parada por inércia			O inversor foi comandado a gravar os valores padrões.
49	Inicial Unid	–				Um identificador de energização na fila de falhas indicando que a alimentação do inversor foi desligada e ligada.
51	Elim Fila Falha	–				Indicação de que a fila de falha foi eliminada.
55	Sobretemp Pl Ctl	Falha reinicializável	Parada por inércia			O sensor de temperatura na placa de controle principal detectou calor excessivo. Consulte as especificações de temperatura do produto.
58	Módulo Default	Falha reinicializável	Parada por inércia			O módulo foi comandado a gravar os valores padrões.
59	Código Inválido	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro interno.
61	Pin Cort 1	Configurável		435 [Acão Pino Cort 1]	Y	O valor programado no P436 [Nível Pino1 Cort] foi excedido.
62	Pin Cort 2	Configurável		438 [Acão Pino Cort 2]	Y	O valor programado no P439 [Nível Pino2 Cort] foi excedido.
64	SobrCarg Unidd	Alarme 1			Y	P940 [Cont Sobrec Un] excedeu 50%, mas é menor que 100%.
		Falha reinicializável	Parada por inércia			P940 [Cont Sobrec Un] excedeu 100%. Reduzir a carga mecânica no inversor. A conexão de fibra óptica do inversor não é detectada no inversor com carcaça 8. Esta falha pode ocorrer na energização se o controle detecta que não há um inversor é detectada através da comunicação de fibra óptica em um inversor com carcaça 8.
67	Bmb Desl	Alarme 1				Condição de bomba desligada detectada.
71 72 73 74 75 76	Port 1:Adapt Port 2:Adapt Port 3:Adapt Port 4:Adapt Port 5:Adapt Port 6:Adapt	Falha reinicializável	Parada por inércia			A opção de comunicações DPI falhou. Consulte a fila de eventos do dispositivo.
77	Interv Volt Rl	Alarme 2				O padrão para P70 [AjusteAuto] é 1 "Calcular" e o valor calculado a partir dos valores da placa de identificação do motor retornou um valor P73 [Queda Volt RC] que não está na faixa de valores aceitáveis. Compare os dados na placa de identificação do motor com os parâmetros P25 [Volts An Motor] até P30 [Ener Anunc Motor].
		Falha reinicializável	Parada por inércia			P70 [AjusteAuto] é definido como 2 "Sint Est" ou 3 "Sint. Rotaç" e o valor medido pelo procedimento AjusteAuto para P73 [Queda Volt RC] não está na faixa de valores aceitáveis.
78	Int Ref Amp Flux	Alarme 2				O padrão para P70 [AjusteAuto] é 1 "Calcular" e o valor para ampere de fluxo determinado pelo procedimento AjusteAuto excede o valor programado em P26 [Amp An Motor]. Compare os dados na placa de identificação do motor com os parâmetros P25 [Volts An Motor] até P30 [Ener Anunc Motor].
		Falha reinicializável	Parada por inércia			P70 [AjusteAuto] está definido como 2 "Sint Est" ou 3 "Sint. Rotaç" e o valor para ampere de fluxo medido pelo procedimento AjusteAuto excede o valor programado em P26 [Amp An Motor].
79	Carg Excessiva	Falha reinicializável	Parada por inércia			O motor não atingiu a velocidade no período de tempo alocado durante o AjusteAuto.
80	AutoAjus Cancel	Falha reinicializável	Parada por inércia			A função AjusteAuto foi cancelada manualmente ou ocorreu uma falha.
81 82 83 84 85 86	Port 1 Perd DPI Port 2 Perd DPI Port 3 Perd DPI Port 4 Perd DPI Port 5 Perd DPI Port 6 Perd DPI	Falha reinicializável	Parada por inércia	324 [Másc Lógica]		A porta DPI parou de comunicar. Verifique as conexões e o aterramento do inversor.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
87	InterVoltag IXo	Alarme 2				O padrão para P70 [AjusteAuto] é 1 "Calcular" e a tensão calculada para a impedância indutiva do motor excede 25% do valor de P25 [Volts An Motor].
		Falha reinicializável	Parada por inércia			O P70 [AjusteAuto] é definido como 2 "Sint Est" ou 3 "Sint. Rotaç" e a tensão medida para a impedância indutiva do motor excede 25% do valor de P25 [Volts An Motor].
91	Per FdbkVel Pri	Configurável		Observação: Consulte o módulo opcional para saber o número de parâmetro de configuração		Uma perda de realimentação foi detectada para source de P127 [Feedback Vel Pri]. Isto pode ser devido a um problema detectado pelo módulo opcional de realimentação selecionado por P125 [Sel Fdbk Vel Pri] ou devido a uma perda na comunicação entre o módulo opcional de realimentação e a placa de controle principal. O source da realimentação de velocidade primário deve ser configurado para não falhar se for usado o recurso de alternância de perda de realimentação.
93	Ativ Verif Hw	Falha reinicializável	Parada por inércia			Ativar hardware está desativado (jumper instalado) mas indica não ativado.
94	Perd FdbkVel Alt	Configurável		Observação: Consulte o módulo opcional para saber o número de parâmetro de configuração		Uma perda de realimentação foi detectada para source de P128 [Sel Fdbk Vel Alt]. Isto pode ser devido a um problema detectado pelo módulo opcional de realimentação selecionado por P128 [Sel Fdbk Vel Alt] ou devido a uma perda na comunicação entre o módulo opcional de realimentação e a placa de controle principal.
95	Perd FdbkVel Aux	Configurável		Observação: Consulte o módulo opcional para saber o número de parâmetro de configuração		Uma perda de realimentação foi detectada para source de P132 [Sel Fdbk Vel Aux]. Isto pode ser devido a um problema detectado pelo módulo opcional de realimentação selecionado por P132 [Sel Fdbk Vel Aux] ou devido a uma perda na comunicação entre o módulo opcional de realimentação e a placa de controle principal.
96	PerdFdbkPosição	Configurável		Observação: Consulte o módulo opcional para saber o número de parâmetro de configuração		Uma perda de realimentação foi detectada para source de P847 [Fdbk Posição]. Isto pode ser devido a um problema detectado pelo módulo opcional de realimentação selecionado por P135 [Sel Fdbk Pso Mtr] ou devido a uma perda na comunicação entre o módulo opcional de realimentação e a placa de controle principal.
97	Chave Tac Auto	Falha reinicializável	Parada por inércia	635 [Cntl Opções Vel] Bit 7 "Auto Tach SW"		Indicação de que há uma das condições a seguir. • Ocorreu o chaveamento do tacômetro e o dispositivo de realimentação alternativo falhou. • Não ocorreu o chaveamento do tacômetro, a opção Auto Tach Switch está ativada e os dispositivos primário e alternativo falharam.
100	SomaVer Parâmet	Falha reinicializável	Parada por inércia			A leitura de checksum do armazenamento não volátil não correspondeu ao checksum calculado. Dados definidos com os valores padrões.
101	PwrDn NVS Blank	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro de dados internos. • Reset dos padrões dos parâmetros. Consulte a publicação 20HIM-UM001 para obter instruções. • Recarregue os parâmetros. • Se o problema persistir, substitua a placa de controle principal do inversor. Normalmente, a falha ocorre após uma atualização da memória flash para corrigir a falha F117.
102	NVS Not Blank	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro de dados internos.
103	PwrDn NVS Incomp	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro de dados internos.
104	SomVer Plc Ener	Falha sem reset				A leitura de checksum do armazenamento não volátil não correspondeu ao checksum calculado. Dados definidos com os valores padrões.
106	PE PCP Incompat	Falha sem reset	Parada por inércia			A placa de controle principal não reconheceu a estrutura de alimentação. Pisca com a mais nova versão da aplicação.
107	PE PCP Substit	Falha reinicializável	Parada por inércia			A placa de controle principal foi movida para uma estrutura de alimentação diferente. Dados definidos com os valores padrões.
108	SomaVer Cal Anlg	Falha sem reset	Parada por inércia			A leitura de checksum dos dados de calibração analógica não correspondeu ao checksum calculado. Substitua a placa de controle principal do inversor.
110	Dados Ivld Pwr Bd	Falha sem reset	Parada por inércia			Dados da estrutura de alimentação inválidos. • Verifique a conexão do cabo flexível entre a placa de controle principal e a placa de interface de alimentação. • Substitua a placa de interface de alimentação.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
111	ID Inválido PIEg	Falha sem reset	Parada por inércia			Inválida identificação da estrutura de alimentação. • Verifique a conexão do cabo flexível entre a placa de controle principal e a placa de interface de alimentação. • Substitua a placa de interface de alimentação.
112	VerMín Apli PIEg	Falha reinicializável	Parada por inércia			A estrutura de alimentação precisa de uma versão mais recente da aplicação. Pisca com a mais nova versão da aplicação.
113	ErrDados Rastr	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro de dados internos.
115	Tab FalEng Comp	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro de dados internos.
116	EntrFalEg2Grande	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro de dados internos.
117	SVer Dados FalEg	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro de dados internos.
118	SVer FalEng PIEg	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro de dados internos.
124	ID Ap Alterado	Falha reinicializável	Parada por inércia			Firmware da aplicação alterado. Verificar a versão da aplicação.
125	Usando Ap Backup	Falha reinicializável	Parada por inércia			A aplicação não piscou corretamente. Atualizar.
134	Ini na Inicia	Alarme 1				Quando P345 [Inic No InícSist] é ativado, um alarme será definido pelo o tempo programado em P346 [Atraso InícSist].
137	Err Pré-carg Ext	Configurável		323 [Cfg Err Pré-Carg]		O contato de selo no contator de pré-carga externo abriu (como sinalizado por P190 [Ved Pré-Carg ED]) enquanto o inversor estava em operação (PWM estava ativo).
138	Pré-cga Abta	Falha reinicializável	Parada por inércia	321 [Control Pré-Carg] 190 [Ved Pré-Carg ED] 189 [Pré-Carg ED]		A pré-carga interna foi comandada para abrir enquanto o inversor estava em operação (PWM estava ativo). A trava de falha interna será removida automaticamente quando PWM for desativado.
141	Âng Cod AjAut	Falha reinicializável	Parada por inércia			P78 [CompAng Sem Cod] está fora de faixa.
142	Vel AjAut Restr	Falha reinicializável	Parada por inércia			Os ajustes de limite de frequência não permitem que o inversor atinja uma velocidade adequada durante um teste de ajuste da inércia.
143	RegCor AjustAut	Falha reinicializável	Parada por inércia			Os valores calculados para P96 [Kp Reg Cor CCV] e/ou P97 [Ki Reg Cor CCV] estão fora de faixa.
144	Inércia AjusAuto	Falha reinicializável	Parada por inércia			Resultados do teste de Ajust Inérci fora da faixa para P76 [Inércia Total].
145	Viag AjustAuto	Falha reinicializável	Parada por inércia			Quando P77 [Lim Test Inércia] é definido, o teste Ajust Inérci não pode atingir uma velocidade adequada para executar o teste.
152	Fonte Initerr	Falha reinicializável	Parada por inércia			Origem Últ Inter foi removido.
155	Conflit Bipolar	Alarme 2				P308 [Modo Direção] é definido como 1 "Bipolar" ou 2 "Rev Desativ" e uma ou mais entrada digital está ativada para controle de direção.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
157	EntDig Cfg B	Alarme 2				Conflito da entrada digital. As funções de entrada que não podem existir ao mesmo tempo foram selecionadas (por exemplo operar e iniciar). Configuração correta da entrada digital.

As combinações de entrada digital marcadas com "●" causarão um alarme.

	Int ED Modo B	Selc 2 Vel DI	Selc 1 Vel DI	Selc 0 Vel DI	Cntl Manual ED	Decel 2 ED	Acel 2 ED	Avan Revert ED	DI Trans 2 Volta	DI Trans 2 Avan	DI Transm 2	DI Trans 1 Volta	DI Trans 1 Avan	DI Transm 1	Exec Rev ED	Exec Avan ED	Exec ED	Início ED	DI HOA Start	Falha Clar ED	Falha Aux ED	Inter Lim Cor ED	Inter Desacel ED	Inter ED
Inter ED																								■
Inter Desacel ED																							■	
Inter Lim Cor ED																						■		
Falha Aux ED																		●	●		■			
Falha Clar ED																		●	●	■				
DI HOA Start									●	●		●	●		●	●	●	●	■	●	●			
Início ED									●	●		●	●		●	●	●	■	●	●	●			
Exec ED									●	●		●	●		●	●	■	●	●					
Exec Avan ED								●			●			●		■	●	●	●					
Exec Rev ED								●			●			●	■		●	●	●					
DI Transm 1									●	●		●	●	■	●	●								
DI Trans 1 Avan								●			●		■	●			●	●	●					
DI Trans 1 Volta								●			●	■		●			●	●	●					
DI Transm 2									●	●	■	●	●		●	●								
DI Trans 2 Avan								●		■	●			●			●	●	●					
DI Trans 2 Volta								●	■		●			●			●	●	●					
Avan Revert ED								■	●	●		●	●		●	●								
Acel 2 ED							■																	
Decel 2 ED						■																		
Cntl Manual ED					■																			
Selc 0 Vel DI				■																				
Selc 1 Vel DI			■																					
Selc 2 Vel DI		■																						
Int ED Modo B	■																							

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
158	EntDig Cfg C	Alarme 2				Conflito da entrada digital. As funções de entrada que não podem ser atribuídas à mesma entrada digital foram selecionadas (por exemplo operar e parar). Configuração correta da entrada digital.

As combinações de entrada digital marcadas com "●" causarão um alarme.

	Int ED Modo B	Selc 2 Vel DI	Selc 1 Vel DI	Selc 0 Vel DI	Cntl Manual ED	Decel 2 ED	Acel 2 ED	Avan Revert ED	DI Trans 2 Volta	DI Trans 2 Avan	DI Transm 2	DI Trans 1 Volta	DI Trans 1 Avan	DI Transm 1	Exec Rev ED	Exec Avan ED	Exec ED	Início ED	DI HOA Start	Falha Clar ED	Falha Aux ED	Inter Lim Cor ED	Inter Desacel ED	Inter ED
Inter ED		●	●	●	●	●	●	●	●	●		●	●		●	●	●	●	●	●	●	●	●	
Inter Desacel ED		●	●	●	●	●	●	●	●	●		●	●		●	●	●	●	●	●	●	●		●
Inter Lim Cor ED		●	●	●	●	●	●	●	●	●		●	●		●	●	●	●	●	●	●		●	●
Falha Aux ED		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●			●		●	●	●
Falha Clar ED		●	●	●	●	●	●	●	●	●		●	●		●	●	●				●	●	●	●
DI HOA Start		●	●	●		●	●	●			●			●								●	●	●
Início ED		●	●	●		●	●	●			●			●								●	●	●
Exec ED		●	●	●	●	●	●	●			●			●						●	●	●	●	●
Exec Avan ED		●	●	●	●	●	●		●	●		●	●		●					●	●	●	●	●
Exec Rev ED		●	●	●	●	●	●		●	●		●	●			●				●	●	●	●	●
DI Transm 1		●	●	●		●	●	●			●						●	●	●		●			
DI Trans 1 Avan		●	●	●	●	●	●		●	●		●			●	●				●	●	●	●	●
DI Trans 1 Volta		●	●	●	●	●	●		●	●			●		●	●				●	●	●	●	●
DI Transm 2		●	●	●		●	●	●						●			●	●	●		●			
DI Trans 2 Avan		●	●	●	●	●	●		●			●	●		●	●				●	●	●	●	●
DI Trans 2 Volta		●	●	●	●	●	●			●		●	●		●	●				●	●	●	●	●
Avan Revert ED		●	●	●	●	●	●				●			●			●	●	●	●	●	●	●	●
Acel 2 ED		●	●	●	●			●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
Decel 2 ED		●	●	●	●			●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
Cntl Manual ED		●	●	●		●	●	●	●	●		●	●		●	●	●			●	●	●	●	●
Selc 0 Vel DI		●	●		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
Selc 1 Vel DI		●		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
Selc 2 Vel DI			●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
Int ED Modo B																								

161	Config Descans	Alarme 2				Há um erro de configuração Sleep/Wake. Com Modo Sleep Wake = Direto, as causas possíveis incluem: O inversor está parado e Nível Wake < Nível Sleep. Parada = CF, Operação, Operação Avan ou Operação Rever não está configurada nas funções de Entrada Digital.
162	Ligando	Alarme 2				Hora Wake está contando em direção a um valor que iniciará o inversor.
168	DissCalSubTmp	Falha reinicializável				Sensor de temperatura do dissipador de calor está comunicando um valor abaixo de -18,7 °C (-1,66 °F) ou o circuito de realimentação do sensor está aberto. Consulte P943 [Pct Temp Unid] e/ou P944 [Temp C Unid].
169	Red Freq MLP	Alarme 1				A frequência PWM foi reduzida do valor definido em P38 [Frequência PWM] devido às temperaturas excessivas da junção IGBT. Consulte também P420 [Modo SC Unidade].
170	LimitCor Reduzid	Alarme 1				O valor limite da corrente foi reduzido do valor definido em [Lim Corrente *n*] devido às altas temperaturas da junção IGBT ou P940 [Cont Sobrec Un] = 95%. Consulte também P420 [Modo SC Unidade].
171	RefTensAjus Ene	Alarme 1				Conflito de seleção de referência de tensão ajustável inválida.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
175	Travel Lim Cflct	Falha sem reset	Parada por limite de corrente			Os limites de percurso estão em conflito. Os limites de percurso de avanço e de reversão indicam que estão simultaneamente ativos. Se os limites digitais (sinais de hardware) estiverem em uso, garante que os pares de entradas digitais de avanço e de reversão não estão desenergizados ao mesmo tempo: entradas digitais do limite de percurso de desaceleração avanço/reversão e entradas digitais do limite do percurso de parada final de avanço/reversão. As entradas digitais do limite do percurso devem estar conectadas a contatos de chave normalmente fechados para que o status da entrada digital leia um bit com status desenergizado (0 = Falso) quando a máquina estiver no limite e o contato de chave abre. Uma possível causa para esta condição é a perda da alimentação comum de ambas as chaves fim de curso do percurso de avanço e de reversão. Se a falha de limite definido em software estiver em uso, verifique o estado dos bits de limite de percurso de avanço/reversão em P1101 [Cnfg Prov Torq]. Estes bits terão um status energizado (1 = habilitado) quando a máquina estiver no limite. O bit 2 "Decel Fwd" e o bit 4 "Decel Rev" não devem estar energizados ao mesmo tempo. Da mesma forma, o bit 3 "End Stop Fwd" e o bit 5 "End Stop Rev" não devem estar energizados ao mesmo tempo.
177	Perfil Ativo	Alarme 1				O perfil/indexador está ativo.
178	Posicion Ativ	Alarme 1				A função de posicionamento está ativa.
179	Orig Não Def	Alarme 1				A posição inicial foi definida antes da operação do perfil.
181	Lim Ext Avanç	Falha reinicializável	Parada por limite de corrente			A entrada digital selecionada para uma das chaves fim de curso, P196 [Lim Ext Avanç ED] ou P198 [Lim Ext Rev ED], detectou uma borda de descida e P313 [Md PosTqVel Ativ] não está configurado em 1 "Speed Reg." Se os limites digitais (sinais do hardware) estiverem em uso, certifique-se de que as entradas digitais estão conectadas aos contatos normalmente fechados. Quando o limite final for alcançado, os contatos abrem.
182	Rev End Limit	Falha reinicializável	Parada por limite de corrente			A entrada digital selecionada para uma das chaves fim de curso, P196 [Lim Ext Avanç ED] ou P198 [Lim Ext Rev ED], detectou uma borda de descida e P313 [Md PosTqVel Ativ] não está configurado em 1 "Speed Reg." Se os limites digitais (sinais do hardware) estiverem em uso, certifique-se de que as entradas digitais estão conectadas aos contatos normalmente fechados. Quando o limite final for alcançado, os contatos abrem.
185	Conflict Freq	Alarme 2				Indica que os valores de P520 [Veloc Avanc Máx] e P521 [Veloc Rev Máx] estão em conflito com o valor de P63 [Frequência Abert].
186	Decli Neg VHz	Alarme 2				Indica que o segmento de curva V/Hz resultou em uma curvatura V/Hz negativa. Verifique P60 [Iniciar/Acel Imp] até P63 [Frequência Abert].
187	Limit Imp VHz	Alarme 2				Indicação de que há uma das condições a seguir. • P60 [Impul Part/Acel] e P61 [IExc Imp] são superiores a P25 [Volts An Motor] x 0,25 quando P65 [Curva VHz] = 0 "V/Hz Person." • P61 [Exec Imp] é superior a P25 [Volts An Motor] x 0,25 quando P65 [Curva VHz] = 1 "Vent/Vál".
190	Fdbk Pri VF IP	Alarme 2				Indica um erro na configuração do modo de controle e do dispositivo e realimentação primária. P35 [Modo Cntl do Mtr] está definido para um modo de controle vetorial de fluxo "PM FV", P125 [Sel Fdbk Vel Pri] está definido como P137 [Fbdb Circ Aberto] (porta 0).
191	Fdbk Alt VF IP	Alarme 2				Indica um erro na configuração do modo de controle e do dispositivo e realimentação alternativo. P35 [Modo Cntl do Mtr] está definido como um modo de controle de vetor de fluxo "PM FV" de ímã permanente, P635 [Cntl Opções Vel] está definido como Bit 7 "Alt Tac Auto," P128 [Sel Fdbk Vel Alt] está definido como P137 [Fbdb Circ Aberto] (porta 0).
192	Cfg Lim Vel Avanço	Alarme 2				A referência de velocidade de avanço está fora de faixa. Verifique as configurações de P38 [Frequência PWM] e P520 [Veloc Avanc Máx]. Frequências portadoras mais baixas reduzem a faixa da frequência de saída. Verifique se P522 [Veloc Avanc Mín] é menor ou igual a P520 [Veloc Avanc Máx].
193	Cfg Lim Vel Reversa	Alarme 2				A referência de velocidade de reversão está fora da faixa. Verifique as configurações de P38 [Frequência PWM] e P521 [Veloc Rev Máx]. Frequências portadoras mais baixas reduzem a faixa da frequência de saída. Verifique se P523 [Veloc Rev Mín] é maior ou igual a P521 [Veloc Rev Máx].

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
194	PM Offset Conflict	Alarme 2				Tanto P80 [PM Cfg] bit 0 "AutoOfstTest" quanto bit 2 "StaticTestEn" estão energizados. Selecione apenas um.
195	IPMSpdEstErr	Falha reinicializável	Parada por inércia			O estimador de velocidade falhou ao rastrear o ângulo de alta velocidade.
196	PM FS Cflct	Alarme 2				Houve uma tentativa de energizar P356 [Mode FlyingStart] para 2 "Sweep" com um motor de ímã permanente selecionado em P35 [Modo Cntl do Mtr].
197	Offset PM falhou	Falha reinicializável	Parada por inércia			Indica que o teste Offset PM falhou devido à uma interrupção do teste antes de sua conclusão ou o movimento do motor falhou em atingir a quantidade de rotação adequada durante o teste. O teste é reprogramado quando esta falha ocorre. Se a falha ocorreu devido à limitações de movimento, aumente o [Cor TstOfst ImP]. Se isto não corrigir o problema, a carga no motor pode ser muito grande.
201	SpdReg DL Err	Alarme 2				Tentou estabelecer um datalink com P644 [LB Flh Err Vel], P645 [Kp Reg Veloc] ou P647 [Ki Reg Veloc] e P636 [LB Reg Veloc] está definido com um valor diferente de zero.
202	AltSpdReg DL Err	Alarme 2				Tentou estabelecer um datalink com P649 [Kp Reg Veloc Alt], P650 [Ki Reg Veloc Alt] ou P651 [LBFltr ErrVelAlt] e P648 [LB Reg Veloc Alt] está definido com um valor diferente de zero.
203	Porta 13:Adapt	Falha reinicializável	Parada por inércia			O módulo adaptador EtherNet/IP embutido está com falha. Consulte a fila de eventos da Ethernet.
204	Porta 14:Adapt	Falha reinicializável	Parada por inércia			O módulo adaptador DeviceLogix está com falha.
205	ErrTransport DPI	Alarme 1				Ocorreu um erro de comunicação DPI.
210	Sda Pont Ativ HW	Falha reinicializável	Parada por inércia			Um módulo opcional de segurança está presente e o jumper HABILITAR foi removido. Instale o jumper.
211	Falh PI Seguran	Falha reinicializável	Parada por inércia			Um módulo opcional de segurança indicou uma falha. Verifique se o jumper HABILITAR está instalado. Reinicie ou desligue e ligue a alimentação. Safe Speed Monitor (20-750-S1): • Consulte a publicação 750-RM001 para mais informações. Safe Torque Off (20-750-S): • Se a alimentação CC cair abaixo de 17 Vcc, "Não habilitado" é indicado. • Se a tensão cair abaixo de 11 Vcc, o módulo falha. • Consulte a publicação 750-UM002 para mais informações. ATEX (20-750-ATEX): • Possível dano ao hardware. • O motor para o sensor térmico está em curto. • Ruído EMC excessivo devido a aterramento/blindagem incorretos. • Consulte a publicação 750-UM003 para mais informações.
212	Saíd Jmpr Segur	Falha reinicializável	Parada por inércia			O jumper SEGURANÇA não está instalado e um módulo opcional de segurança não está presente. Instale o jumper.
213	Ent Ponte Segur	Falha reinicializável	Parada por inércia			O jumper SEGURANÇA está instalado e um módulo opcional de segurança está presente. Remova o jumper.
214	ConflitoPortaSeg	Alarme 2				Número permitido de opções de segurança excedido. Somente um módulo opcional de segurança pode ser instalador por vez.
224 225 226 227 228 229 230 231 232 233 234	Port 4 Perd Com Port 5 Perd Com Port 6 Perd Com Port 7 Perd Com Port 8 Perd Com Port 9 Perd Com Port10 Perd Com Port11 Perd Com Port12 Perd Com Port13 Perd Com Port14 Perd Com	Falha reinicializável	Parada por inércia			O dispositivo na porta parou a comunicação com a placa de controle principal. Verifique se o dispositivo está presente e funcionando. Verifique as conexões de rede. Verifique se as opções instaladas nas portas 4 a 8 estão conectadas à porta e presas com parafuso de fixação.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
244 245 246 247 248 249 250 251 252 253 254	Port 4 Conf Port 5 Conf Port 6 Conf Port 7 Conf Port 8 Config Port 9 Conf Port 10 Conf Port 11 Conf Port 12 Conf Port 13 Conf Port 14 Conf	Alarme 2				A placa de controle principal não tem a opção correta na porta. A opção pode não ser compatível com o produto ou o firmware do MCB precisa ser atualizado para suportá-la. A opção poderá ter que ser movida ou removida, aceite a opção de mudança de configuração.
264 265 266 267 268 269 270 271 272 273 274	Port 4 Soma Ver Port 5 Soma Ver Port 6 Soma Ver Port 7 Soma Ver Port 8 Soma Ver Port 9 Soma Ver Port10 Soma Ver Port11 Soma Ver Port12 Soma Ver Port13 Soma Ver Port14 Soma Ver	Falha reinicializável	Parada por inércia			Um checksum do módulo opcional falhou. Os dados opcionais foram definidos com os valores padrões.
281	SomVer Enet	Falha reinicializável	Parada por inércia			O checksum de armazenamento Ethernet/IP falhou. Dados definidos com os valores padrões.
282	SomVer DLX	Falha reinicializável	Parada por inércia			O checksum de armazenamento DeviceLogix falhou. Dados definidos com os valores padrões.
290	Redef Manut Prev	Alarme 1				A função de manutenção preditiva reiniciou um parâmetro de vida útil transcorrida.
291	Dur VentDC	Configurável		493 [AçãoEvent VentDC]		A função de manutenção preditiva atingiu um nível de evento. Executar manutenção.
292	Dur VentIn	Configurável		500 [AçãoEvnt EmVent]		
293	Dur MtrBrng	Configurável		506 [AçãoEventMancMtr]		
294	Lub MancMt	Configurável		510 [AçãoEvntLubrfMtr]		
295	Dur MancMaq	Configurável		515 [AçãoEventMancMtr]		
296	Lub MancMaq	Configurável		519 [AçãoEvntLubrfMáq]		
307	Port7 Cart Inv	Falha sem reset	Parada por inércia			A opção não é válida para essa porta. Remova o módulo opcional.
308	Port8 Cart Inv	Falha sem reset	Parada por inércia			
315	Erro Pos Exces	Configurável		Configurado com o controlador Logix.		O valor máximo absoluto de erro de posição foi excedido.
318 319 320	CorrSaidU desbal CorrSaidV desbal CorrSaidW desbal	Alarme 1				Há uma corrente de saída compartilhando o desequilíbrio entre inversores paralelos na fase indicada que é superior a 15% da corrente nominal do inversor.
322	N-1 Operation	Alarme 1		20 (porta 10) [Recfg Acknowledg] 21 (porta 10) [Effctv I Rating]		O inversor está funcionado com menos inversores que a configuração paralela original.
324	ErroTensaoBarrCC	Falha sem reset	Parada por inércia			Há um desequilíbrio na tensão do barramento entre os inversores paralelos que é superior a 50 Vcc.
327 328 329	DesbTemp DisCal U DesbTemp DisCal V DesbTemp DisCal W	Alarme 1				Há um desequilíbrio na temperatura do dissipador de calor entre os inversores paralelos na fase indicada superior a 11,5 °C (52,7 °F).
331 332	PerdaComunic I1 PerdaComunic I2	Falha reinicializável	Parada por inércia			Ocorreu uma falha de comunicação entre a placa de controle principal e a placa de interface da camada de alimentação no inversor *n*.
341 342	Perda Comunic C1 Perda Comunic C2	Falha reinicializável	Parada por inércia			Ocorreu uma falha de comunicação entre a placa de controle principal e a placa do gate do conversor no conversor *n*.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
351 352 353	In Cur Share L1 In Cur Share L2 In Cur Share L3	Alarme 1				Há uma corrente de entrada compartilhando o desequilíbrio entre conversores paralelos na linha CA indicada que é superior a 15% da corrente nominal do conversor.
357 358 359	In Vlt Imbal L12 In Vlt Imbal L23 In Vlt Imbal L31	Alarme 1				Há um desequilíbrio na tensão da linha de entrada entre conversores paralelos nas linhas CA indicadas que é superior a 5% da tensão nominal do conversor.
360	N-1 Consulte o manual	Falha reinicializável	Parada por inércia			O número de inversores ativos foi reduzido devido à configuração paralela original. Consulte a Funções N-1 e Re-Rate na página 326.
361	Reclassificação Consulte o manual	Falha reinicializável	Parada por inércia			A classificação do inversor mudou na configuração paralela original. Consulte a Funções N-1 e Re-Rate na página 326.
362	Cnv/Inv Mismatch	Alarme 2				Há uma diferença da classe de tensão entre os inversores e conversores paralelos instalados.
363	CBP/Inv Mismatch	Alarme 2				Há uma diferença da classe de tensão entre os inversores e conversores paralelos e as unidades de pré-carga do barramento CC comum instalados.
364	CBP Num Mismatch	Alarme 2				O número de inversores ativos e de unidades de pré-carga do barramento CC comum não corresponde.
365	Zero Cnv/Prechrg	Alarme 2				Não existe nenhum conversor ou unidade de pré-carga do barramento CC comum.
366	Cnv Num Mismatch	Alarme 2				O número de inversores e conversores ativos não correspondem.
371 372	P1 Comm Loss P2 Comm Loss	Falha reinicializável	Parada por inércia			Ocorreu uma falha de comunicação entre a placa de controle principal e a placa de controle de pré-carga CC na unidade de pré-carga do barramento CC comum *n*.
380	PWM FPGA Overrun	Alarme 1				O limite de tempo na gravação de PWM para a FPGA foi excedido.
900	900	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção de entrada crítica. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
901	901	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção do sinal de entrada. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
902	902	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção DSI. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
903	903	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção ISI. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
904	904	Falha reinicializável	Parada por inércia			Interrupção externa. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
905	905	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção ao acesso à memória. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
906	906	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção à instrução do programa. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
907	907	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção ao ponto flutuante. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
908	908	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção ao chamado do sistema. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
909	909	Falha reinicializável	Parada por inércia			Interrupção do processador auxiliar. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
910	910	Falha reinicializável	Parada por inércia			Interrupção da diminuição. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
911	911	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção ao temporizador de intervalo fixo. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
912	912	Falha reinicializável	Parada por inércia			Interrupção ao temporizador watchdog. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
913	913	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção aos dados TLB. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
914	914	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção à instrução TLB. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
915	915	Falha reinicializável	Parada por inércia			Exceção de depuração. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
916	916	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro de carga FPGA. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
917	917	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro FPGA. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
918	918	Falha reinicializável	Parada por inércia			A utilização dos recursos do sistema foi excedida. Avalie a alocação do recurso do sistema usando a tabela na página 296. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha.
919	919	Falha reinicializável	Parada por inércia			
920	920	Falha reinicializável	Parada por inércia			
921	921	Falha reinicializável	Parada por inércia			Tarefa do sistema bloqueada. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
922	922	Falha reinicializável	Parada por inércia			Tarefa de controle bloqueada. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
923	923	Falha reinicializável	Parada por inércia			Tarefa de 5 milissegundo bloqueada. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
924	924	Falha reinicializável	Parada por inércia			Tarefa de fundo bloqueada. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
926	926	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro Ethernet. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
927	927	Falha reinicializável	Parada por inércia			Erro de controle de movimento integrado. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha. Entre em contato com o suporte técnico.
14037	Lim ES Red	Configurável		52 [Cond Prog DLX]		A DeviceLogix foi desativada.

IMPORTANTE Os números de eventos de falhas e alarmes entre 3000 e 13999 são gerados por um módulo instalado em uma porta. Consulte Códigos de exibição de falha e de alarme na página 297 para obter uma explicação. Para números de evento que ficam entre 13000 e 13999, consulte o PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter User Manual, publicação 750COM-UM001 para verificar as descrições.

Tabela 11 – Referência cruzada de falha do inversor e alarme por nome

Texto de falha/alarme	Número
Alerta Terra	14
AltSpdReg DL Err	202
Âng Cod AjAut	141
Ativ Verif Hw	93
AutoAjus Cancel	80
Band Vel PrvTorq	20
Bmb Desl	67
Carg Excessiva	79
CBP Num Mismatch	364
CBP/Inv Mismatch	363
Cfg Lim Vel Avanço	192
Cfg Lim Vel Reversa	193
Cflct Prov Torq	27
Chave Tac Auto	97
Cnv Num Mismatch	366
Cnv/Inv Mismatch	362
Código Inválido	59
Comm Loss Net	280
Config Descans	161
Config Gabin TP	28
Conflict Freq	185
Conflit Bipolar	155
ConflitoPortaSeg	214
CorrSaidU desbal	318
CorrSaidV desbal	319
CorrSaidW desbal	320
Curto BV Fase	41
Curto VW Fase	42
Curto WU Fase	43
Dados Ivld Pwr Bd	110
Decli Neg VHz	186
DesbTemp DisCal U	327
DesbTemp DisCal V	328
DesbTemp DisCal W	329
DissCalSubTmp	168
Dur MancMaq	295
Dur MtrBrng	293
Dur VentDC	291
Dur VentIn	292
Elim Fila Falha	51
Ent Ponte Segur	213
EntDig Cfg B	157
EntDig Cfg C	158
Entrad Auxiliar	2

Texto de falha/alarme	Número
EntrFalEg2Grande	116
Err Pré-carg Ext	137
ErrDados Rastr	113
Erro Pos Exces	315
ErroTensaoBarrCC	324
ErrTransport DPI	205
Falh PI Seguran	211
Falha Terra	13
Fase U p/Terra	38
Fase UNegP/Terra	44
Fase V p/Terra	39
Fase VNegP/Terra	45
Fase W p/Terra	40
Fase WNegP/Terra	46
Fdbk Alt VF IP	191
Fdbk Pri VF IP	190
Fonte Initerr	152
Frenam Desliz	26
Giro Motor PTC	18
HW SobrCorrent	12
ID Ap Alterado	124
ID Inválido PIEg	111
In Cur Share L1	351
In Cur Share L2	352
In Cur Share L3	353
In Vlt Imbal L12	357
In Vlt Imbal L23	358
In Vlt Imbal L31	359
Inércia AjusAuto	144
Ini na Inicia	134
Inib Desac	24
Inicial Unid	49
Int Ref Amp Flux	78
Interv Volt RI	77
InterVoltag IXo	87
IPM OverCurrent	35
IPMSpdEstErr	195
Ligando	162
Lim ES Red	14037
Lim Ext Avanç	181
Limit Imp VHz	187
LimitCor Reduzid	170
Limite Sobrevel	25
Lub MancMaq	296

Texto de falha/alarme	Número
Lub MancMt	294
Módulo Default	58
N-1 Consulte o manual	360
N-1 Operation	322
NVS Not Blank	102
Offset PM falhou	197
Orig Não Def	179
P1 Comm Loss	371
P2 Comm Loss	372
PE PCP Incompat	106
PE PCP Substit	107
Per FdbkVel Pri	91
Perd Fase Entrd	17
Perd FdbkVel Alt	94
Perd FdbkVel Aux	95
Perda Comunic C1	341
Perda Comunic C2	342
Perda Ent Anlg	29
PerdaComunic I1	331
PerdaComunic I2	332
PerdaFase Saída	21
PerdFdbkPosição	96
Perfil Ativo	177
Pin Cort 1	61
Pin Cort 2	62
PM FS Cflct	196
PM Offset Conflict	194
Port 1 Perd DPI	81
Port 1:Adapt	71
Port 10 Conf	250
Port 11 Conf	251
Port 12 Conf	252
Port 13 Conf	253
Port 14 Conf	254
Port 2 Perd DPI	82
Port 2:Adapt	72
Port 3 Perd DPI	83
Port 3:Adapt	73
Port 4 Conf	244
Port 4 Perd Com	224
Port 4 Perd DPI	84
Port 4 Soma Ver	264
Port 4:Adapt	74

Texto de falha/alarme	Número
Port 5 Conf	245
Port 5 Perd Com	225
Port 5 Perd DPI	85
Port 5 Soma Ver	265
Port 5:Adapt	75
Port 6 Conf	246
Port 6 Perd Com	226
Port 6 Perd DPI	86
Port 6 Soma Ver	266
Port 6:Adapt	76
Port 7 Conf	247
Port 7 Perd Com	227
Port 7 Soma Ver	267
Port 8 Config	248
Port 8 Perd Com	228
Port 8 Soma Ver	268
Port 9 Conf	249
Port 9 Perd Com	229
Port 9 Soma Ver	269
Port10 Perd Com	230
Port10 Soma Ver	270
Port11 Perd Com	231
Port11 Soma Ver	271
Port12 Perd Com	232
Port12 Soma Ver	272
Port13 Perd Com	233
Port13 Soma Ver	273
Port14 Perd Com	234
Port14 Soma Ver	274
Port7 Cart Inv	307
Port8 Cart Inv	308
Porta 13:Adapt	203
Porta 14:Adapt	204
Posicion Ativ	178
Prd Carga	15
Prd Energia	3
Pré-cga Abta	138
PWM FPGA Overrun	380
PwrDn NVS Blank	101
PwrDn NVS Incomp	103
Reclassificação Consulte o manual	361
Red Freq MLP	169
Redef Manut Prev	290

Texto de falha/alarme	Número
RefTensAjus Ene	171
RegCor AjustAut	143
ReinAut Esgtados	33
Rev End Limit	182
Saíd Jmpr Habil HW	210
Saíd Jmpr Segur	212
Sist Default	48
SobrCarg Unidd	64
Sobrecarga do motor	7
Sobretemp Pl Ctl	55
SobrTemp DisCal	8
SobrTemp Trnsist	9
SomaVer Cal Anlg	108
SomaVer Parâmet	100
SomVer DLX	282
SomVer Enet	281

Texto de falha/alarme	Número
SomVer Plc Ener	104
SpdReg DL Err	201
SupAque FreioDin	10
SVer Dados FalEg	117
SVer FalEng PlEg	118
SW SobCorrent	36
Tab FalEng Comp	115
Tarefa Ignor	19
Travel Lim Cflct	175
Usando Ap Backup	125
Vel AjAut Restr	142
VerMín Apli PlEg	112
Viag AjustAuto	145
Voltagem Alt	5
Voltagem Bx	4
Zero Cnv/Prechrg	365

Falhas e alarmes do inversor (porta 10) (carcaças 8 e maiores)

A tabela abaixo contém uma lista de falhas e alarmes específicas para o inversor, o tipo de falha ou de alarme, a ação tomada quando o inversor falha, o parâmetro usado para configurar a falha ou o alarme (se aplicável) e uma descrição e ação (quando aplicável). Essas falhas e alarme aplicam-se somente aos inversores com carcaças 8 e maiores.

Tabela 12 – Ações, descrições e tipos de falhas e alarmes do inversor

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
10101 10201 10301	PerdaComunic I1 PerdaComunic I2 PerdaComunic I3	Falha sem reset	Parada por inércia			Indica que a conexão de comunicação da placa de interface de fibra óptica com a placa de interface da camada de alimentação foi perdida. Uma vez que a causa principal da falha de comunicação seja resolvida, a alimentação deve ser desligada e ligada ou um reset do inversor para remover esta falha. • Verifique o status do segmento do pino de perda de fibra do LED da placa da interface da camada de alimentação. **ATENÇÃO:** Perigo de dano permanente nos olhos ao usar equipamento de transmissão óptica. Este produto emite luz intensa e radiação invisível. Não olhe diretamente nas portas de fibra óptica ou conectores de cabo de fibra óptica. Desenergize o inversor antes de desconectar os cabos de fibra óptica. • Verifique se os cabos de fibra óptica estão devidamente conectados aos transceptores. • Verifique se os transceptores estão devidamente assentados nas portas. • Verifique se o cabo de fibra óptica não está quebrado ou trincado. • Verifique se a alimentação aplicada à placa de interface de fibra óptica e à placa de interface da camada de alimentação.
10102 10202 10302	Const Térm I1 Const Térm I2 Const Térm I3	Falha sem reset	Parada por inércia			Os dados de modelo térmico enviados para a placa de interface da camada de alimentação estão incorretos. • Verifique se o inversor está com a classificação correta para o inversor. • Compare a compatibilidade das versões do firmware da interface da camada de alimentação e a placa de controle. • Se necessário, atualize novamente o firmware da aplicação na placa de controle.
10103 10203 10303	VentDissLent I1 VentDissLent I2 VentDissLent I3	Alarme 1				O ventilador do dissipador de calor do inversor está operando abaixo da velocidade de operação normal. • Verifique a velocidade real do ventilador em [I*n* HSFan Speed] (porta 10). • Verifique se há detritos no ventilador. Se necessário, limpe o ventilador e o invólucro. • Verifique o ruído no ventilador, indicando uma falha no mancal do motor. • Verifique se as conexões de alimentação e realimentação do ventilador não estão soltas ou desconectadas. • Substitua o ventilador, se necessário.
10104 10204 10304	UPos sobrcrt I1 UPos sobrcrt I2 UPos sobrcrt I3	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	Uma sobrecorrente instantânea (IOC) ocorreu nas fases U, V ou W, trecho positivo ou negativo. • Reduz a carga mecânica. • Verifique o motor e as conexões. • Com o motor desconectado, opere o inversor em malha aberta, em modo in V/Hz e verifique se a tensão fase a fase de saída é suficiente. Se um IOC ocorre imediatamente após reiniciar o inversor, verifique o sensor de corrente adequado. • Verifique as conexões de alimentação e de sinal com a placa de disparo para a fase identificada ou substitua-a. O IGBT também pode falhar aberto (e o trecho oposto recebe corrente em excesso).
10105 10205 10305	UNeg sobrcrt I1 UNeg sobrcrt I2 UNeg sobrcrt I3					
10106 10206 10306	VPos sobrcrt I1 VPos sobrcrt I2 VPos sobrcrt I3					
10107 10207 10307	VNeg sobrcrt I1 VNeg sobrcrt I2 VNeg sobrcrt I3					
10108 10208 10308	WPos sobrcrt I1 WPos sobrcrt I2 WPos sobrcrt I3					
10109 10209 10309	WNeg sobrcrt I1 WNeg sobrcrt I2 WNeg sobrcrt I3					

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
10110 10210 10310	SobretensBar I1 SobretensBar I2 SobretensBar I3	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	O barramento CC excedeu o valor máximo. • Verifique a tensão correta na linha de entrada de dados CA. • Reduza a carga mecânica e/ou a taxa de desaceleração. • Compare a tensão do barramento CC exibida em [I*n* DC Bus Volt] (porta 10) e [C*n* DC Bus Volt] (porta 11) com um medidor usando os pontos de teste CC+ and CC- na parte superior do inversor. Se as medições não corresponderem, os componentes usados para a detecção de realimentação de tensão do barramento CC pode estar danificado ou incorreto. Substitua a fonte de alimentação, o controle de alimentação e as placas de circuito da interface da camada de alimentação.
10111 10211 10311	Falha Terra I1 Falha Terra I2 Falha Terra I3	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	Ocorreu um caminho de corrente para o aterramento superior a 25% da taxa do inversor. • Faça uma medição da resistência de isolação ou um teste de pico em um motor desconectado. Substitua o motor, se necessário. • Verifique se há um desequilíbrio entre a corrente de fase de saída exibida em [I*n* U Phase Curr], [I*n* V Phase Curr] e [I*n* W Phase Curr] (porta 10). [I*n* Gnd Current] (porta 10) é a corrente de terra calculada (não medida) com base nas correntes de fase. • Se a falha à terra acontece imediatamente quando o inversor é iniciado, visualize os valores dos parâmetros da corrente de fase de saída (observado acima) quando operar o inversor com uma carga leve ou executar uma análise de tendência. • Assente novamente o plugue de medição e o chicote do transdutor de corrente.
10112 10212 10312	SobrTempIGBT I1 SobrTempIGBT I2 SobrTempIGBT I3	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	Foi detectada a sobretemperatura do IGBT. Este valor é calculado pela placa de interface da camada de alimentação com base na temperatura NTC mais um aumento baseado nas correntes recentes através do inversor. • Verifique se a temperatura NTC exibida em [I*n* Temp Dissip] (porta 10) não está próxima ao limite. Se este valor estiver próximo ao limite, verifique se há problemas de resfriamento causados por um ventilador do dissipador de calor bloqueado ou lento. • Verifique se há um desequilíbrio entre a corrente de fase de saída exibida em [I*n* U Phase Curr], [I*n* V Phase Curr] e [I*n* W Phase Curr] (porta 10). • Verifique a operação de corrente alta em velocidades muito baixas, pois quase todas as correntes passam por um IGBT neste caso. • Substitua a placa de interface da camada de alimentação.
10113 10213 10313	SobrTempDiss I1 SobrTempDiss I2 SobrTempDiss I3	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	Ocorreu a sobretemperatura do dissipador de calor no inversor 1. • Verifique se o NTC não está desconectado ou em curto. • Verifique se há problemas de resfriamento – o ventilador de resfriamento do dissipador de calor está lento, o filtro do gabinete ou as aletas do dissipador de calor estão sujas ou a temperatura ambiente é muito alta. • Verifique a resistência NTC com um medidor. Se a resistência estiver correta, substitua a placa de interface da canada de alimentação.
10114 10214 10314	AlimPrcBaixa I1 AlimPrcBaixa I2 AlimPrcBaixa I3	Falha reinicializável	Parada por inércia			A fonte de alimentação principal está produzindo uma tensão baixa. A placa de potência do inversor e fornece +/- 24 V para os ventiladores internos, o LEM e a fonte flutuante nas placas de disparo. Esta falha pode ocorrer durante uma sequência de alimentação normal. • Se esta falha ocorre quando o inversor é iniciado, verifique se há um curto dos ventiladores internos. • Desconecte as cargas individuais energizadas por esta carga e procure por corrente de curto ou excessiva. • Substitua a placa da fonte de alimentação do inversor.
10115 10215 10315	IIFAlimBaixa I1 IIFAlimBaixa I2 IIFAlimBaixa I3	Falha reinicializável	Parada por inércia			A fonte de alimentação local está produzindo uma tensão baixa. A placa da fonte de alimentação do inversor gera +/-12 V a partir da fonte de alimentação do sistema e fornece alimentação às placas de interface da camada de alimentação (PLI) e de controle de alimentação. • Verifique se há um curto na placa da interface da camada de alimentação ou do backplane e substitua o que for necessário. • Se não houver um curto na placa da interface da camada de alimentação ou do backplane, substitua a placa de potência do inversor.
10116 10216 10316	AlimSisBaixa I1 AlimSisBaixa I2 AlimSisBaixa I3	Alarme 1				Ocorreu a subtensão de uma fonte de alimentação do sistema. • Com um medidor, verifique se há 24 V na placa da fonte de alimentação do inversor. Substitua a placa, se necessário.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
10117 10217 10317	SbrcorAlmSis I1 SbrcorAlmSis I2 SbrcorAlmSis I3	Falha reinicializável	Parada por inércia			Ocorreu a sobrecorrente de uma fonte de alimentação do sistema. Esta falha pode ocorrer durante uma sequência de alimentação normal. • Verifique se há curtos/reversões no chicote da placa de fonte de alimentação do inversor com a placa de disparo do conversor e a baia de controle. • Verifique se há um curto na alimentação de entrada na placa de disparo do conversor ou na placa de interface da fibra. • Desconecte P6 na placa de potência do inversor para remover a carga desta fonte de alimentação. Se o interruptor permanece desarmado, substitua a placa da fonte de alimentação do inversor.
10118 10218 10318	AlVentDissBx I1 AlVentDissBx I2 AlVentDissBx I3	Alarme 1				Ocorreu uma subtensão na fonte de alimentação do ventilador do dissipador de calor. • Verifique se há fornecimento de 230 V na placa da fonte de alimentação do inversor no conector P6. Se houver tensão, substitua a placa da fonte de alimentação do inversor. • Se não houver tensão, verifique o transformador da tensão de comando, seus fusíveis principais e secundários e o chicote.
10119 10219 10319	CarcTrdtCorr I1 CarcTrdtCorr I2 CarcTrdtCorr I3	Falha sem reset	Parada por inércia			O inversor detectou uma perda de conexão com um transdutor de corrente. • Verifique se o chicote do transdutor de corrente está conectado a J22, J23 e J24 na placa de interface de alimentação.
10120 10220 10320	SbrTmpIFAlim I1 SbrTmpIFAlim I2 SbrTmpIFAlim I3	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A placa do circuito de interface da camada de alimentação apresenta sobretemperatura. • Verifique se a temperatura ambiente não está muito alta. • Verifique se os ventiladores internos estão funcionando. • Verifique o ponto de teste do sensor de temperatura na placa da interface da camada de alimentação para verificar se a saída está dentro da faixa. Se necessário, substitua a placa de interface da camada de alimentação.
10121 10221 10321	ISbrTmpPIFAlm I1 ISbrTmpPIFAlm I2 ISbrTmpPIFAlm I3	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A placa da fonte de alimentação apresenta sobretensão. • Verifique se a temperatura ambiente não está muito alta. • Verifique se os ventiladores internos estão funcionando. • Verifique o ponto de teste do sensor de temperatura na placa da interface da camada de alimentação para verificar se a saída está dentro da faixa. O sensor de temperatura está localizado na placa de fonte de alimentação do inversor, mas o processamento A/D está na placa de interface da camada de alimentação. Se necessário, substitua a placa da fonte de alimentação do inversor. Se este problema persistir após a substituição da placa da fonte de alimentação do inversor, substitua a placa de interface da camada de alimentação.
10122 10222 10322	VentEnt1Lent I1 I2 InFan1 Slow I3 InFan1 Slow	Alarme 1				O ventilador interno 1 apresenta velocidade lenta. • Verifique visualmente se o ventilador 1 está girando. • Verifique a velocidade do ventilador medida em [I*n* InFan *n* Speed] (porta 10). • Verifique o chicote dos ventiladores internos para verificar se os sinais de alimentação e do tacômetro estão conectados. • Se necessário, substitua ambos os ventiladores internos. Quando os ventiladores forem substituídos, a horas transcorridas exibidas em [I*n* PredMainReset] (porta 10) devem ser reinicializadas.
10123 10223 10323	VentEnt2Lent I1 I2 InFan2 Slow I3 InFan2 Slow					
10124 10224 10324	NTC aberto I1 NTC aberto I2 NTC aberto I3	Falha sem reset	Parada por inércia			Uma condição de NTC aberto ocorreu. • Verifique se o cabo flexível que passa entre a placa do backplane e a placa de disparo está danificado e conexões perdidas. O banco do capacitor deve removido para verificar este cabo. • Se o inversor estiver localizado em condições extremamente frias, aumente a temperatura ambiente. • Verifique as temperaturas do NTC da fase individual nos pontos de teste da placa de interface da camada de alimentação para determinar qual está aberto. • Assente novamente a placa de interface da camada de alimentação. Se este problema persistir, substitua a placa de interface da camada de alimentação.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
10125 10225 10325	UPlacaIncomp I1 UPlacaIncomp I2 UPlacaIncomp I3	Falha sem reset	Parada por inércia			As placas de interface da camada de alimentação e de controle de alimentação não detectam a placa de disparo correta na fase U, V ou W. Esta falha pode ocorrer durante uma sequência de alimentação normal. • Verifique se o cabo flexível que passa entre a placa do backplane e a placa de disparo está danificado e conexões perdidas e verifique se a placa de disparo correta está instalada. O banco do capacitor deve removido para verificar este cabo e a placa. • Atualize novamente a placa de controle. • Verifique o plugue de medição.
10126 10226 10326	VPlacaIncomp I1 VPlacaIncomp I2 VPlacaIncomp I3					
10127 10227 10327	WPlacaIncomp I1 WPlacaIncomp I2 WPlacaIncomp I3					
10128 10228 10328	ResstQIncomp I1 ResstQIncomp I2 ResstQIncomp I3	Falha sem reset	Parada por inércia			O inversor detectou um resistor do pacote incompatível. • Verifique se o plugue de medição correto está instalado. Recoloque o plugue de medição.
10129 10229 10329	DeseqlBarrCC I1 DeseqlBarrCC I2 DeseqlBarrCC I3	Falha reinicializável	Parada por inércia			O trecho superior ou inferior do banco do capacitor está obtendo muita tensão (baseado na tensão do barramento, tensão medida pelo trecho inferior e um cálculo para encontrar a tensão pelo trecho superior) ou os componentes de detecção de tensão estão danificados. • Verifique o valor do resistor de sangria do barramento e o resistor de balanceamento do barramento e substitua o que for necessário. • Verifique se há vazamento ou danos no banco do capacitor e substitua o que for necessário. Substituição do conjunto do banco do capacitor também substituirá o resistor de balanceamento do barramento. **ATENÇÃO:** A tensão do barramento CC pode ser medido somente quando o inversor estiver energizado. Fazer a manutenção de um equipamento energizado pode ser perigoso. Ferimentos graves ou morte podem resultar de choques elétricos, queimaduras ou atuação acidental do equipamento controlado. Siga as práticas relacionadas à segurança de NFPA 70E, ELECTRICAL SAFETY FOR EMPLOYEE WORKPLACES. NÃO trabalhe sozinho no equipamento energizado! • Meça a tensão em cada metade do barramento para confirmar os cálculos. Se as medições do barramento não estiverem corretas, substitua a placa de interface de alimentação e/ou a placa da fonte de alimentação do inversor.
10130 10230 10330	I1 Curr Offset I2 Curr Offset I3 Curr Offset	Alarme 1				O offset de corrente calculado para qualquer fase é maior que o esperado. • Verifique o ponto de teste e a fonte de alimentação do inversor de leitura do sensor de corrente. Se necessário, substitua o sensor de corrente. • Se este problema persistir, substitua a placa da fonte de alimentação do inversor e/ou a placa de interface da camada de alimentação.
10131 10231 10331	FilaFalCheia I1 FilaFalCheia I2 FilaFalCheia I3	Falha reinicializável	Parada por inércia			A fila de falhas está cheia. Há pelo menos outras três falhas na fila. Localizar as falhas e removê-las liberará espaço para outras falhas na fila (se houver). Esta falha pode ocorrer durante uma sequência de alimentação normal.
10132 10232 10332	FtAlimIncomp I1 FtAlimIncomp I2 FtAlimIncomp I3	Falha reinicializável	Parada por inércia			O inversor detectou uma fonte de alimentação incompatível para a classificação de entrada CA do inversor. • Verifique a fonte de alimentação e substitua-a se for incorreta. • Se a fonte de alimentação estiver correta, atualize a placa de controle novamente. • Se este problema persistir, substitua a placa da fonte de alimentação do inversor ou a placa de interface da camada de alimentação.
10134 10234 10334	Falha PlacaU I1 Falha PlacaU I2 Falha PlacaU I3	Falha reinicializável	Parada por inércia			A fonte de alimentação na placa de disparo das fases U, V ou W falhou. • Se esta falha ocorrer apenas nesta fase, substitua a placa de disparo adequada. • Se esta falha ocorreu em todas as três fases, verifique a fonte de alimentação de 24 V na placa de fonte de alimentação do inversor que alimenta as placas de disparo e substitua a placa da fonte de alimentação do inversor, se necessário.
10135 10235 10335	Falha PlacaV I1 Falha PlacaV I2 Falha PlacaV I3					
10136 10236 10336	Falha PlacaW I1 Falha PlacaW I2 Falha PlacaW I3					

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
10137 10237 10337	OffsetCurr U I1 OffsetCurr U I2 OffsetCurr U I3	Alarme 1				O sensor da corrente para as fases U, V ou W não está lendo zero (desligado por mais de 1% da corrente nominal do inversor), enquanto o inversor não está operando. • Verifique o ponto de teste e a fonte de alimentação do inversor de leitura do sensor de corrente. Se necessário, substitua o sensor de corrente. • Se este problema persistir, substitua a placa da fonte de alimentação do inversor e/ou a placa de interface da camada de alimentação.
10138 10238 10338	OffsetCurr V I1 OffsetCurr V I2 OffsetCurr V I3					
10139 10239 10339	OffsetCurr W I1 OffsetCurr W I2 OffsetCurr W I3					

Falhas e alarmes do conversor (porta 11) (carcaças 8 e maiores)

A tabela abaixo contém uma lista de falhas e alarmes específicas para o conversor, o tipo de falha ou de alarme, a ação tomada quando o inversor falha, o parâmetro usado para configurar a falha ou o alarme (se aplicável) e uma descrição e ação (quando aplicável). Essas falhas e alarme aplicam-se somente aos inversores com carcaças 8 e maiores.

Tabela 13 – Ações, descrições e tipos de falhas e alarmes do conversor

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
11101 11201 11301	Pré-carg C1 Pré-carg C2 Pré-carg C3	Alarme 1				1. A linha de tensão CA está na faixa de 50 a 300 V (para inversores de classe 400 V) ou 50 a 400 V (para inversores de classe 600 V). A pré-carga começa quando a tensão da linha CA alcançar 300 V ou 400 V. 2. O inversor está em pré-carga por mais de 12 segundos. Se o alarme "C*n* Pré-carg" persistir por mais de 30 segundos, o inversor falhará. Após a energização ou um reset de falha, o conversor não emitirá nenhum alarme relacionado à tensão até que a tensão de entrada CA exceda 50 V para evitar que um alarme quando a fonte de alimentação auxiliar fornecida pelo cliente seja usada. 3. O teste de circuito aberto do barramento CC pode ser desligado e ligado. Se estes os ciclos de teste durarem mais de 10 segundos, ocorrerá o evento 144/244 "C*n* DC Bus Open". Alarme: • Verifique a linha de tensão em [C*n* L12 Line Volt], [C*n* L23 Line Volt], e [CV L31 Line Volt] (porta 11). • Verifique a corrente da fase em [C*n* Cor Fase L1], [C*n* Cor Fase L2], e [C*n* Cor Fase L3] (porta 11) e a tensão do barramento em [C*n* DC Bus Volt] (porta 11). A detecção da corrente da linha, da tensão da linha e da tensão do barramento é realizada na placa de disparo do conversor. Se este alarme persistir, substitua a placa de disparo do conversor. Falha: • Verifique se os transdutores de corrente não falharam de alguma maneira. Se necessário, substitua os três transdutores de corrente. • Verifique se o indutor CC não falhou. Se necessário, substitua o filtro indutor CC. • Verifique se a linha do conversor e a fiação do barramento CC estão conectados. • Verifique se o banco do capacitor está devidamente instalado e conectado.
		Falha sem reset	Parada por inércia			
11102 11202 11302	C1 Perda Fase L1 C2 Perda Fase L1 C3 Perda Fase L1	Alarme 1				As tensões da linha a linha CA estão desbalanceadas indicando uma fase de entrada CA aberta. • Procure por uma perda de linha CA ascendente. • Verifique se a fiação da linha de entrada de dados CA está devidamente conectada. • Verifique se há conexões soltas e/ou danificadas do chicote da placa de disparo do conversor. Se necessário, substitua o chicote da placa de disparo do conversor.
11103 11203 11303	C1 Perda Fase L2 C2 Perda Fase L2 C3 Perda Fase L2					
11104 11204 11304	C1 Perda Fase L3 C2 Perda Fase L3 C3 Perda Fase L3					
11111 11211 11311	C1 SobreTempSCR C2 SobreTempSCR C3 SobreTempSCR	Alarme 1			Y	Um alarme ocorre se a temperatura SCR calculada exceder 125 °C e a falha ocorrer quando a temperatura SCR calcula exceder 135 °C. • Verifique se há problemas de resfriamento – o ventilador de resfriamento do dissipador de calor está lento, o filtro do gabinete ou as aletas do dissipador de calor estão sujas ou a temperatura ambiente é muito alta.
		Falha reinicializável	Parada por inércia			
11112 11212 11312	C1 SobrTempDiss C2 SobrTempDiss C3 SobrTempDiss	Alarme 1			Y	Um alarme quando a temperatura do dissipador de calor excede 95 °C e uma falha quando a temperatura do dissipador de calor excede 100 °C. • Verifique se há um curto NTC ou se ele está desconectado. • Verifique se há problemas de resfriamento – o ventilador de resfriamento do dissipador de calor está lento, o filtro do gabinete ou as aletas do dissipador de calor estão sujas ou a temperatura ambiente é muito alta.
		Falha reinicializável	Parada por inércia			

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
11113 11213 11313	C1 SprTrnsQueim C2 SprTrnsQueim C3 SprTrnsQueim	Alarme 1				O bloco MOV está reportando que o sistema de supressão de tensão do transiente (TVSS) queimou. • Verifique se há conexões soltas e/ou danificadas no chicote MOV e substitua o que for necessário. • Substitua o bloco MOV. • Se o bloco MOV não estiver queimado e o chicote estiver conectado corretamente e não danificado, substitua a placa de disparo do conversor.
11114 11214 11314	Velc Sopr C1 Velc Sopr C2 Velc Sopr C3	Alarme 1				O ventilador do inversor está operando abaixo da velocidade de operação normal. • Verifique se há detritos no ventilador. Se necessário, limpe o ventilador e o invólucro. • Verifique o ruído no ventilador, indicando uma falha no mancal do motor. • Verifique se as conexões de alimentação e realimentação do ventilador não estão soltas ou desconectadas. • Substitua o ventilador, se necessário.
11115 11215 11315	QuedaLinha C1 QuedaLinha C2 QuedaLinha C3	Alarme 1 Falha reinicializável	 Parada por inércia		Y	A tensão do barramento está abaixo do valor especificado no parâmetro P451 [Nível Perd Eng A] ou P454 [Nível Perd Eng B] (porta 0) menos 20 Volts. Até que o conversor tenha estabelecido a comunicação com a placa de controle principal, este valor é padronizado em 180 V abaixo da memória do barramento do conversor. O conversor para de disparar os SCRs até que o valor nominal da tensão do barramento CC para a atual tensão da linha CA esteja dentro de 60 Volts em P12 [Mem Bar Dir] (porta 0). Se a condição da queda de linha persistir por mais de 60 segundo, o alarme torna-se uma falha. • Verifique as conexões da cablagem da alimentação. • Compare a tensão real do barramento CC ao valor exibido em [C*n* DC Bus Volt]. Se os valores forem diferentes, substitua a placa de disparo do conversor.
11116 11216 11316	Linha Minimo C1 Linha Minimo C2 Linha Minimo C3	Alarme 1				A tensão da linha CA é menor que 280 V (para um inversor de classe 400 V)/400 V (para um inversor de classe 600 V). • A tensão de linha CA deve exceder 320 V/440 V para recuperar-se deste alarme.
11117 11217 11317	FreqLinha C1 FreqLinha C2 FreqLinha C3	Alarme 1 Falha reinicializável	 Parada por inércia			A frequência de linha medida está fora da faixa (abaixo de 40 Hz ou acima de 65 Hz). Este alarme torna-se uma falha se a condição persistir por mais de 30 segundos. • Verifique a frequência de linha da alimentação de entrada. • Verifique se há conexões soltas e/ou danificadas do chicote da placa de disparo do conversor e substitua se necessário. • Se o chicote estiver conectado corretamente e não danificado, substitua a placa de disparo do conversor.
11118 11218 11318	Monofasico C1 Monofasico C2 Monofasico C3	Alarme 1 Falha reinicializável	 Parada por inércia			O conversor foi intencionalmente energizadas no modo monofásico com apenas a fase CA L1-L2 presente. O modo monofásico intencional é detectado somente na aplicação inicial da tensão da linha CA. A aplicação da tensão trifásica após o conversor entrou no modo monofásico resultará no alarme monofásico que irá tornar-se uma falha. • Verifique se somente um monofásico é aplicado a um inversor no modo monofásico.
11134 11234 11334	Sobrecorrente C1 Sobrecorrente C2 Sobrecorrente C3	Falha reinicializável	Parada por inércia			A corrente de entrada CA de pico excedeu 3000 A para cinco ciclos de linha. • Verifique se os transdutores de corrente estão conectados. • Verifique se há conexões soltas ou danificadas do chicote da placa de disparo do conversor e substitua se necessário. • Se os transdutores de corrente estiverem devidamente conectadas e o chicote da placa de disparo estiver OK, substitua a placa de disparo do conversor. • Procure por um SCR aberto ou curto no barramento CC.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
11135 11235 11335	Falha Terra C1 Falha Terra C2 Falha Terra C3	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A corrente de terra da entrada do conversor (pico) excedeu o limite definido em P16 [Niv Falha CorTer] (porta 11) para 5 ciclos da linha. Pode haver um curto interno no inversor entre uma fase, terra ou barramento CC. • Verifique se o chicote do transdutor de corrente está conectado à placa de disparo do conversor e se estão funcionando corretamente. Se necessário, substitua os três transdutores de corrente (CTs). • Se o chicote do transdutor de corrente estiver conectado e os CTs estiverem funcionando corretamente, substitua a placa de disparo do conversor. • Para determinar se há um desequilíbrio entre as fases, visualize os valores da corrente da fase de entrada em [C*n* Cor Fase L1], [C*n* Cor Fase L2] e [C*n* Cor Fase L3] (porta 11). [C*n* Gnd Current] (porta 11) é a corrente de terra calculada (não medida) com base nas correntes de fase. Se necessário, use a tendência quando ocorrer uma falha à terra na energização.
11136 11236 11336	NTC Diss Abt C1 NTC Diss Abt C2 NTC Diss Abt C3	Falha sem reset	Parada por inércia			O NTC do dissipador de calor do conversor está aberto. O NTC do dissipador de calor está montado no dissipador de calor do conversor e está conectado à placa de disparo do conversor. Um NTC aberto é considerado quando a temperatura do dissipador de calor estiver abaixo de -40 °C. • Verifique se há conexões soltas ou danificadas no chicote do NTC. • Meça a resistência do NTC e verifique se está dentro da faixa. • Se o chicote do NTC e a medição de resistência estiverem OK, substitua a placa de disparo do conversor.
11137 11237 11337	NTC Diss Crt C1 NTC Diss Crt C2 NTC Diss Crt C3	Falha sem reset	Parada por inércia			O NTC do dissipador de calor do conversor está em curto. O NTC do dissipador de calor está montado no dissipador de calor do conversor e está conectado à placa de disparo do conversor. Um NTC em curto é considerado quando a temperatura do dissipador de calor estiver acima de 200 °C. • Verifique se há conexões soltas ou danificadas no chicote do NTC. • Meça a resistência do NTC e verifique se está dentro da faixa. • Se o chicote do NTC e a medição de resistência estiverem OK, substitua a placa de disparo do conversor.
11138 11238 11338	Brd OvrTemp C1 Brd OvrTemp C2 Brd OvrTemp C3	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A placa de disparo apresenta sobretensão. Esta falha ocorre quando a temperatura da placa de disparo exceder 70 °C. • Verifique se há conexões soltas ou danificadas no chicote do ventilador do painel e se o ventilador está funcionando. Se necessário, substitua o chicote do ventilador e/ou o ventilador. • Reduza a temperatura ambiente. • Substitua a placa de disparo do conversor.
11139 11239 11339	Brd NTC Open C1 Brd NTC Open C2 Brd NTC Open C3	Falha sem reset	Parada por inércia			O NTC da placa de disparo do conversor está aberto. Um NTC aberto é considerado quando a temperatura estiver abaixo de -40 °C. • Substitua a placa de disparo do conversor.
11140 11240 11340	Brd NTC Curto C1 Brd NTC Curto C2 Brd NTC Curto C3	Falha sem reset	Parada por inércia			O NTC da placa de disparo do conversor está em curto. Um NTC em curto é considerado quando a temperatura estiver acima de 200 °C. • Substitua a placa de disparo do conversor.
11141 11241 11341	Fonte de alimentação C1 Fonte de alimentação C2 Fonte de alimentação C3	Falha reinicializável	Parada por inércia			A tensão de entrada da fonte de alimentação (entrada de 24 V e/ou fonte interna de +/-12 V) está operando fora da faixa aceitável. • Verifique a alimentação de entrada da placa de disparo do conversor. Os seguintes limites são usados: +24 V está abaixo de 20,1 V +12 V está abaixo de 10,0 V +12 V está acima de 15,0 V -12 V está acima de -10,0 V • Se a tensão da fonte de alimentação estiver dentro da faixa aceitável, substitua a placa de disparo do conversor.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
11142 11242 11342	Perda Comunic C1 Perda Comunic C2 Perda Comunic C3	Falha reinicializável	Parada por inércia			A placa de disparo do conversor perdeu a comunicação (através da placa de interface da camada de alimentação com a placa de controle principal. Uma vez que a causa principal da falha de comunicação seja resolvida, a alimentação deve ser desligada e ligada ou um reset do inversor para remover esta falha. **ATENÇÃO:** Perigo de dano permanente nos olhos ao usar equipamento de transmissão óptica. Este produto emite luz intensa e radiação invisível. Não olhe diretamente nas portas de fibra óptica ou conectores de cabo de fibra óptica. Desenergize o inversor antes de desconectar os cabos de fibra óptica. • Verifique se os cabos de fibra óptica estão devidamente conectados aos transceptores. • Verifique se os transceptores estão devidamente assentados nas portas. • Verifique se o cabo de fibra óptica não está quebrado ou trincado. • Verifique se a alimentação aplicada à placa de interface de fibra óptica, à placa de disparo e à placa de interface da camada de alimentação. Se necessário, substitua a interface da fibra óptica, a placa de disparo e ou a placa de interface de camada de alimentação.
11143 11243 11343	FalhaFirmwar C1 FalhaFirmwar C2 FalhaFirmwar C3	Falha sem reset	Parada por inércia			Uma falha de firmware ocorreu. • Reinicialize o inversor. Se esta falha persistir, substitua a placa de disparo do conversor.
11144 11244 11344	BarrCCAberto C1 BarrCCAberto C2 BarrCCAberto C3	Falha sem reset	Parada por inércia			A tensão do barramento CC não está acima de 12 V (para os inversores da classe 400 V) ou 20 V (para inversores de classe 600 V), pois os SCRs começaram a aceleram em rampa. Neste caso, o conversor tentará ligar os SCRs por aproximadamente 10 segundos antes de emitir esta falha. O evento 101/201 "C*n* Precharge" é emitido após a primeira tentativa. • Verifique se os transdutores de corrente não falharam de alguma maneira. Se necessário, substitua os três transdutores de corrente. • Verifique se o indutor CC não falhou. Se necessário, substitua o filtro indutor CC. • Verifique se a linha do conversor e a fiação do barramento CC estão conectados. • Verifique se o banco do capacitor está devidamente instalado e conectado.
11145 11245 11345	BarrCC Curto C1 BarrCC Curto C2 BarrCC Curto C3	Falha sem reset	Parada por inércia			A corrente de pico excedeu 150% da classificação do conversor durante a sequência de pré-carga. A corrente de carga em pico, normalmente, está limitada a 50% da classificação do conversor. • Procure por curtos no barramento CC interna e externamente. • Verifique se o chicote de P10 na placa de disparo do conversor está conectado e não danificado. Substitua o chicote conforme necessário. • Verifique se o banco do capacitor está devidamente instalado e conectado. • Procure por um IGBT em curto e substitua conforme necessário.
11146 11246 11346	CarcTrdtCorr C1 CarcTrdtCorr C2 CarcTrdtCorr C3	Falha sem reset	Parada por inércia			Foi detectada a perda da conexão do chicote do transdutor de corrente (CT).Um transdutor de corrente. • Verifique se o chicote de CT não está danificado e conectado a P6 na placa de disparo do conversor. Substitua o chicote se necessário. • Se este problema persistir, substitua a placa de disparo do conversor.
11147 11247 11347	CarcFusLinha C1 CarcFusLinha C2 CarcFusLinha C3	Falha sem reset	Parada por inércia			Foi detectada uma perda de conexão do chicote do fusível da linha. • Verifique se o chicote do fusível da linha não está danificado e conectado a P7 na placa de disparo do conversor. Substitua o chicote se necessário. • Se este problema persistir, substitua a placa de disparo do conversor.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
11148 11248 11348	C1 Line Fuse L1 C2 Line Fuse L1 C3 Line Fuse L1	Falha sem reset	Parada por inércia			O fusível da linha para Linha *n* está queimado. • Verifique o fusível e substitua, se necessário. • Verifique se o chicote do fusível para a linha 1 não está danificado e conectado a P7 na placa de disparo do conversor. Substitua o chicote se necessário. • Se este problema persistir, substitua a placa de disparo do conversor.
11149 11249 11349	C1 Line Fuse L2 C2 Line Fuse L2 C3 Line Fuse L2					
11150 11250 11350	C1 Line Fuse L3 C2 Line Fuse L3 C3 Line Fuse L3					
11157 11257 11357	CarcFusBarr C1 CarcFusBarr C2 CarcFusBarr C3	Falha sem reset	Parada por inércia			Foi detectada uma perda de conexão do chicote do fusível do barramento. • Verifique o chicote do fusível do barramento e substitua, se necessário. • Se este problema persistir, substitua a placa de disparo do conversor.
11158 11258 11358	PosFusBarr C1 PosFusBarr C2 PosFusBarr C3	Falha sem reset	Parada por inércia			O fusível do barramento CC+ está queimado. • Verifique o chicote e o fusível do barramento CC+ e substitua, se necessário. • Se este problema persistir, substitua a placa de disparo do conversor.
11159 11259 11359	NegFusBarr C1 NegFusBarr C2 NegFusBarr C3	Falha sem reset	Parada por inércia			O fusível do barramento DC- está queimado. • Verifique o chicote e o fusível do barramento CC- e substitua, se necessário. • Se este problema persistir, substitua a placa de disparo do conversor.
11160 11260 11360	ComandoParar C1 ComandoParar C2 ComandoParar C3	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A placa de controle principal comandou a placa de disparo do conversor a parar devido a uma condição de barramento assimétrico. • Verifique as conexões e a fiação do barramento CC.
11161 11261 11361	LinhaCA Alta C1 LinhaCA Alta C2 LinhaCA Alta C3	Falha reinicializável	Parada por inércia			A tensão da linha CA excedeu 565 V (para inversores de classe 400 V) ou 815 V (para inversores de classe 600 V) que corresponde à tensão do barramento nominal de 799 Vcc (para inversores de classe 400 V) ou 1150 Vcc (para inversores da classe 600 V). Esta falha pretende proteger o banco do capacitor de uma condição de sobretensão especialmente se um inversor da classe 400 V for colocado em um sistema de 600 V acidentalmente. • Verifique a tensão da linha de entrada.
11162 11262 11362	Perda Linha C1 Perda Linha C2 Perda Linha C3	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	Uma perda de linha CA ocorreu. • Monitore a linha CA de entrada para a tensão baixa ou interrupção da alimentação.
11163 11263 11363	FilaFalCheia C1 FilaFalCheia C2 FilaFalCheia C3	Falha reinicializável	Parada por inércia			A fila de falhas está cheia. Há pelo menos outras três falhas na fila. • Localizar as falhas e removê-las liberará espaço para outras falhas na fila (se houver).

Falhas e alarmes da pré-carga (porta 11) (carcaças 8 e maiores)

A tabela abaixo contém uma lista de falhas e alarmes específicas para a pré-carga, o tipo de falha ou de alarme, a ação tomada quando o inversor falha, o parâmetro usado para configurar a falha ou o alarme (se aplicável) e uma descrição e ação (quando aplicável). Essas falhas e alarme aplicam-se somente aos inversores com carcaças 8 e maiores.

Tabela 14 – Ações, descrições e tipos de falhas e alarmes do conversor

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
11101 11201 11301	P1 Precharge P2 Precharge P3 Precharge	Alarme 1				A tensão delta do barramento CC (Vbus_in – Vbus_out) é superior a 25 V quando a chave em caixa moldada (MCS) está aberta. Este alarme é suprimido quando houver uma falha de pré-carga.
		Falha reinicializável	Parada por inércia			A tensão do barramento CC não atendeu todas as condições necessárias para fechar a chave em caixa moldada (MCS) dentro do período de tempo-limite. 1. A entrada do barramento CC não estão em sobretensão 2. A entrada do barramento CC não estão em subtensão 3. A tensão delta do barramento CC (Vbus_in – Vbus_out) é inferior a 25 V
11115 11215 11315	P1 Bus Dip P2 Bus Dip P3 Bus Dip	Alarme 1				Ocorre somente quando o inversor está off-line ou em modo independente. A tensão do barramento caiu em mais de 180 V abaixo da memória do barramento do inversor. O alarme é liberado quando a tensão do barramento aumenta até 60 V da memória do barramento do inversor.
11119 11219 11319	P1 240 VAC Loss P2 240 VAC Loss P3 240 VAC Loss	Alarme 1				Não há 240 Vca enquanto o inversor estiver no estado inativo. Este alarme é suprimido quando houver uma falha de perda de 240 Vca.
		Falha reinicializável	Parada por inércia			240 Vca foi perdido enquanto estiver no estado ativo. O estado ativo ocorre sempre que o inversor não estiver parado, por exemplo, a chave em caixa moldada (MCS) estiver abrindo ou fechando ou já estiver fechada.
11120 11220 11320	P1 240VAC Discon P2 240VAC Discon P3 240VAC Discon	Alarme 1				A seccionadora de 240 Vca está aberta quando o controlador de pré-carga estiver no estado pronto (MCS não está fechado).
11121 11221 11321	P1 Bus Undervolt P2 Bus Undervolt P3 Bus Undervolt	Alarme 1				A tensão do barramento de entrada está abaixo de 400 Vcc enquanto a chave em caixa moldada (MCS) estiver aberta. Nível de histerese de 420 Vcc. Este alarme é suprimido quando houver uma falha por subtensão do barramento.
		Falha reinicializável	Parada por inércia			A tensão de entrada do barramento caiu abaixo de 400 V enquanto a chave em caixa moldada (MCS) estava fechada. Nível de histerese em 420 V. O SMPS do sistema cai próximo a 340 Vcc.
11122 11222 11322	P1 Bus Overvolt P2 Bus Overvolt P3 Bus Overvolt	Alarme 1				A tensão do barramento de entrada excede 820 Vcc. Nível de histerese de 800 Vcc.
11123 11223 11323	P1 Door Open P2 Door Open P3 Door Open	Alarme 1				O contato de fechamento da porta está aberto.
11130 11230 11330	P1 MCS ShuntTrip P2 MCS ShuntTrip P3 MCS ShuntTrip	Falha reinicializável	Parada por inércia			O contato auxiliar da chave em caixa moldada (MCS) não abriu dentro de 1 segundo após a ativação da bobina de desarme paralelo.
11131 11231 11331	P1 MCS CloseFail P2 MCS CloseFail P3 MCS CloseFail	Falha reinicializável	Parada por inércia			O contato auxiliar da chave em caixa moldada (MCS) não fechou dentro de 2 segundos após a ativação da bobina de fechamento.
11132 11232 11332	P1 MCSAuxContact P2 MCSAuxContact P3 MCSAuxContact	Falha reinicializável	Parada por inércia			O contato auxiliar da chave em caixa moldada (MCS) foi aberto quando o MCS estava fechado ou fechou quando o MCS estava aberto. Se o MCS falhou ao fechar, há uma falha e ele não é reportada.
11133 11233 11333	P1 MCS Closed P2 MCS Closed P3 MCS Closed	Falha reinicializável	Parada por inércia			A tensão na chave em caixa moldada (MCS) excedeu 10 V quando ela estava fechada.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
11138 11238 11338	P1 Brd Overtemp P2 Brd Overtemp P3 Brd Overtemp	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A placa de disparo apresenta sobretensão. Esta falha ocorre quando a temperatura da placa de disparo exceder 70 °C. • Verifique se há conexões soltas ou danificadas no chicote do ventilador do painel e se o ventilador está funcionando. Se necessário, substitua o chicote do ventilador e/ou o ventilador. • Reduza a temperatura ambiente. • Substitua a placa de disparo do conversor.
11139 11239 11339	P1 Brd NTC Open P2 Brd NTC Open P3 Brd NTC Open	Falha sem reset	Parada por inércia			O NTC da placa de disparo do conversor está aberto. Um NTC aberto é considerado quando a temperatura estiver abaixo de -40 °C. • Substitua a placa de disparo do conversor.
11140 11240 11340	P1 Brd NTC Short P2 Brd NTC Short P3 Brd NTC Short	Falha sem reset	Parada por inércia			O NTC da placa de disparo do conversor está em curto. Um NTC em curto é considerado quando a temperatura estiver acima de 200 °C. • Substitua a placa de disparo do conversor.
11141 11241 11341	P1 Power Supply P2 Power Supply P3 Power Supply	Falha reinicializável	Parada por inércia			A tensão de entrada da fonte de alimentação (entrada de 24 V e/ou fonte interna de +/-12 V) está operando fora da faixa aceitável. • Verifique a alimentação de entrada da placa de disparo do conversor. Os seguintes limites são usados: +24 V está abaixo de 20,1 V +12 V está abaixo de 10,0 V +12 V está acima de 15,0 V -12 V está acima de -10,0 V • Se a tensão da fonte de alimentação estiver dentro da faixa aceitável, substitua a placa de disparo do conversor.
11142 11242 11342	P1 Comm Loss P2 Comm Loss P3 Comm Loss	Falha reinicializável	Parada por inércia			A placa de disparo do conversor perdeu a comunicação (através da placa de interface da camada de alimentação com a placa de controle principal. Uma vez que a causa principal da falha de comunicação seja resolvida, a alimentação deve ser desligada e ligada ou um reset do inversor para remover esta falha. **ATENÇÃO:** Perigo de dano permanente nos olhos ao usar equipamento de transmissão óptica. Este produto emite luz intensa e radiação invisível. Não olhe diretamente nas portas de fibra óptica ou conectores de cabo de fibra óptica. Desenergize o inversor antes de desconectar os cabos de fibra óptica. • Verifique se os cabos de fibra óptica estão devidamente conectados aos transceptores. • Verifique se os transceptores estão devidamente assentados nas portas. • Verifique se o cabo de fibra óptica não está quebrado ou trincado. • Verifique se a alimentação aplicada à placa de interface de fibra óptica, à placa de disparo e à placa de interface da camada de alimentação. Se necessário, substitua a interface da fibra óptica, a placa de disparo e ou a placa de interface de camada de alimentação.
11143 11243 11343	P1 Firmware Flt P2 Firmware Flt P3 Firmware Flt	Falha sem reset	Parada por inércia			Uma falha de firmware ocorreu. • Reinicialize o inversor. Se esta falha persistir, substitua a placa de disparo do conversor.
11145 11245 11345	P1 DC Bus Short P2 DC Bus Short P3 DC Bus Short	Falha sem reset	Parada por inércia			A corrente de pico excedeu 150% da classificação do conversor durante a sequência de pré-carga. A corrente de carga em pico, normalmente, está limitada a 50% da classificação do conversor. • Procure por curtos no barramento CC interna e externamente. • Verifique se o chicote de P10 na placa de disparo do conversor está conectado e não danificado. Substitua o chicote conforme necessário. • Verifique se o banco do capacitor está devidamente instalado e conectado. • Procure por um IGBT em curto e substitua conforme necessário.
11157 11257 11357	P1 BFuse Harness P2 BFuse Harness P3 BFuse Harness	Falha sem reset	Parada por inércia			Foi detectada uma perda de conexão do chicote do fusível do barramento. • Verifique o chicote do fusível do barramento e substitua, se necessário. • Se este problema persistir, substitua a placa de disparo do conversor.

Nº do evento	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
11158 11258 11358	P1 BFuse Pos P2 BFuse Pos P3 BFuse Pos	Falha sem reset	Parada por inércia			O fusível do barramento CC+ está queimado. • Verifique o chicote e o fusível do barramento CC+ e substitua, se necessário. • Se este problema persistir, substitua a placa de disparo do conversor.
11159 11259 11359	P1 BFuse Neg P2 BFuse Neg P3 BFuse Neg	Falha sem reset	Parada por inércia			O fusível do barramento DC- está queimado. • Verifique o chicote e o fusível do barramento CC- e substitua, se necessário. • Se este problema persistir, substitua a placa de disparo do conversor.
11160 11260 11360	P1 Command Stop P2 Command Stop P3 Command Stop	Falha reinicializável	Parada por inércia		Y	A placa de controle principal comandou a placa de disparo do conversor a parar devido a uma condição de barramento assimétrico. • Verifique as conexões e a fiação do barramento CC.
11163 11263 11363	P1 Fault Q Full P2 Fault Q Full P3 Fault Q Full	Falha reinicializável	Parada por inércia			A fila de falhas está cheia. Há pelo menos outras três falhas na fila. • Localizar as falhas e removê-las liberará espaço para outras falhas na fila (se houver).

Funções N-1 e Re-Rate

O recurso N-1 está disponível nos inversores de carcaça 9 ou maiores. Este recurso permite que o inversor funcione em limites de corrente reduzidos se um dos conjuntos do inversor/conversor em paralelo falha.

A letra N representa o número dos conjuntos do inversor no inversor. Por exemplo, um inversor de carcaça 9 tem dois conjuntos de inversores, portanto, N=2. Um inversor de carcaça 9 que operar o recurso N-1 funcionará em um conjunto de inversor que é N-1 =1.

O recurso N-1 não muda a classificação do inversor. Esta é a maneira de impor as restrições de saída temporárias no inversor até que o conjunto do inversor/conversor danificado seja reparado e reinstalado. Alguns clientes pode optar por superdimensionar seus inversores para ter conjuntos inversor/conversor redundantes.

A função Re-Rate permite que a classificação do inversor seja alterada. Este procedimento é usado quando fizer alterações em longo prazo.

N-1 e Re-Rating com Integrated Motion on Ethernet/IP

Estes recursos não podem ser usados enquanto o inversor estiver no modo Integrated Motion on Ethernet/IP. Se estes recursos forem necessários, desconecte o inversor da rede EtherNet/IP, execute o procedimento N-1 ou Re-Rate, reconecte o inversor à rede.

Uso do recurso N-1

Este procedimento descreve como usar o recurso N-1 para operar o inversor em limites reduzidos porque um conjunto inversor/conversor falhou.

IMPORTANTE Você não pode atualizar em flash um inversor que está usando o recurso N-1.

Para mais informações sobre remoção do conjunto e precauções gerais de segurança relacionadas à entrada CA e à entrada CC comum dos inversores PowerFlex 755, consulte PowerFlex 750-Series AC Drives Installation Instructions, publicação 750-IN001.

1. Remova toda a alimentação de entrada para o inversor.
2. Desconecte e remova o conjunto do inversor com falha do painel.

   A base de controle pode precisar ser retirada no conjunto do inversor desabilitado para um dos conjuntos do inversor restante. Consulte PowerFlex 750-Series AC Drives Hardware Service Manual, publicação 750-TG001.
3. Energize o inversor.

   Com o conjunto do inversor removido, uma falha F360 “N-1 See Manual” é indicada.

4. Verifique a nova classificação mostrada na porta 10, P21 [Effctv I Rating].

   Ajuste a porta 10, P20 [Recfg Acknowledg] em 1 “Acknowledge” para aceitar a reconfiguração.
5. Pressione a tecla Stop na IHM para remover a falha.

   P20 [Recfg Acknowledg] retorna automaticamente a 0 “Ready.”

   O alarme 322 “N-1 Operation” é indicado e persiste enquanto o inversor estiver neste estado reconfigurado.
6. Execute o inversor reconfigurado com os limites reduzidos de alimentação e de corrente.

Uso do recurso Re-Rate

Este procedimento descreve como usar o recurso Re-Rate para operar o inversor em uma classificação reduzida porque um conjunto do inversor foi removido.

1. Salve as configurações do parâmetro de corrente do inversor usando a interface homem-máquina (IHM), DriveExecutive ou DriveExplorer.
2. Remova toda a alimentação de entrada para o inversor.

   ATENÇÃO: Para evitar o perigo de choque elétrico, verifique se a tensão nos capacitores de barramento descarregou completamente antes de fazer manutenção. Meça a tensão do barramento CC nos soquetes DC+ e DC- TESTPOINT na parte dianteira do módulo de potência.
3. Desconecte todos os cabos de fibra óptica na placa de interface de fibra, incluindo as conexões com os conjuntos do inversor que não serão removidos.
4. Remova o conjunto do inversor selecionado no painel.
5. Energize o inversor.

   Com todos os cabos de fibra óptica desconectado, os erros de verificação da porta “No Inverters” e “No Converters” são indicados.
6. Na IHM, pressione FIX para reconhecer o erro e Enter para confirmar.
7. Remova toda a alimentação de entrada para o inversor. Verifique se os capacitores de barramento estão descarregados antes de continuar.
8. Reconecte os cabos de fibra óptica na placa de interface de fibra.
9. Energize o inversor.

   Com o conjunto do inversor removido, um erro de verificação da porta “One Inverter” é indicado.
10. Na IHM, pressione FIX para reconhecer o erro e Enter para confirmar.

    Uma falha F361 “Rerate See Manual” é indicada.

11. Verifique a nova classificação mostrada na porta 10, P21 [Effctv I Rating].

    Ajuste a porta 10, P20 [Recfg Acknowledg] em 1 “Acknowledge” para aceitar a reconfiguração.

IMPORTANTE	Os parâmetros do inversor são configurados com os ajustes de fábrica quando a nova classificação for reconhecida. Se existir uma condição que não permita que os parâmetros do inversor sejam definidos com os ajustes de fábrica, a configuração de P20 como 1 “Acknowledge” não será aceita. Tais condições incluem o inversor que está em operação atualmente, o DeviceLogix que está em operação no momento ou o inversor que está se comunicando com um CLP.

12. Pressione a tecla Stop na IHM para remover a falha.

    P20 [Recfg Acknowledg] retorna automaticamente a 0 “Ready.”

13. Use a função de download da IHM, do DriveExecutive ou do DriveExplorer para baixar os ajustes de parâmetros salvos na Etapa 1.

IMPORTANTE	Não use a função Compare Screen Copy no DriveExecutive nem a função Error Check Download no DriveExplorer para executar esta etapa.

14. Execute o inversor reconfigurado com os limites reduzidos de classificação e de alimentação.

Uso do recurso Re-Rate para adicionar ou substituir um conjunto de inversor

Este procedimento descreve como usar o recurso Re-Rate para aumentar a classificação do inversor porque um conjunto de inversor foi adicionado. Por exemplo, um conjunto de inversor foi reparado e está sendo reinstalado. Como o inversor estava em Re-Rated quando o conjunto do inversor foi removido, ele precisa ser reclassificado para operar no limite total de classificação e de alimentação.

1. Salve as configurações do parâmetro de corrente do inversor usando a interface homem-máquina (IHM), DriveExecutive ou DriveExplorer.
2. Remova toda a alimentação de entrada para o inversor.

⚠	**ATENÇÃO:** Para evitar o perigo de choque elétrico, verifique se a tensão nos capacitores de barramento descarregou completamente antes de fazer manutenção. Meça a tensão do barramento CC nos soquetes DC+ e DC- TESTPOINT na parte dianteira do módulo de potência.

3. Adicione o conjunto do inversor ao inversor e conecte-o à placa de interface de fibra na ordem consecutiva.

4. Energize o inversor.

   Com a adição de um conjunto do inversor, os erros de verificação da porta indicam o número de conjuntos de inversor instalados. Por exemplo, uma carcaça 9 indicaria “dois inversores” e “dois conversores”.

5. Na IHM, pressione FIX para reconhecer o erro e Enter para confirmar.

   Uma falha F361 “Rerate See Manual” é indicada.

6. Verifique a nova classificação mostrada na porta 10, P21 [Effctv I Rating].

   Ajuste a porta 10, P20 [Recfg Acknowledg] em 1 “Acknowledge” para aceitar a reconfiguração.

IMPORTANTE	Os parâmetros do inversor são configurados com os ajustes de fábrica quando a nova configuração for reconhecida. Se existir uma condição que não permita que os parâmetros do inversor sejam definidos com os ajustes de fábrica, a configuração de P20 como 1 “Acknowledge” não será aceita. Tais condições incluem o inversor que está em operação atualmente, o DeviceLogix que está em operação no momento ou o inversor que está se comunicando com um CLP.

7. Pressione a tecla Stop na IHM para remover a falha.

   P20 [Recfg Acknowledg] retorna automaticamente a 0 “Ready.”

8. Use a função de download da IHM, do DriveExecutive ou do DriveExplorer para baixar os ajustes de parâmetros salvos na Etapa 1.

IMPORTANTE	Não use a função Compare Screen Copy no DriveExecutive nem a função Error Check Download no DriveExplorer para executar esta etapa.

9. Execute o inversor com os limites máximos de classificação e de alimentação.

Eventos da EtherNet/IP incorporada (porta 13)

O adaptador tem uma fila de eventos para registrar eventos significativos que ocorrente na operação do adaptador. Quando tal evento ocorre, uma entrada que consiste no código numérico do evento e um registro de data e hora é colocada na fila de eventos. Você pode visualizar a fila de eventos usando a IHM do PowerFlex 20-HIM-A6/-C6S, o software DriveExplorer (versão 6.01 ou superior), o software DriveExecutive (versão 5.01 ou superior) ou outros clientes usando o objeto de falha da DPI. Para detalhes sobre a visualização e a remoção de eventos usando a IHM, consulte PowerFlex 20-HIM-A6/-C6S HIM (Human Interface Module) User Manual, publicação 20HIM-UM001.

Muitos eventos que estão na fila ocorrem sob a operação normal. Se você encontrar problemas inesperados de comunicação, os eventos podem ajudar você ou a equipe da Rockwell Automation a localizar o problema. Os eventos a seguir podem aparecer na fila de eventos.

Tabela 15 – Eventos do módulo adaptador

Código	Evento	Descrição
13001	No Event	O texto exibido em uma entrada da fila de eventos vazia.
13002	Lig Disposit	A alimentação foi aplicada ao módulo adaptador.
13003	Rein Dispos	O adaptador foi reinicializado.
13004	Err CRC EEPROM	O checksum EEPROM/CRC está incorreto e limita a funcionalidade do módulo adaptador. Os valores padrão dos parâmetros devem ser carregado para remover esta condição.
13005	Apl Atualiz	O firmware da aplicação do módulo adaptador teve a memória flash atualizada.
13006	Rein Atualiz	O firmware de inicialização do sistema do módulo adaptador teve a memória flash atualizada.
13007… 13024	Reservado	–

Tabela 16 – Eventos DPI

Código	Evento	Descrição
13025	Rein Manual DPI	O adaptador foi reinicializado.
13026… 13028	Reservado	–

Tabela 17 – Eventos de rede

Código	Evento	Descrição
13029	Link Red At	Um link da rede estava disponível para o módulo adaptador.
13030	Link Red dstv	O link da rede foi removido do módulo adaptador.
13031	End Dup Red	O adaptador usa o mesmo endereço IP que outro dispositivo na rede.
13032	Net Comm Fault	O módulo adaptador detectou uma falha de comunicação na rede.
13033	Rein Env REd	O módulo adaptador recebeu uma reinicialização da rede.
13034	ES Red Fech	Uma conexão de E/S da rede para o módulo adaptador foi fechada.
13035	Fal Red Ocs	O módulo adaptador recebeu pacotes "inativos" da rede.
13036	ES Red Abt	Uma conexão de E/S da rede para o módulo adaptador foi aberta.
13037	Lim ES Red	Uma conexão de E/S da rede para o módulo adaptador terminou a temporização.
13038	Net IO Size Err	O módulo adaptador recebeu um pacote de E/S com tamanho incorreto.
13039	Fech ES PCCC	O dispositivo que envia as mensagens de controle do PCCC para o módulo adaptador definiu o tempo-limite do controle do PCCC como zero.
13040	Abr ES PCCC	O módulo adaptador começou a receber as mensagens de controle do PCCC (o tempo-limite de controle do PCCC foi definido anteriormente em um valor diferente de zero).
13041	Lim ES PCCC	O módulo adaptador não recebeu uma mensagem de controle do PCCC por um tempo-limite superior ao tempo-limite de controle do PCCC.

Código	Evento	Descrição
13042	Ctrl Msg Abt	O atributo de tempo-limite nos objetos CIP Register ou Assembly foi gravado com um valor diferente de zero, permitindo que as mensagens de controle sejam enviadas ao módulo adaptador.
13043	Ctrl Msg Fech	O atributo de tempo-limite nos objetos CIP Register ou Assembly foi gravado com um valor diferente de zero, proibindo que as mensagens de controle sejam enviadas ao módulo adaptador.
13044	Lim Ctrl Msg	O atributo de tempo-limite nos objetos CIP Register ou Assembly transcorreu entre os acessos a estes objetos.
13045	ES Par Abt	O módulo adaptador recebeu a primeira mensagem da E/S peer.
13046	Lim ES Par	O módulo adaptador não recebeu uma mensagem de E/S peer por um período superior ao tempo-limite da E/S peer.
13047… 13054	Reservado	–
13055	Resposta BOOTP	O módulo adaptador recebeu uma resposta à sua solicitação BOOTP.
13056	E-mail Failed	O módulo adaptador encontrou um erro ao tentar enviar uma mensagem de e-mail solicitada.
13057	Fal Cart Opção	O módulo adaptador passou por uma condição de falha genérica (inversor somente).
13058	Módulo Default	O módulo adaptador foi definido com os padrões.
13059	Ger Memória rede	O adaptador encontrou um erro nos contadores ou listas de buffer.

Falhas e alarmes de E/S

A tabela abaixo contém uma lista de falhas e alarmes específicos para a E/S, o tipo de falha ou de alarme, a ação tomada quando o inversor falha, o parâmetro usado para configurar a falha ou o alarme (se aplicável) e a descrição e ação (quando aplicável).

Tabela 18 – Descrições e ações, tipos de falha e alarme de E/S

Nº do evento(1)	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
*xx*000	Sem entrada					
*xx*001	Perda Ent Anlg	Configurável		P53/P63 [Ativ Per Entr AnlgX]		A entrada analógica tem um sinal perdido.
*xx*002	Giro Motor PTC	Configurável		P40 [Config PTC]		Sobretemperatura do PTC (Coeficiente de temperatura positiva) do motor.
*xx*005	Relay0 Life	Configurável		P106 [ActnEvntDur R00]		Manutenção preditiva.
*xx*006	Relay1 Life	Configurável		P116 [DurEvntAtiv R01]		Manutenção preditiva.
xx010	SomaVer Cal Anlg	Falha sem reset	Parada por inércia			A leitura de checksum dos dados de calibração analógica não correspondeu ao checksum calculado. Substituir módulo opcional.
*xx*058	Módulo Default	Falha	Parada por inércia			O módulo foi comandado a gravar os valores padrões.

(1) *xx* indica o número da porta. Consulte Códigos de exibição de falha e de alarme na página 297 para obter uma explicação.

Falha de Safe Torque Off

A tabela abaixo lista a falha específica de Safe Torque-Off, a ação tomada na falha do inversor e sua descrição.

Tabela 19 – Descrições e ações, tipos de falha e de alarme de torque seguro

Nº do evento(1)	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
*xx*000	Sem entrada					
*xx*058	Módulo Default	Falha	Parada por inércia			O módulo foi comandado a gravar os valores padrões.

(1) *xx* indica o número da porta. Consulte Códigos de exibição de falha e de alarme na página 297 para obter uma explicação.

Falhas ATEX

A tabela abaixo lista a falha específica ATEX, a ação tomada na falha do inversor e sua descrição.

Tabela 20 – Tipos de Falhas ATEX, Descrições e Ações

Nº do evento(1)	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
*xx*011	Temp Exc PTC	Falha reinicializável	Parada por inércia			Uma condição de temperatura excessiva foi detectada no motor ou o caminho do sensor está interrompido.
*xx*012	CurtoCircuito PTC	Falha reinicializável	Parada por inércia			Uma condição de curto-circuito foi detectada no caminho do sensor. Se não for possível remover a falha, certifique-se de que o sensor térmico conectado seja do tipo PTC e não do tipo termostático.
*xx*013	PerdaTensão ATX	Falha reinicializável	Parada por inércia			Possível dano ao hardware. O motor para o sensor térmico está em curto. Ruído EMC excessivo devido a aterramento/blindagem incorretos.
*xx*014	ThermostatOvrTmp	Falha reinicializável	Parada por inércia			Uma condição de temperatura excessiva foi detectada no motor ou o caminho do sensor está interrompido.

(1) *xx* indica o número da porta onde a opção ATEX está instalada.

Falhas e alarmes do encoder incremental simples

A tabela abaixo contém uma lista de falhas e alarmes específicas para o encoder, o tipo de falha ou de alarme, a ação tomada quando o inversor falha, o parâmetro usado para configurar a falha ou o alarme (se aplicável) e uma descrição e ação (quando aplicável).

Tabela 21 – Descrições e ações, tipos de falha e de alarme do encoder incremental simples

Nº do evento(1)	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
*xx*000	Abr. Fio	Configurável		P3 [Cfg Perd Realim]		O módulo do encoder detectou um sinal de entrada (A, B ou Z) no mesmo estado de seu complemento (A Não, B Não ou Z Não). Para que a detecção de fio aberto funcione, os sinais do encoder devem ser diferenciais (não simples). O canal Z é o único verificado quando ativado. Consulte P1 [Cfg Encoder].
*xx*001	Perda Fase	Configurável		P3 [Cfg Perd Realim]		Mais de 30 eventos de desbalanceamentos de fase (fio aberto) ocorreram por um período de 8 milissegundos. As mesmas restrições da detecção de fio aberto são aplicáveis.
*xx*002	Quadrature Loss	Configurável		P3 [Cfg Perd Realim]		Os eventos de perda de quadratura ocorrem quando transições simultâneas de borda ocorrem nos canais A e B do encoder. Esta falha ocorrerá quando mais de 10 eventos de perda de quadratura são detectados em um período de 10 milissegundos. É válido somente quando os canais A e B são usados (não Bit 1 "Só A Chan") em P1 [Cfg Encoder].
*xx*058	Módulo Default	Falha	Parada por inércia			O módulo foi comandado a gravar os valores padrões.

(1) *xx* indica o número da porta. Consulte Códigos de exibição de falha e de alarme na página 297 para obter uma explicação.

Falhas e alarmes do encoder incremental duplo

A tabela abaixo contém uma lista de falhas e alarmes específicas para o encoder, o tipo de falha ou de alarme, a ação tomada quando o inversor falha, o parâmetro usado para configurar a falha ou o alarme (se aplicável) e uma descrição e ação (quando aplicável).

Tabela 22 – Descrições e ações, tipos de falha e de alarme do encoder incremental duplo

Nº do evento(1)	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição/Ação(ões)
*xx*000	Enc0 Open Wire	Configurável		P3 [CnfgPrdFdbk Enc0]		O módulo do encoder duplo detectou um sinal de entrada 0 do encoder (A, B ou Z) no mesmo estado de seu complemento (A Não, B Não ou Z Não). Para que a detecção de fio aberto funcione, os sinais do encoder devem ser diferenciais (não simples). O canal Z é o único verificado quando ativado. Consulte P1 [Cnfg Cod 0].
*xx*001	Enc0 Phase Loss	Configurável		P3 [CnfgPrdFdbk Enc0]		Mais de 30 eventos de desbalanceamentos de fase encoder 0 (fio aberto) ocorreram por um período de 8 milissegundos. As mesmas restrições da detecção de Abr. Fio Enc0 são aplicáveis.
*xx*002	Enc0 Quad Loss	Configurável		P3 [CnfgPrdFdbk Enc0]		Os eventos de perda de quadratura do encoder 0 ocorrem quando transições simultâneas de borda ocorrem nos canais A e B do encoder 0. Esta falha ocorrerá quando mais de 10 eventos de perda de quadratura são detectados em um período de 10 milissegundos. É válido somente quando os canais A e B forem usados (não Bit 1 "Só A Chan") em P1 [Cnfg. Cod. 0].
*xx*030	Enc1 Open Wire	Configurável		P13 [CnfPrdFdbk Eric1]		O módulo do encoder duplo detectou um sinal de entrada 1 do encoder (A, B ou Z) no mesmo estado de seu complemento (A Não, B Não ou Z Não). Para que a detecção de fio aberto funcione, os sinais do encoder devem ser diferenciais (não simples). O canal Z é o único verificado quando ativado. Consulte P11 [Cnfg. Cod. 1].
*xx*031	Enc1 Phase Loss	Configurável		P13 [CnfPrdFdbk Eric1]		Mais de 30 eventos de desbalanceamentos de fase encoder 1 (fio aberto) ocorreram por um período de 8 milissegundos. As mesmas restrições da detecção de Abr. Fio Enc1 são aplicáveis.
*xx*032	Enc1 Quad Loss	Configurável		P13 [CnfPrdFdbk Eric1]		Os eventos de perda de quadratura do encoder 1 ocorrem quando transições simultâneas de borda ocorrem nos canais A e B do encoder 1. Esta falha ocorrerá quando mais de 10 eventos de perda de quadratura são detectados em um período de 10 milissegundos. É válido somente quando os canais A e B forem usados (não Bit 1 "Só A Chan") em P1 [Cnfg. Cod. 1].
*xx*058	Módulo Default	Falha	Parada por inércia			O módulo foi comandado a gravar os valores padrões.

(1) *xx* indica o número da porta. Consulte Códigos de exibição de falha e de alarme na página 297 para obter uma explicação.

Falhas e alarmes de realimentação universal

A tabela abaixo contém uma lista de falhas e alarmes específicas para realimentação universal, o tipo de falha ou de alarme, a ação tomada quando o inversor falha, o parâmetro usado para configurar a falha ou o alarme (se aplicável) e uma descrição e ação (quando aplicável).

Tabela 23 – Descrições e ações de tipos de falha e alarme de realimentação universal

Nº do evento(1)	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição
*xx*000	LightSrc Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Falha da fonte de luz
*xx*001	Ch0 SigAmp Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Erro da amplitude do sinal
*xx*002	Ch0 PsnVal Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Erro do valor de posição
*xx*003	Ch0 OverVolt Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Erro de sobretensão
*xx*004	Ch0 UndVolt Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Erro de subtensão
*xx*005	Ch0 OverCur Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Erro de sobrecorrente
*xx*006	Ch0 Battery Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Bateria descarregada
*xx*009	Ch0 AnalSig Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface hiperface – Sinais analógicos fora da especificação
*xx*010	Ch0 IntOfst Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface hiperface – Offset angular interno com falha
*xx*011	Ch0 DataTabl Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Tabela de partição de campo de dados danificada
*xx*012	Ch0 AnalLim Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Valores limites analógicos não disponíveis
*xx*013	Ch0 Int I2C Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Barramento I2C interno fora de operação
*xx*014	Ch0 IntChksm Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Erro de checksum interno
*xx*015	Ch0 PrgmResetErr	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – O reset do encoder ocorreu como resultado da monitoração do programa
*xx*016	Ch0 CntOvrflwErr	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Sobrecontagem do contador
*xx*017	Ch0 Parity Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Erro de paridade
*xx*018	Ch0 Chksum Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Checksum dos dados transmitidos está incorreto
*xx*019	Ch0 InvCmd Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Código de comando desconhecido
*xx*020	Ch0 SendSize Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Número de dados transmitidos está incorreto
*xx*021	Ch0 CmdArgmt Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Argumento de comando transmitido não permitido
*xx*022	Ch0 InvWrtAdrErr	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – O campo de dados selecionado não deve receber gravação (endereço inválido para gravação)
*xx*023	Ch0 AccCode Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Código de acesso incorreto
*xx*024	Ch0 FieldSizeErr	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Tamanho do campo de dados declarado não pode ser alterado

Nº do evento(1)	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição
*xx*025	Ch0 Address Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Endereço de palavra declarado está fora do campo de dados
*xx*026	Ch0 FieldAcc Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Acesso a campo de dados não existente
*xx*028	Ch0 SiTurnPsnErr	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Posição de volta única não confiável
*xx*029	Ch0 MulTrnPsnErr	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Posição de volta múltipla não confiável
*xx*036	Ch0 AnalVal Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Erro de valor analógico (dados de processo)
*xx*037	Ch0 SendCurr Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Corrente crítica do transmissor (transmissor sujo, quebrado)
*xx*038	Ch0 EncTemp Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Temperatura crítica do encoder
*xx*039	Ch0 Speed Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 0 com interface Hiperface – Velocidade muito alta, não é possível formar posição
*xx*040	Ch0 General Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder no canal 0 com interface BiSS – Um bit de erro de dados de ciclo simples BiSS está definido
*xx*046	Ch0 LED Curr Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder no canal 0 com interface BiSS – Corrente do LED fora da faixa de controle
*xx*047	Ch0 ExMulTurnErr	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder no canal 0 com interface BiSS – Erro de multivolta externa
*xx*048	Ch0 PsnCode Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder no canal 0 com interface BiSS – Erro de código de posição (erro de etapa simples)
*xx*049	Ch0 Config Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder no canal 0 com interface BiSS – Falha ao configurar a interface
*xx*050	Ch0 PsnVal Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder no canal 0 com interface BiSS – Dados de posição não válidos
*xx*051	Ch0 SerialComErr	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder no canal 0 com interface BiSS – Falha da interface em série
*xx*052	Ch0 Ext Failure	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder no canal 0 com interface BiSS – Falha externa em NERR
*xx*053	Ch0 Temp Exc Err	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder no canal 0 com interface BiSS – Temperatura fora da faixa definida
*xx*058	Módulo Default	Falha	Parada por inércia			Valores de parâmetro para este encoder foram reinicializados com seus ajustes padrões.
*xx*064	Ch0 OutOfRailErr	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 0 – O trilho não está mais presente entre o cabeçote de leitura
*xx*068	Ch0 Read Head 1	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 0 – Indica que o cabeçote de leitura deve ser limpo ou instalado corretamente
*xx*069	Ch0 Read Head 2	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 0 – Indica que o cabeçote de leitura deve ser limpo ou instalado corretamente
*xx*070	Ch0 RAM Error	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 0 – Indica um erro de RAM. O cabeçote de leitura precisa de reparo
*xx*071	Ch0 EPROM Error	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 0 – Indica um erro de EPROM. O cabeçote de leitura precisa de reparo
*xx*072	Ch0 ROM Error	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 0 – Indica um erro de ROM. O cabeçote de leitura precisa de reparo
*xx*074	Ch0 No Position	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 0 – Indica que nenhum valor de posição estava disponível – possível somente após a energização ou reset
*xx*081	Ch0 Msg Cheksum	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Indica que o cartão opcional detectou erro de checksum de comunicação serial enquanto tentava se comunicar com o encoder no canal 0.

Nº do evento(1)	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição
*xx*082	Ch0 Timeout	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Indica que o cartão opcional detectou erro de tempo limite da comunicação serial enquanto tentava se comunicar com o encoder no canal 0.
*xx*083	Ch0 Comm	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Indica que o cartão opcional detectou um erro de comunicação serial (diferente de checksum ou de tempo limite) enquanto tentava se comunicar com o encoder no canal 0.
*xx*084	Ch0 Diagnostic	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Indica que o cartão opcional detectou uma falha de teste de diagnóstico na energização para o canal 0 do encoder.
*xx*085	Ch0 SpplyVItgRng	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Indica que a fonte de tensão para o encoder 0 está fora de faixa.
*xx*086	Ch0 SC Amplitude	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Indica que a amplitude do sinal 0 do encoder está fora de tolerância.
*xx*087	Ch0 Open Wire	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Indica que uma condição de fio aberto foi detectada para o encoder 0. Os sinai de seno e de co-seno caíram abaixo de 0,3 Volts.
*xx*088	Ch0 Quad Loss	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Indica que um erro de quadratura do sinal foi detectada para o encoder 0. Adicione núcleos de ferrite.
*xx*089	Ch0 Phase Loss	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Indica que um sinal A ou B de um encoder incremental A Quad B no canal 0 está desconectado.
*xx*090	Ch0 Unsupp Enc	Configurável		P9 [Cfg Prd Coment]		Indica que o encoder conectado no canal 0 não é suportado
*xx*100	Ch0 FreqExc Alm	Alarme 1		P9 [Cfg Prd Coment]		Alarme comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Advertência de frequência excedida
*xx*101	AlarmExeTempCn0	Alarme 1		P9 [Cfg Prd Coment]		Alarme comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Advertência de temperatura excedida
*xx*102	Ch0 LightLim Alm	Alarme 1		P9 [Cfg Prd Coment]		Alarme comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Limite da reserva de controle leve foi atingido
*xx*103	Ch0 Battery Alm	Alarme 1		P9 [Cfg Prd Coment]		Alarme comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Advertência de bateria
*xx*104	Ch0 RefPoint Alm	Alarme 1		P9 [Cfg Prd Coment]		Alarme comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 0 com interface EnDat – Ponto de referência não foi atingido
*xx*108	Ch0 General Alm	Alarme 1		P9 [Cfg Prd Coment]		Alarme comunicado por um encoder no canal 0 com interface BiSS – Um bit de advertência de dados de ciclo simples BiSS está definido
*xx*115	Ch0 Optics Alarm	Alarme 1		P9 [Cfg Prd Coment]		Alarme comunicado por um encoder linear Stahl no canal 0 – Exibe um alarme quando o sistema óptico Stahl requer limpeza
*xx*116	Ch0 OutOfRailAlm	Alarme 1		P9 [Cfg Prd Coment]		Alarme comunicado por um encoder linear Stahl no canal 0 – Indica que a contagem de leitura do encoder está no valor máximo (524.287)
*xx*200	Ch1 LightSrc Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Falha da fonte de luz
*xx*201	Ch1 SigAmp Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Erro da amplitude do sinal
*xx*202	Ch1 PsnVal Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Erro do valor de posição
*xx*203	Ch1 OverVolt Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Erro de sobretensão
*xx*204	Ch1 UndVolt Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Erro de subtensão
*xx*205	Ch1 OverCur Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Erro de sobrecorrente
*xx*206	Ch1 Battery Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Bateria descarregada
*xx*209	Ch1 AnalSig Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Sinais analógicos fora da especificação
*xx*210	Ch1 IntOfst Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Offset angular interno com falha

Nº do evento(1)	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição
*xx*211	Ch1 DataTabl Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Tabela de partição de campo de dados danificada
*xx*212	Ch1 AnalLim Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Valores limites analógicos não disponíveis
*xx*213	Ch1 Int I2C Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Barramento I2C interno fora de operação
*xx*214	Ch1 IntChksm Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Erro de checksum interno
*xx*215	Ch1 PrgmResetErr	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – O reset do encoder ocorreu como resultado da monitoração do programa
*xx*216	Ch1 CntOvrflwErr	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Sobrecontagem do contador
*xx*217	Ch1 Parity Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Erro de paridade
*xx*218	Ch1 Chksum Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Checksum dos dados transmitidos está incorreto
*xx*219	Ch1 InvCmd Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Código de comando desconhecido
*xx*220	Ch1 SendSize Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Número de dados transmitidos está incorreto
*xx*221	Ch1 CmdArgmt Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Argumento de comando transmitido não permitido
*xx*222	Ch1 InvWrtAdrErr	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – O campo de dados selecionado não deve receber gravação (endereço inválido para gravação)
*xx*223	Ch1 AccCode Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Código de acesso incorreto
*xx*224	Ch1 FieldSizeErr	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Tamanho do campo de dados declarado não pode ser alterado
*xx*225	Ch1 Address Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Endereço de palavra declarado está fora do campo de dados
*xx*226	Ch1 FieldAcc Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Acesso a campo de dados não existente
*xx*228	Ch1 SiTurnPsnErr	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Posição de volta única não confiável
*xx*229	Ch1 MulTrnPsnErr	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Posição de volta múltipla não confiável
*xx*236	Ch1 AnalVal Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Erro de valor analógico (dados de processo)
*xx*237	Ch1 SendCurr Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Corrente crítica do transmissor (transmissor sujo, quebrado)
*xx*238	Ch1 EncTemp Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Temperatura crítica do encoder
*xx*239	Ch1 Speed Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado pelo encoder Stegmann no canal 1 com interface Hiperface – Velocidade muito alta, não é possível formar posição
*xx*240	Ch1 General Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder no canal 1 com interface BiSS – Um bit de erro de dados de ciclo simples BiSS está definido
*xx*246	Ch1 LED Curr Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder no canal 1 com interface BiSS – Corrente do LED fora da faixa de controle
*xx*247	Ch1 ExMulTurnErr	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder no canal 1 com interface BiSS – Erro de multivolta externa
*xx*248	Ch1 PsnCode Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder no canal 1 com interface BiSS – Erro de código de posição (erro de etapa simples)

Nº do evento[1]	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição
*xx*249	Ch1 Config Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder no canal 1 com interface BiSS – Falha ao configurar a interface
*xx*250	Ch1 PsnVal Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder no canal 1 com interface BiSS – Dados de posição não válidos
*xx*251	Ch1 SerialComErr	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder no canal 1 com interface BiSS – Falha da interface em série
*xx*252	Ch1 Ext Failure	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder no canal 1 com interface BiSS – Falha externa em NERR
*xx*253	Ch1 Temp Exc Err	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder no canal 1 com interface BiSS – Temperatura fora da faixa definida
*xx*256	Ch1 OutOfRailErr	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 1 – O trilho não está mais presente entre o cabeçote de leitura
*xx*260	Ch1 Read Head 1	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 1 – Indica que o cabeçote de leitura deve ser limpo ou instalado corretamente
*xx*261	Ch1 Read Head 2	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 1 – Indica que o cabeçote de leitura deve ser limpo ou instalado corretamente
*xx*262	Ch1 RAM Error	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 1 – Indica um erro de RAM. O cabeçote de leitura precisa de reparo
*xx*263	Ch1 EPROM Error	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 1 – Indica um erro de EPROM. O cabeçote de leitura precisa de reparo
*xx*264	Ch1 ROM Error	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 1 – Indica um erro de ROM. O cabeçote de leitura precisa de reparo
*xx*266	Ch1 No Position	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Erro comunicado por um encoder linear Stahl no canal 1 – Indica que nenhum valor de posição estava disponível – possível somente após a energização ou reset
*xx*281	Ch1 Msg Cheksum	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que o cartão opcional detectou erro de checksum de comunicação serial enquanto tentava se comunicar com o encoder no canal 1.
*xx*282	Ch1 Timeout	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que o cartão opcional detectou erro de tempo limite da comunicação serial enquanto tentava se comunicar com o encoder no canal 1.
*xx*283	Ch1 Comm	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que o cartão opcional detectou um erro de comunicação serial (diferente de checksum ou de tempo limite) enquanto tentava se comunicar com o encoder no canal 1.
*xx*284	Ch1 Diagnostic	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que o cartão opcional detectou uma falha de teste de diagnóstico na energização para o canal 1 do encoder.
*xx*285	Ch1 SpplyVltgRng	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que a fonte de tensão para o encoder 1 está fora de faixa.
*xx*286	Ch1 SC Amplitude	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que a amplitude do sinal 1 do encoder está fora de tolerância.
*xx*287	Ch1 Open Wire	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que uma condição de fio aberto foi detectada para o encoder 1.
*xx*288	Ch1 Quad Loss	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que um erro de quadratura do sinal foi detectada para o encoder 1
*xx*289	Ch1 Phase Loss	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que um sinal A ou B de um encoder incremental A Quad B no canal 1 está desconectado.
*xx*290	Ch1 Unsupp Enc	Configurável		P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que o encoder conectado no Canal 1 não é suportado
*xx*300	Ch1 FreqExc Alm	Alarme 1		P39 [Cfg Prd Coment1]		Alarme comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Advertência de frequência excedida
*xx*301	AlarmExcTempCn1	Alarme 1		P39 [Cfg Prd Coment1]		Alarme comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Advertência de temperatura excedida
*xx*302	Ch1 LightLim Alm	Alarme 1		P39 [Cfg Prd Coment1]		Alarme comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Limite da reserva de controle leve foi atingido
*xx*303	Ch1 Battery Alm	Alarme 1		P39 [Cfg Prd Coment1]		Alarme comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Advertência de bateria

Nº do evento(1)	Texto de falha/alarme	Tipo	Ação da falha	Parâmetro de configuração	Auto Reset	Descrição
*xx*304	Ch1 RefPoint Alm	Alarme 1		P39 [Cfg Prd Coment1]		Alarme comunicado pelo encoder Heidenhain no canal 1 com interface EnDat – Ponto de referência não foi atingido
*xx*308	Ch1 General Alm	Alarme 1		P39 [Cfg Prd Coment1]		Alarme comunicado por um encoder no canal 1 com interface BiSS – Um bit de advertência de dados de ciclo simples BiSS está definido
*xx*315	Ch1 Optics Alarm	Alarme 1		P39 [Cfg Prd Coment1]		Alarme comunicado por um encoder linear Stahl no canal 1 – Exibe um alarme quando o sistema óptico Stahl requer limpeza
*xx*316	Ch1 OutOfRailAlm	Alarme 1		P39 [Cfg Prd Coment1]		Alarme comunicado por um encoder linear Stahl no canal 1 – Indica que a contagem de leitura do encoder está no valor máximo (524.287)
*xx*412	Err Hardware	Configurável		Ou P9 [Cfg Prd Coment] ou P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que há um erro de hardware no módulo opcional de realimentação.
*xx*413	Err Firmware	Configurável		Ou P9 [Cfg Prd Coment] ou P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que há um erro de firmware no módulo opcional de realimentação. Um erro de firmware ocorre se o hardware e o firmware descarregado não forem compatíveis. Isto também pode indicar que a comunicação entre o módulo opcional de realimentação e a placa de controle principal foi interrompida durante a energização. Desligue e ligue a alimentação para remover esta falha.
*xx*416	Cflct EncOut	Alarme 1		Ou P9 [Cfg Prd Coment] ou P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que há um problemas a seguir com a saída do encoder: • A seleção no P80 [Seleç EncOut] não é possível uma vez que os pinos necessários nos bornes já são usados para a Realimentação 0 ou 1 de acordo com o P6 [Sel Disp Coment] e P36 [Sel Disp Coment1]. • P80 [Seleç EncOut] é definido como 2 "Sine Cosine" e não há sinal conectado aos pinos 1 a 4 do TB 1. • P80 [Seleç EncOut] é definido como 2 "Sine Cosine," o valor de P15/45 [PPR SCeInc FBX] não é um fator de dois e P84 [PPR SaíEnc Z] não está definido como 0 "1 ZPulse." Isto não é permitido. • P80 [Seleç EncOut] é energizado como 3 "Canal X" ou 4 "Canal Y" e não há encoder conectado a este canal. • P80 [Seleç EncOut] é energizado como "Canal X" ou "Canal Y" e há um encoder linear conectado a este canal.
*xx*417	Cflct Seg	Alarme 1		Ou P9 [Cfg Prd Coment] ou P39 [Cfg Prd Coment1]		Indica que as minisseletoras de segurança estão em uma posição inválida.
*xx*420	CflctFB0FB1	Alarme 2				Indica que a combinação de seleção de realimentação feita com P6 [Sel Disp Coment] e P36 [Sel Disp Coment1] é inválida, por exemplo, as duas realimentações possuem sinais Sin-Cos (há apenas um local para um conjunto de sinais Sin-Cos nos bornes). O inversor não pode ser inicializado até que este conflito de configuração seja solucionado.
*xx*421	Inicializaç	Alarme 2				Indica que um máquina de estado de realimentação universal está no estado Inicializar. Este alarme Tipo 2 garante que o motor não possa ser inicializado nessa condição.

(1) *xx* indica o número da porta. Consulte Códigos de exibição de falha e de alarme na página 297 para obter uma explicação.

Verificação da porta

Quando conectar para selecionar os dispositivos, como os inversores PowerFlex da Série 750, a caixa de diálogo Port Verification exibirá os conflitos de dispositivo encontrados durante o processo de conexão. Esses conflitos geralmente precisam ser resolvidos antes de estabelecer a conexão com o dispositivo.

As informações e opções disponíveis nesta caixa de diálogo são detalhadas abaixo:

Item	Descrição
Previous Setup	O dispositivo instalado anteriormente na porta identificada.
Current Setup	O dispositivo instalado atualmente na porta identificada (se aplicável).
(Device Not Found)	Uma mensagem que identifica o conflito na porta identificada.
Changed	Indica que o dispositivo instalado anteriormente na porta identificada foi removido ou alterado para um dispositivo diferente.
Not supported – Must remove device before connection	Indica que o dispositivo instalado atualmente na porta identificada tem uma revisão de firmware que não é compatível com o inversor. O inversor deve ser atualizado para poder usar este dispositivo ou o dispositivo deve ser removido da porta antes que uma conexão possa ser feita.
Not functioning – Must remove device before connection	Indica que o dispositivo instalado atualmente na porta identificada não está funcionando. O dispositivo deve ser removido da porta antes que uma conexão possa ser feita.
Invalid Duplicate – Must remove device before connection	Indica que o dispositivo instalado atualmente na porta identificada já está instalado em outra porta para o dispositivo ao qual você está tentando conectar-se e o dispositivo não pode suportar o número de dispositivos instalados. O dispositivo duplicado deve ser removido da porta antes que uma conexão possa ser feita.
Requires Configuration	Indica que o dispositivo instalado na porta identificada requer uma configuração antes que uma conexão possa ser feita.
Accept All	Aceita todas as alterações de configuração e continuar o processo de conexão do dispositivo.
Cancel	Cancela o processo de conexão do dispositivo.

Sintomas comuns e ações corretivas

O inversor não inicia do começo ou opera entradas conectadas ao borne.

Causa(s)	Indicação	Ação corretiva
O inversor está com falha	Sinaleira vermelha intermitente	Remova a falha. • Pressione Stop • Desligue e ligue a alimentação • "Limp falhas" no menu de diagnóstico da IHM.
Fiação de entrada incorreta. Consulte Installation Instructions, publicação 750-IN001, para exemplos de fiação. • O controle com 2 fios requer entrada operação, operação para frente, operação reversa ou jog. • O controle com 3 fios requer entradas iniciar e parar. • Verifique se o ponto comum de 24 V está conectado ao ponto comum de entrada digital.	Nenhum	Entradas de fio corretas.
Programação de entrada digital incorreta. • Escolhas mutualmente exclusivas foram feitas (por exemplo, jog e jog de avanço). • A programação de 2 e de 3 fios pode estar em conflito. • Partida configurada sem uma parada configurada.	Nenhum	Configure a função de entrada.
	Sinaleira amarela intermitente e "Cnfg EntrDig B" ou indicação "Cnfg EntrDig C" na IHM LCD. P936 [Status Unid 2] exibe alarme tipo 2.	Resolva os conflitos de função de entrada.
O borne não tem controle.	Nenhum	Verifique P324 [Másc Lógica].

O inversor não inicia da IHM.

Causa(s)	Indicação	Ação corretiva
O inversor está configurado para controle de nível de 2 fios.	Nenhum	Mude P150 [Conf Ent Dig] para corrigir a função de controle.
Outro dispositivo possui controle manual.	Nenhum	
A porta não tem controle.	Nenhum	Mude P324 [Másc Lógica] para habilitar a porta correta.

O inversor não responde às mudanças no comando de velocidade.

Causa(s)	Indicação	Ação corretiva
Nenhum valor está chegando da fonte do comando.	A linha de status IHM LCD indica "Em Veloc" e a saída é 0 Hz.	1. Se a fonte é uma entrada analógica, verifique a fiação e use um medidor para verificar a presença de sinal. 2. Verifique P2 [RefVel comandada] quanto à fonte correta. (Consulte a página 50)
Fonte de referência incorreta programada.	Nenhum	3. Verifique P545 [Sel Ref A Veloc] quanto à fonte de referência de velocidade. (Consulte a página 108) 4. Reprograme P545 [Sel Ref A Veloc] para corrigir a fonte. (Consulte a página 108)
Fonte de referência incorreta selecionada por meio de dispositivo remoto ou de entradas digitais.	Nenhum	5. Verifique P935 [Status Unid 1], página 148, bits 12 e 13 quanto a seleções de fonte inesperadas. 6. Verifique P220 [Sts Ent Digital], página 72 para verificar se as entradas estão selecionando uma fonte alternativa. 7. Verifique a configuração das funções de P173…175 [DI Speed Sel *n*]

O motor e/ou o inversor não acelerará até a velocidade comandada.

Causa(s)	Indicação	Ação corretiva
O tempo de aceleração é excessivo.	Nenhum	Reprograme P535/536 [Tempo Acel X]. (Consulte a página 107)
O excesso de carga ou tempos de aceleração curtos forçam o inversor até o limite de corrente, retardando ou parando a aceleração.	Nenhum	Verifique P935 [Status Unid 1], bit 27 para verificar se o inversor está no limite da corrente. (Consulte a página 148) Remova o excesso de carga ou reprograme P535/536 [Accel Time *n*]. (Consulte a página 107)
Fonte ou valor de comando de velocidade não é o esperado.	Nenhum	Verifique o comando de velocidade apropriado usando as Etapas 1 à 7 acima.
A programação não está permitindo que o inversor produza além dos valores limites.	Nenhum	Verifique P520 [Veloc Avanc Máx], P521 [Veloc Rev Máx] (Consulte a página 106) e P37 [Freq Máxima] (Consulte a página 53) para garantir que a velocidade não seja limitada pela programação.

Operação instável do motor.

Causa(s)	Indicação	Ação corretiva
Os dados do motor foram inseridos incorretamente ou o Sint Autom não foi feito.	Nenhum	1. Insira corretamente os dados da placa de identificação. 2. Execute o procedimento Sint Autom "Sint Est" ou "Sint. Rotaç". Consulte P70 [Sint Autom] na página 57

O inversor não reverte a direção do motor.

Causa(s)	Indicação	Ação corretiva
A entrada digital não está selecionada para o controle de reversão.	Nenhum	Verifique se a função de reversão DI está configurada corretamente.
A entrada digital está com fiação incorreta.	Nenhum	Verifique a fiação de entrada digital.
O parâmetro Modo Direção está programado incorretamente.	Nenhum	Reprograme P308 [Modo Direção], página 81 para controle analógico "Bipolar" ou digital "Unipolar".
A fiação do motor está incorretamente com a fase para reversão.	Nenhum	Alterne os dois condutores do motor.
Uma entrada de comando de velocidade analógica bipolar está incorretamente fiada ou o sinal está ausente.	Nenhum	1. Use o medidor para verificar se uma tensão de entrada analógica está presente. 2. Verifique a fiação do sinal analógico bipolar. A tensão positiva comanda a direção de avanço. Tensão negativa comanda a direção de reversão.

A parada do inversor resulta em uma falha de inibição de desaceleração.

Causa(s)	Indicação	Ação corretiva
O recurso de regulagem de barramento está ativada e está parando a desaceleração devido à tensão excessiva do barramento. A tensão excessiva do barramento ocorre normalmente devido à energia de regeneração excessiva ou a tensões de entrada de linha CA instáveis. O temporizador interno parou a operação do inversor.	Tela de falha na inibição da desaceleração. A linha de status LCD "Falha".	1. Reprograme os parâmetros 372/373 [Modo Reg Barr *n*] para eliminar qualquer seleção "Ajust Freq". 2. Desabilite a regulamento do barramento (parâmetros 372/373 [Bus Reg Mode *n*]) e adicione uma frenagem dinâmica. 3. Corrija a instabilidade da linha de entrada CA ou adicione um transformador de isolação. 4. Acesse P409 [Ação Inib Desac] para selecionar a ação de falha desejada. 5. Reinicialize o inversor.

Problemas para adicionar um datalink.

Causa(s)	Indicação	Ação corretiva
Outro dispositivo está se comunicando com o processador.	Nenhum	1. Verifique se o DeviceLogix não está executando (Porta 14, P53 [Operação DLX] = 5 "Lógica desabilitada.") 2. Verifique se um CLP não está se comunicando com o inversor. Desconecte o cabo de comunicação ou iniba a comunicação no software CLP.

Prova de Içamento/Torque PowerFlex 755

Revise a declaração de atenção a seguir, caso tenha a intenção de usar o recurso TorqProve™ sem um encoder. TorqProve aplica-se somente aos inversores PowerFlex 755.

ATENÇÃO: O usuário deve ler o descrito a seguir antes de usar o TorqProve sem encoder.

O TorqProve sem encoder deve ser limitado à aplicações de elevador nas quais a segurança pessoal não é uma preocupação. Os encoders oferecem proteção adicional e devem ser usados onde a segurança pessoal seja uma preocupação. O TorqProve sem encoder não consegue manter uma carga a velocidade zero sem um freio mecânico e não oferece proteção adicional se o freio escorregar/falhar. A perda de controle em aplicações de carga suspensa pode causar ferimentos pessoais e/ou dano no dispositivo.

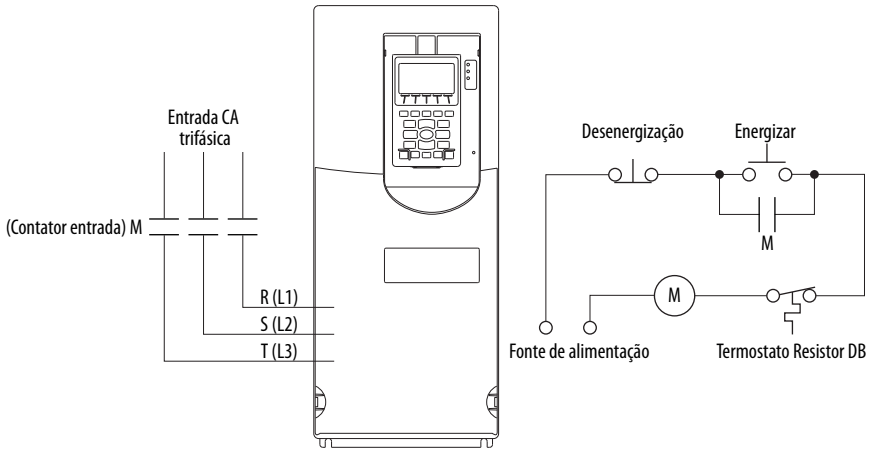
É responsabilidade do engenheiro e/ou usuário configurar os parâmetros do inversor, testar toda funcionalidade de içamento e atender as especificações de segurança de acordo com todos os códigos e normas aplicáveis. Se o TorqProve sem encoder for desejado, o usuário deve certificar-se da segurança da aplicação. Para reconhecimento de que o usuário final leu esta informação de "Atenção" e certificou corretamente a aplicação sem encoder, o bit 3 ("PrvTq SemCd") do [Cnfg Opções Mtr], parâmetro 40 deve ser alterado para "1." Isto removerá o Alarme 28, "Config Gabin TP" e permitirá que o bit 1 do parâmetro 1100 seja alterado para "1" ativando o TorqProve sem encoder.

Para mais informações sobre aplicações TorqProve, consulte o Apêndice B.

Resistor de frenagem externo

ATENÇÃO: O inversor não oferece proteção contra resistores de frenagem instalados externamente. Há risco de incêndio se os resistores de frenagem externos não estiverem protegidos. Os pacotes de resistor externo devem ser autoprotegidos contra temperatura excessiva ou um circuito equivalente ao exibido abaixo deverá ser providenciado.

Figura 5 – Circuitos do resistor de frenagem externo



Este circuito é projetado para remover a tensão de entrada para o inversor caso a tensão da linha esteja alta e forçando a frenagem dinâmica para operar continuamente.

Opções de suporte técnico

O que é necessário ao ligar para o suporte técnico

Ao entrar em contato com o suporte técnico, esteja preparado para fornecer as informações a seguir:

- Número do pedido
- Código de catálogo do produto e número de série dos inversores (se aplicável)
- Número de série do produto
- Nível de revisão do firmware
- Código de falha listado no P951 [Últ Código Falha]
- Opções instaladas e atribuições de porta

Tenha também:

- Uma descrição de sua aplicação
- Uma descrição detalhada do problema
- Um breve histórico da instalação do inversor
- Instalado pela primeira vez, o produto não operou
- Instalação estabelecida, o produto não operou

Os dados contidos nos parâmetros a seguir ajudarão na localização de falhas inicial do inversor com falha. É possível usar a tabela abaixo para registrar os dados fornecidos em cada parâmetro listado.

Parâmetro(s)	Nome	Descrição	Dados do parâmetro
956	Freq Falhas	Captura e exibe a velocidade de saída do inversor no momento da última falha.	
957	Amps Falha	Captura e exibe a corrente do motor no momento da última falha.	
958	Volts Bar Falha	Captura e exibe a tensão do barramento CC do inversor no momento da última falha.	
954	Status1 na Falha	Captura e exibe o padrão de bit [Status Unid 1] no momento da última falha.	
955	Status2 na Falha	Captura e exibe o padrão de bit [Status Unid 2] no momento da última falha.	
962	AlarmeA c Falha	Captura e exibe o padrão de bit [Status AlarmeA] no momento da última falha.	
963	AlarmeB c Falha	Captura e exibe o padrão de bit [Status AlarmeB] no momento da última falha.	
951	Últ Código Falha	Um código que representa a falha que desarmou o inversor.	

Assistente de suporte técnico

Se estiver conectado a um inversor por meio do DriveExplorer™ ou DriveExecutive™, é possível operar um assistente Tech Support para coletar informações que ajudarão a diagnosticar os problemas com seu inversor e/ou dispositivo periférico. As informações coletadas pelo assistente são salvas como um arquivo de texto e podem ser enviadas por e-mail para o contato remoto do suporte técnico.

Para operar um assistente Tech Support no DriveExplorer, selecione **Wizards** a partir do menu **Actions**. No DriveExecutive, selecione **Wizards** a partir do menu **Tools**. Ou clique no botão . Siga as solicitações para concluir o assistente.

IMPORTANTE O assistente Tech Support não pode ser acessado quando a barra de controle é aberta.

Diagramas de blocos de controle do PowerFlex 753

Lista dos diagramas de bloco de controle do PowerFlex 753

Os diagramas de fluxo nas páginas a seguir ilustram os algoritmos de controle do inversor PowerFlex 753.

Diagrama	Página
Características gerais do vetorial de fluxo	349
Características gerais do VF, SV	350
Realimentação velocidade/posição	351
Controle de velocidade – Características gerais de referência	352
Controle de velocidade – Referência (1)	353
Controle de velocidade – Referência (2)	354
Controle de velocidade – Referência (3)	355
Controle de velocidade – Referência (4)	356
Controle de velocidade – Referência (5)	357
Controle de velocidade – Regulador (FV)	358
Controle de posição – Referência	359
Controle de posição – Regulador	360
Controle de posição – Funções auxiliares	361
Controle de posição – Ir para a posição inicial	362
Controle de torque – Características gerais (IM)	363
Controle de torque – Características gerais (IPM)	364
Controle de torque – Fator de escala e corte de referência	365
Controle de torque – Torque	366
Controle de torque – Corrente (IM)	367
Controle de torque – Corrente (IPM)	368
Controle de processo (1)	369
Controle de processo (2)	370
Controle POM	371
Entradas e saídas incorporadas – Digitais	372
Entradas e saídas incorporadas – Analógicas	373
Entradas e saídas opcionais – Digitais	374
Entradas e saídas opcionais – Analógicas	375
Entradas e saídas da série 11 – Digitais	376
Entradas e saídas da série 11 – Analógicas	377
Entradas e saídas da série 11 – ATEX	378
Lógica de controle	379
Sobrecarga do inversor IT	380
Tensão de impulso variável – Características gerais	380

Convenções e definições dos diagramas

Definições do sistema Por Unidade:
Posição 1.0 PU = Distância percorrida/1seg na Veloc nominal
Velocidade 1.0 PU = Velocidade nominal do motor
Torque 1.0 PU = Torque nominal do motor

Legenda do símbolo

Parâmetros inversor | Parâmetros do módulo opcional → Requer número de porta.

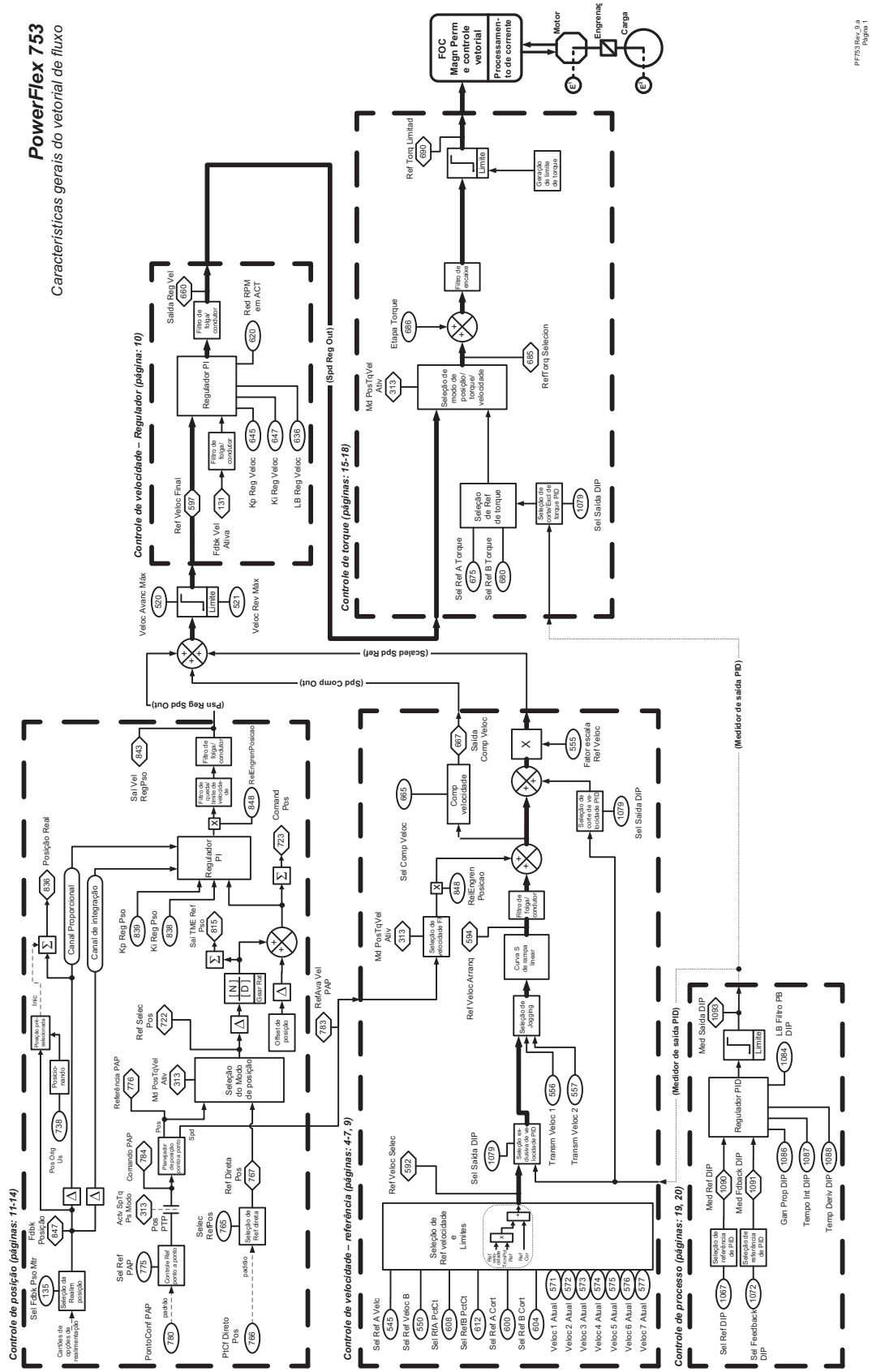
- Parâmetro de somente leitura
- Parâmetro de leitura/gravação
- Parâmetro de somente leitura com enumeração de Bit
- Parâmetro de leitura/gravação com enumeração de Bit
- Fornece informações adicionais

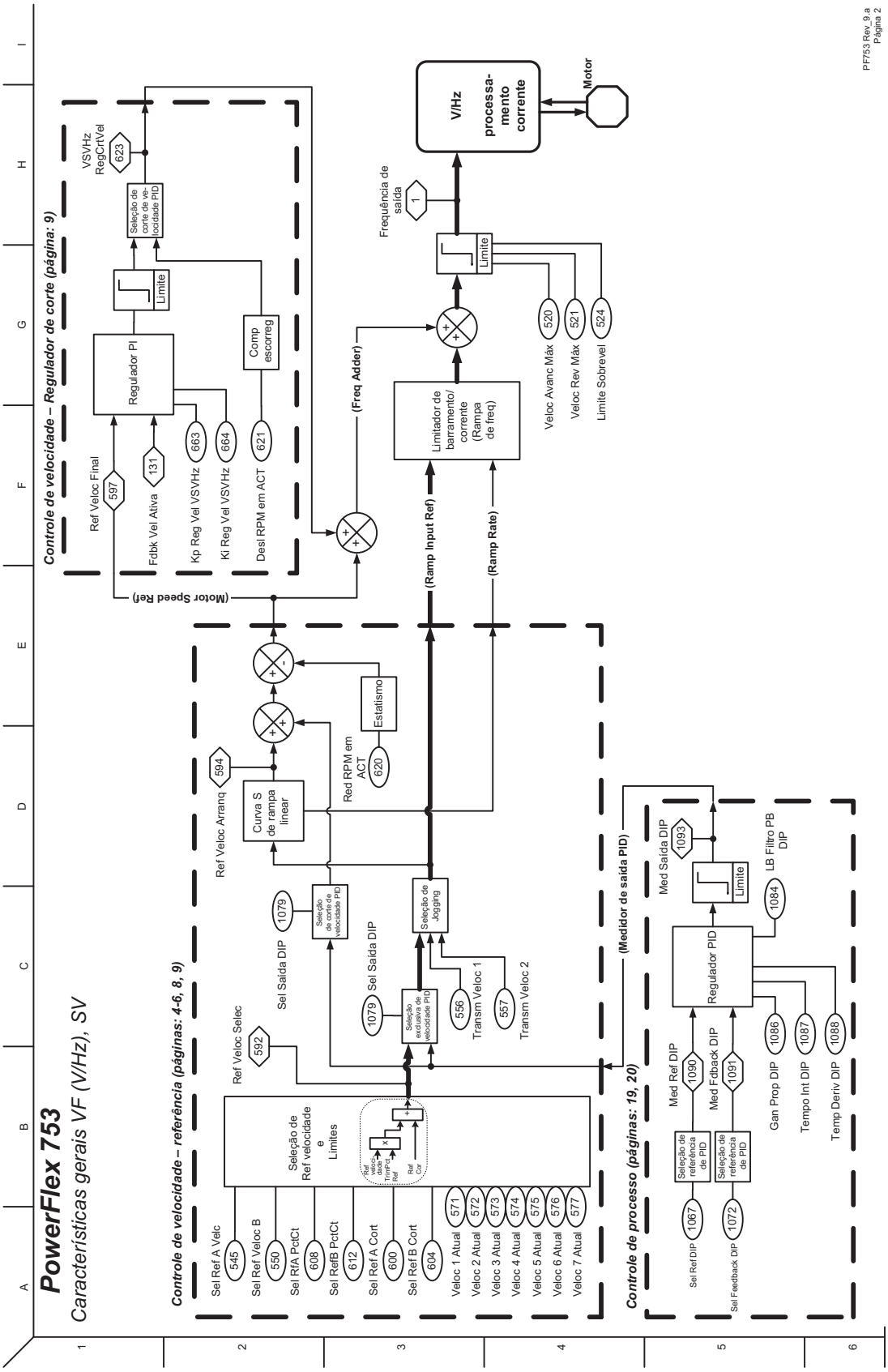
( ) = Parâmetro enumerado
[ ] = Página e coordenada
ex. 3A2 = pág 3, Coluna A, Linha 2
= Valor constante

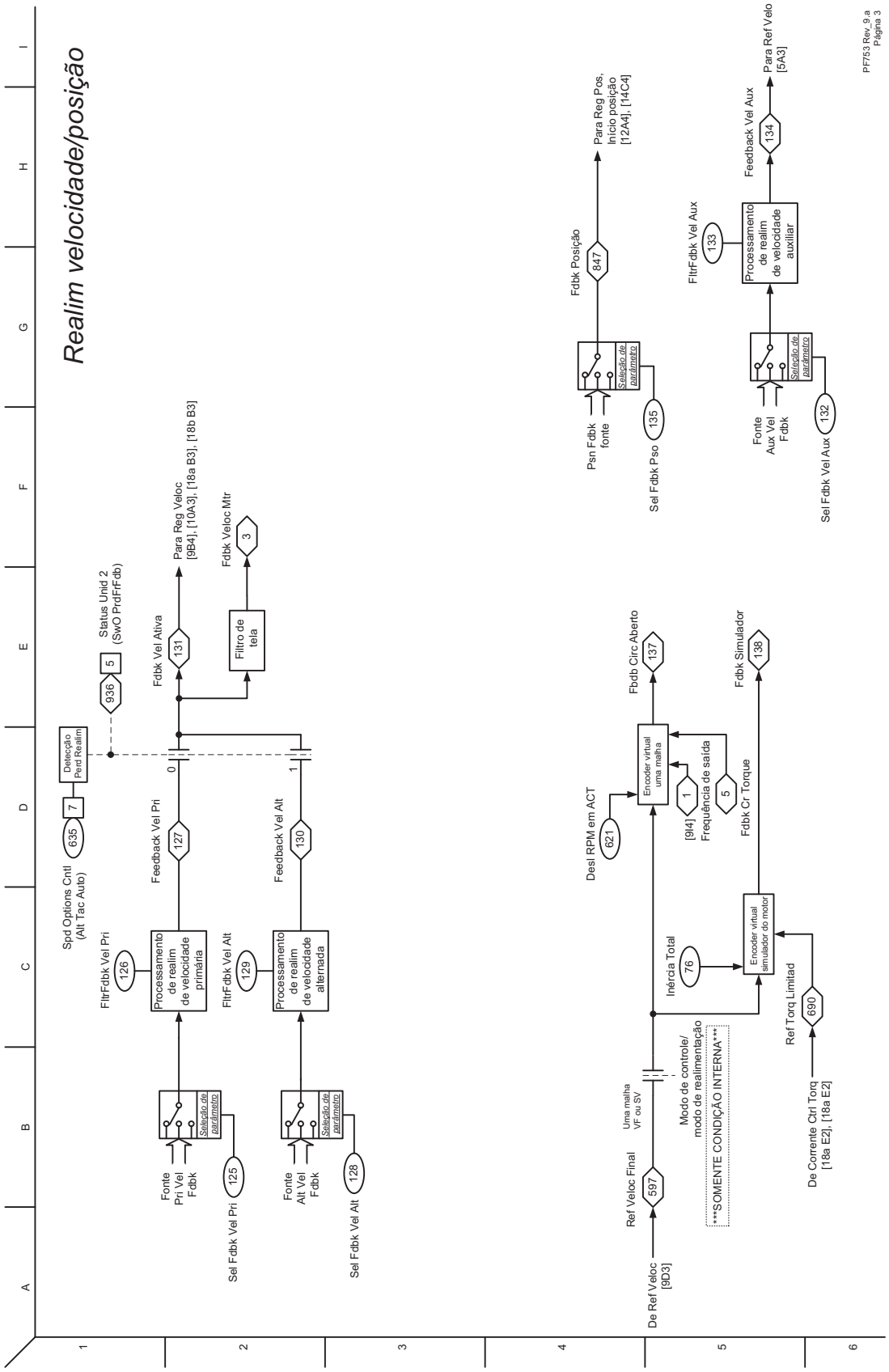
'd' = O prefixo refere-se ao número do item de diagnóstico
ex. d33 = item de diagnóstico 33

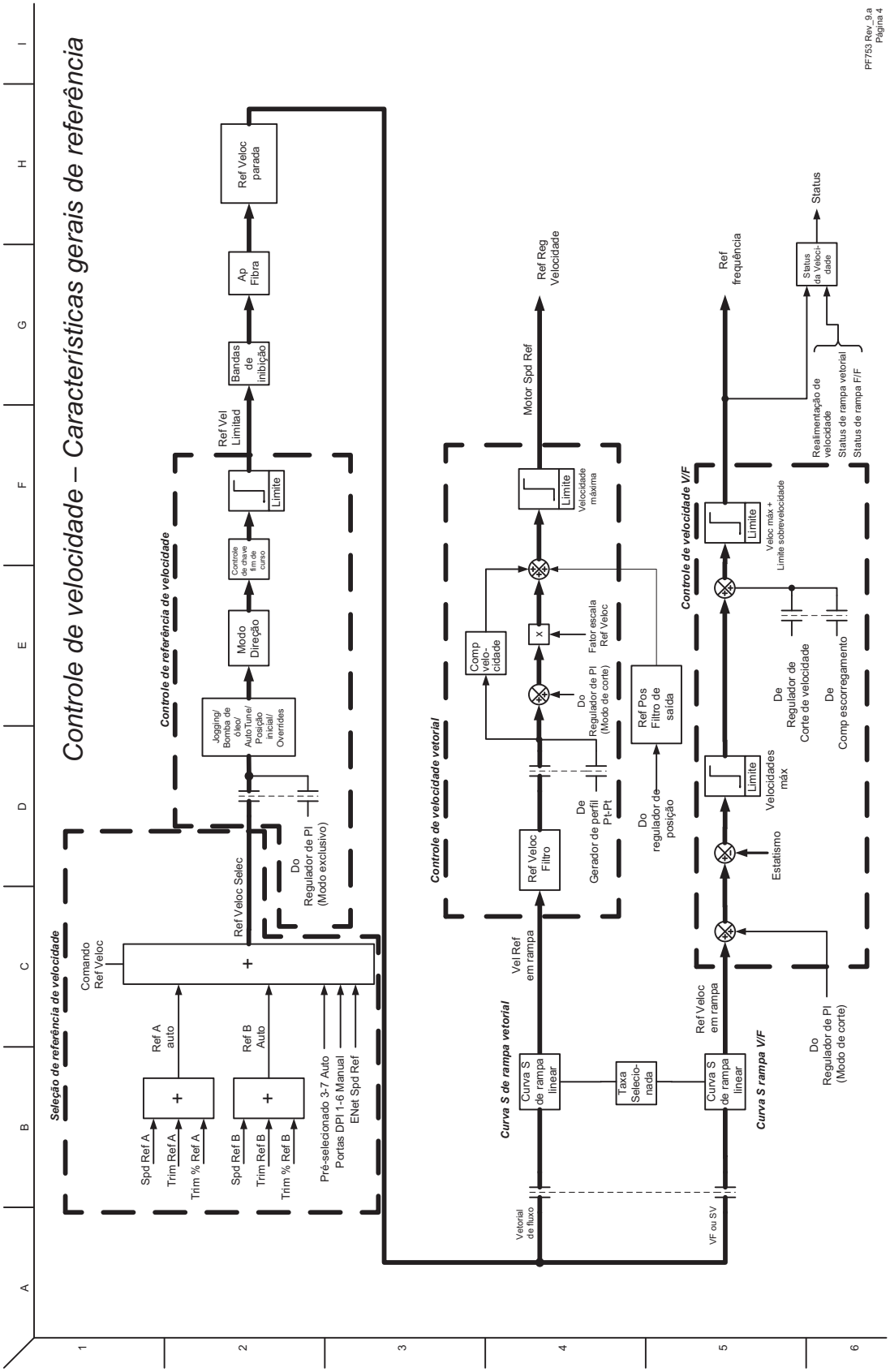
*** Observações, *Importante***

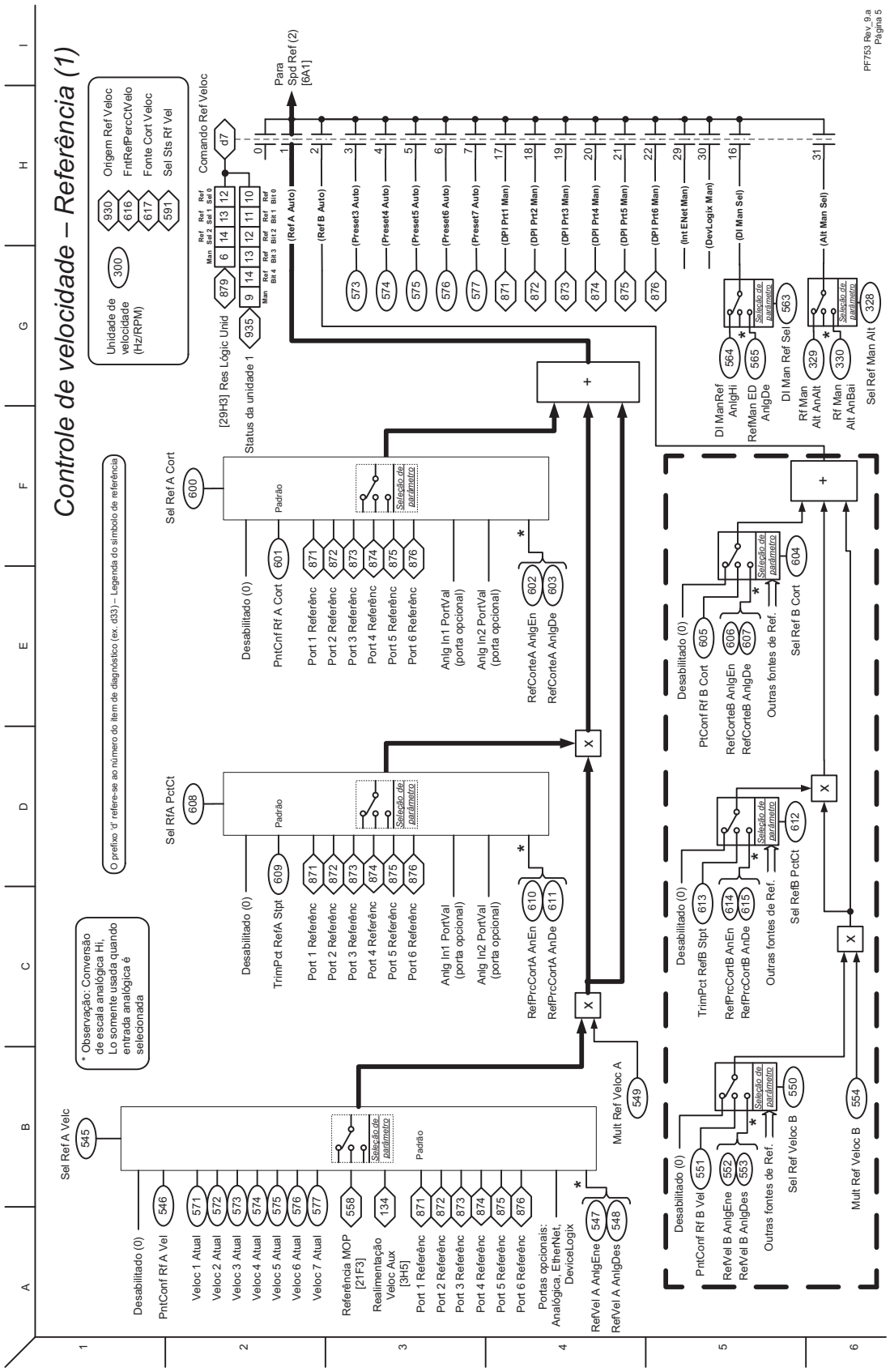
(1) Estes diagrams são somente para referência e podem não refletir com precisão todos os sinais de controle lógicos; a funcionalidade real é sugerida pelos diagramas aproximados. A precisão destes diagramas não é garantida.

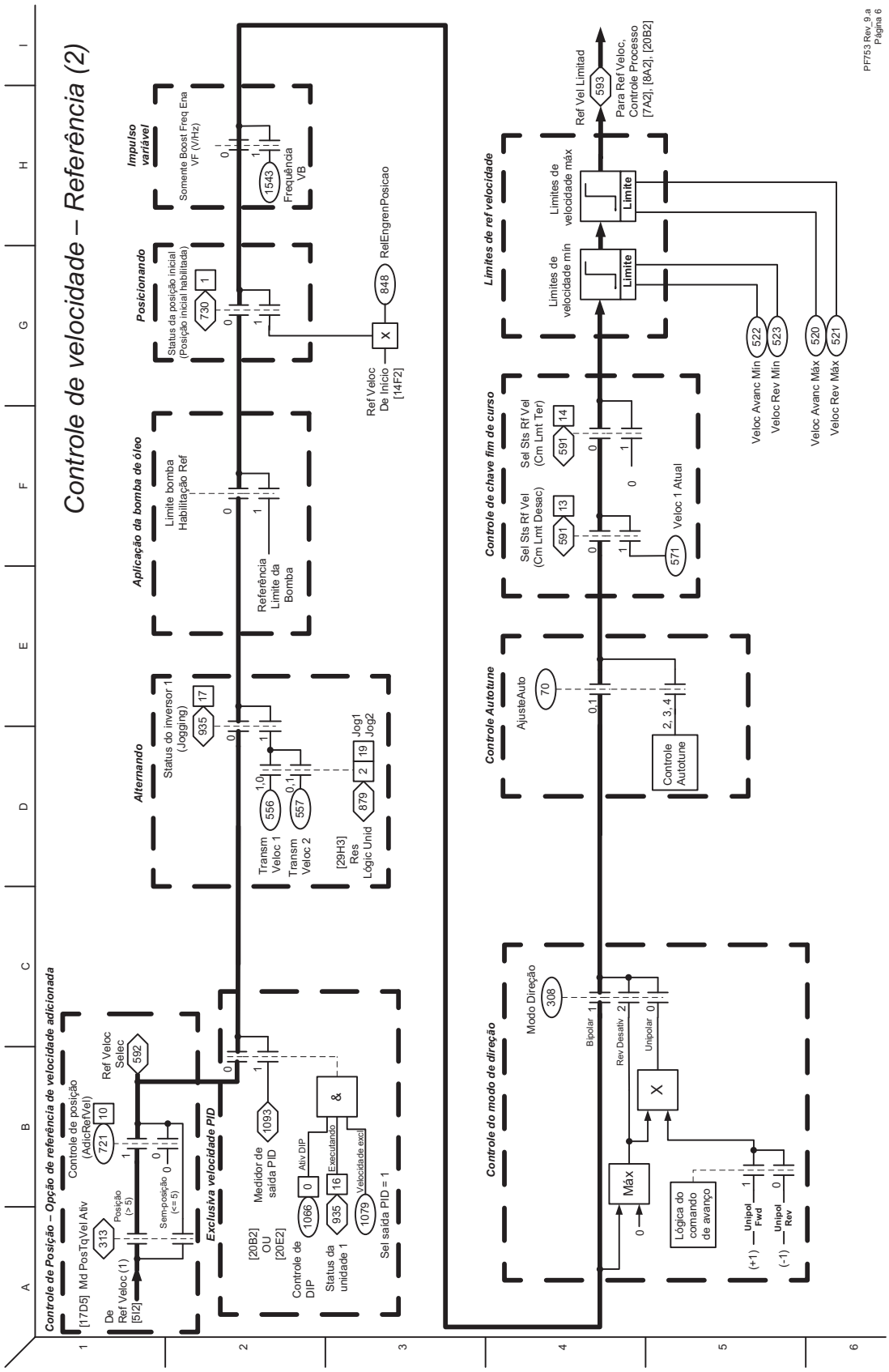

PowerFlex 753
Características gerais do vetorial de fluxo
Controle de posição (páginas: 11-14)
Controle de velocidade – Regulador (página: 10)
Controle de torque (páginas: 15-18)
Controle de velocidade – referência (páginas: 4-7, 9)
Controle de processo (páginas: 19, 20)
FOC Magn Perm e controle vetorial
Processamento de corrente
Motor
Engrenag
Carga
Regulador PI
Regulador PID
Seleção de Ref velocidade e Limites
Seleção do Modo de posição
Canal Proporcional
Canal de integração
Posição Real
Comp velocidade
Seleção de Ref de torque
Seleção de modo de posição/ torque/ velocidade
Etapa Torque
Ref Torq Limitad
Ref Veloc Final
Fdbk Vel Ativa
Kp Reg Veloc
Ki Reg Veloc
LB Reg Veloc
Ref RPM em ACT
Saída Reg Vel
Veloc Avanc Máx
Veloc Rev Máx
Sel Ref A Torque
Sel Ref B Torque
Sel Saída DIP
Ref Torq Selecion
Sel Comp Veloc
Fator escala Ref Veloc
Ref Veloc Arranq
Ref Veloc Selec
Sel Saída DIP
Transm Veloc 1
Transm Veloc 2
Sel Ref A Veloc
Sel Ref Veloc B
Sel Ref A Cort
Sel Ref B Cort
Veloc 1 Atual
Veloc 2 Atual
Veloc 3 Atual
Veloc 4 Atual
Veloc 5 Atual
Veloc 6 Atual
Veloc 7 Atual
Med Saída DIP
Med Ref DIP
Med Fdback DIP
Sel Ref DIP
Sel Feedback DIP
Gan Prop DIP
Tempo Int DIP
Temp Deriv DIP
LB Filtro PB DIP
(Medidor de saída PID)
(Spd Comp Out)
(Scaled Spd Ref)
(Spd Reg Out)
PF753 Rev. 9.a
Página 1

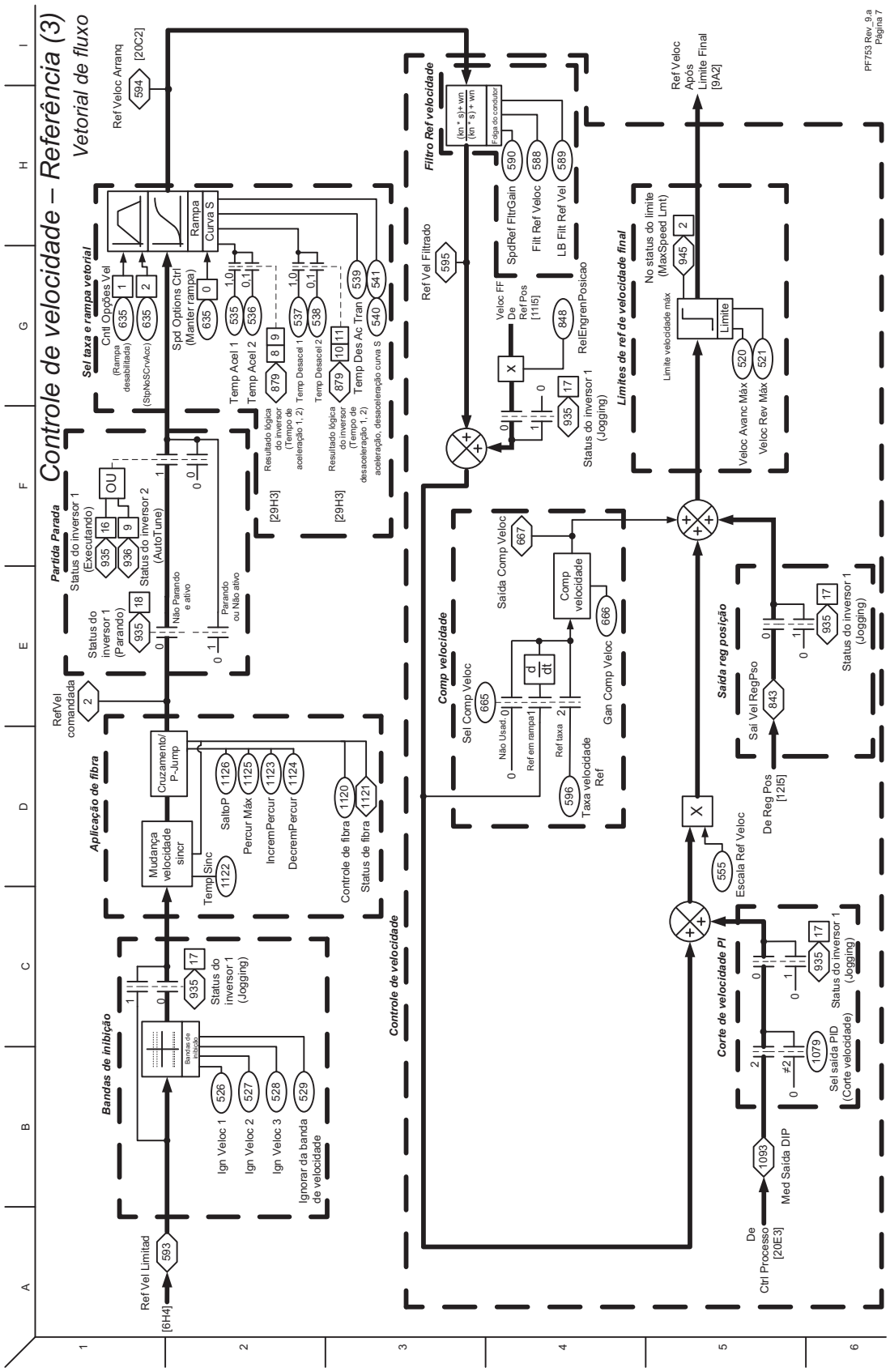

PowerFlex 753
Características gerais VF (V/Hz), SV
Controle de velocidade – Regulador de corte (página: 9)
Ref Veloc Final
597
Fdbk Vel Ativa
131
Regulador PI
Limite
Seleção de corte de velocidade PID
VSVHz RegCrtVel
623
Kp Reg Vel VSVHz
663
Ki Reg Vel VSVHz
664
Comp escorreg
Desl RPM em ACT
621
(Freq Adder)
(Motor Speed Ref)
Controle de velocidade – referência (páginas: 4-6, 8, 9)
Sel Ref A Velc
545
Sel Ref Veloc B
550
Sel RfA PctCt
608
Sel RefB PctCt
612
Sel Ref A Cort
600
Sel Ref B Cort
604
Seleção de Ref velocidade e Limites
Ref Veloc Selec
592
Sel Saída DIP
1079
Seleção de corte de velocidade PID
Seleção exclusiva de velocidade PID
Seleção de Jogging
Transm Veloc 1
556
Transm Veloc 2
557
Veloc 1 Atual
571
Veloc 2 Atual
572
Veloc 3 Atual
573
Veloc 4 Atual
574
Veloc 5 Atual
575
Veloc 6 Atual
576
Veloc 7 Atual
577
Ref Veloc Arranq
594
Curva S de rampa linear
Red RPM em ACT
620
Estatismo
(Ramp Input Ref)
(Ramp Rate)
Limitador de barramento/ corrente (Rampa de freq)
Limite
Frequência de saída
1
V/Hz processa-mento corrente
Motor
Veloc Avanc Máx
520
Veloc Rev Máx
521
Limite Sobrevel
524
(Medidor de saída PID)
Controle de processo (páginas: 19, 20)
Sel Ref DIP
1067
Seleção de referência de PID
Sel Feedback DIP
1072
Seleção de referência de PID
Med Ref DIP
1090
Med Fdback DIP
1091
Regulador PID
Gan Prop DIP
1086
Tempo Int DIP
1087
Temp Deriv DIP
1088
LB Filtro PB DIP
1084
Limite
Med Saída DIP
1093
PF753 Rev. 9 a Página 2

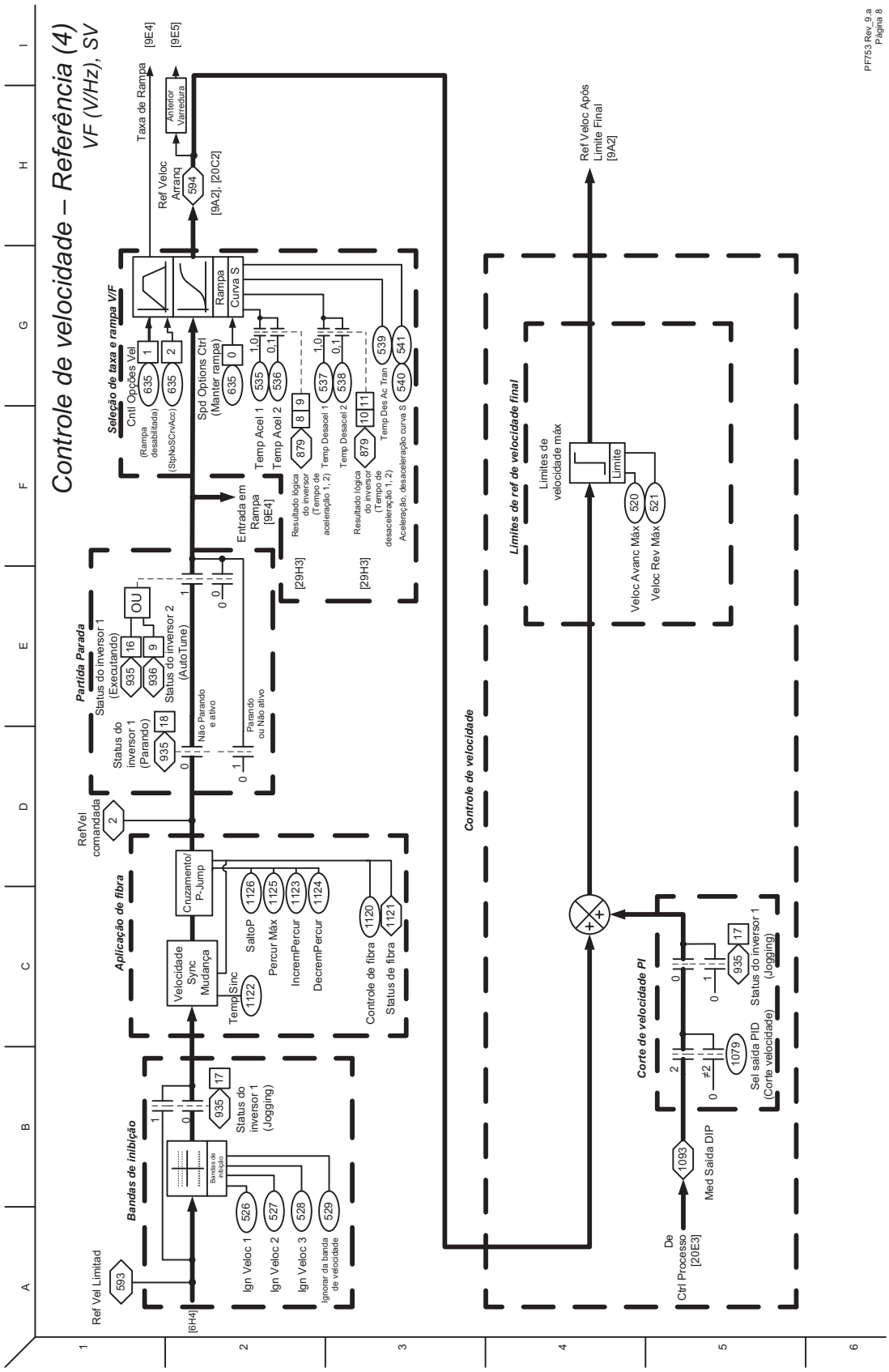

Realim velocidade/posição
PF753 Rev. 9 a
Página 3
Spd Options Cntl
(Alt Tac Auto)
635
7
Detecção
Perd Realim
936
5
Status Unid 2
(SwO PrdFrFdb)
FltrFdbk Vel Pri
126
Processamento
de realim
de velocidade
primária
Feedback Vel Pri
127
0
Fdbk Vel Ativa
131
Para Reg Veloc
[9B4], [10A3], [18a B3], [18b B3]
Fdbk Veloc Mtr
3
Filtro de
tela
Fonte
Pri Vel
Fdbk
Seleção de
parâmetro
125
Sel Fdbk Vel Pri
FltrFdbk Vel Alt
129
Processamento
de realim
de velocidade
alternada
Feedback Vel Alt
130
1
Fonte
Alt Vel
Fdbk
Seleção de
parâmetro
128
Sel Fdbk Vel Alt
Fdbk Posição
847
Para Reg Pos,
Início posição
[12A4], [14C4]
Psn Fdbk
fonte
Seleção de
parâmetro
135
Sel Fdbk Pso
FltrFdbk Vel Aux
133
Processamento
de realim
de velocidade
auxiliar
Feedback Vel Aux
134
Para Ref Velo
[5A3]
Fonte
Aux Vel
Fdbk
Seleção de
parâmetro
132
Sel Fdbk Vel Aux
Fdbd Circ Aberto
137
Encoder virtual
uma malha
Desl RPM em ACT
621
1
[9I4]
Frequência de saída
5
Fdbk Cr Torque
Fdbk Simulador
138
Inércia Total
76
Encoder virtual
simulador do motor
Ref Torq Limitad
690
De Corrente Ctrl Torq
[18a E2], [18a E2]
Uma malha
VF ou SV
Modo de controle/
modo de realimentação
SOMENTE CONDIÇÃO INTERNA
Ref Veloc Final
597
De Ref Veloc
[9D3]

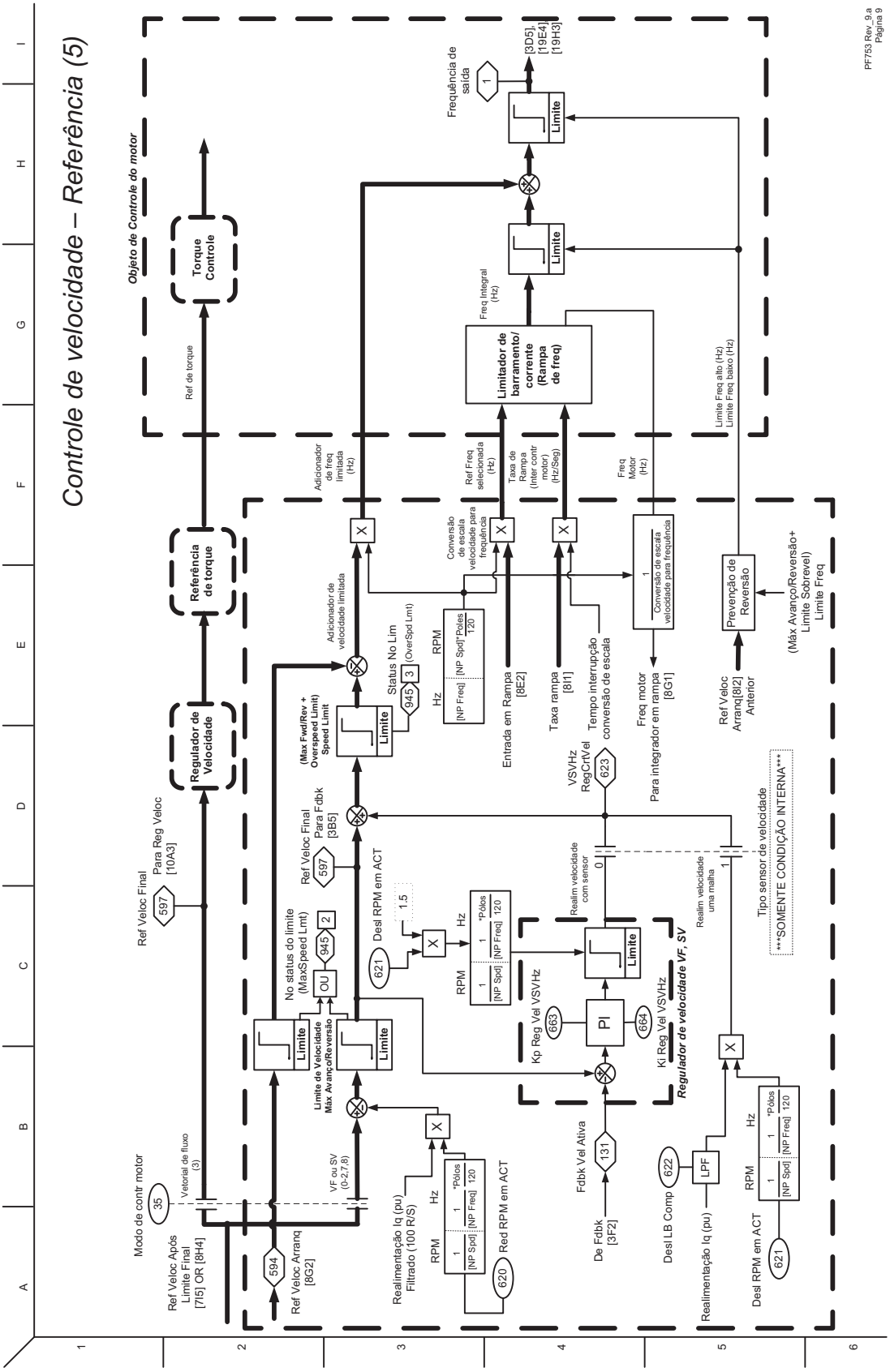

Controle de velocidade – Características gerais de referência
PF753 Rev. 9 a
Página 4
Seleção de referência de velocidade
Comando Ref Veloc
Spd Ref A
Trim Ref A
Trim % Ref A
Ref A auto
Spd Ref B
Trim Ref B
Trim % Ref B
Ref B Auto
Pré-selecionado 3-7 Auto
Portas DPI 1-6 Manual
ENet Spd Ref
Ref Veloc Selec
Do Regulador de PI (Modo exclusivo)
Controle de referência de velocidade
Jogging/ Bomba de óleo/ Auto Tune/ Posição Parada/ Overrides
Modo Direção
Controle de chave fim de curso
Limite
Ref Vel Limitad
Bandas de inibição
Ap Fibra
Ref Veloc parada
Vel Ref em rampa
Curva S de rampa vetorial
Curva S de rampa linear
Taxa Seleciô-nada
Vetorial de fluxo
Controle de velocidade vetorial
Ref Veloc Filtro
De Gerador de perfil Pt-Pt
Do regulador de posição
Comp velo-cidade
Do Regulador de PI (Modo de corte)
Fator escala Ref Veloc
Ref Pos Filtro de saída
Limite
Velocidade máxima
Motor Spd Ref
Ref Reg Velocidade
Ref Veloc em rampa
VF ou SV
Curva S rampa V/F
Curva S de rampa linear
Controle de velocidade V/F
Estatismo
Velocidades máx
Limite
Veloc máx + Limite sobrevelocidade
Limite
De Regulador de Corte de velocidade
De Comp escorregamento
Do Regulador de PI (Modo de corte)
Ref frequência
Realimentação de velocidade
Status de rampa vetorial/
Status de rampa F/F
Status da Veloci-dade
Status

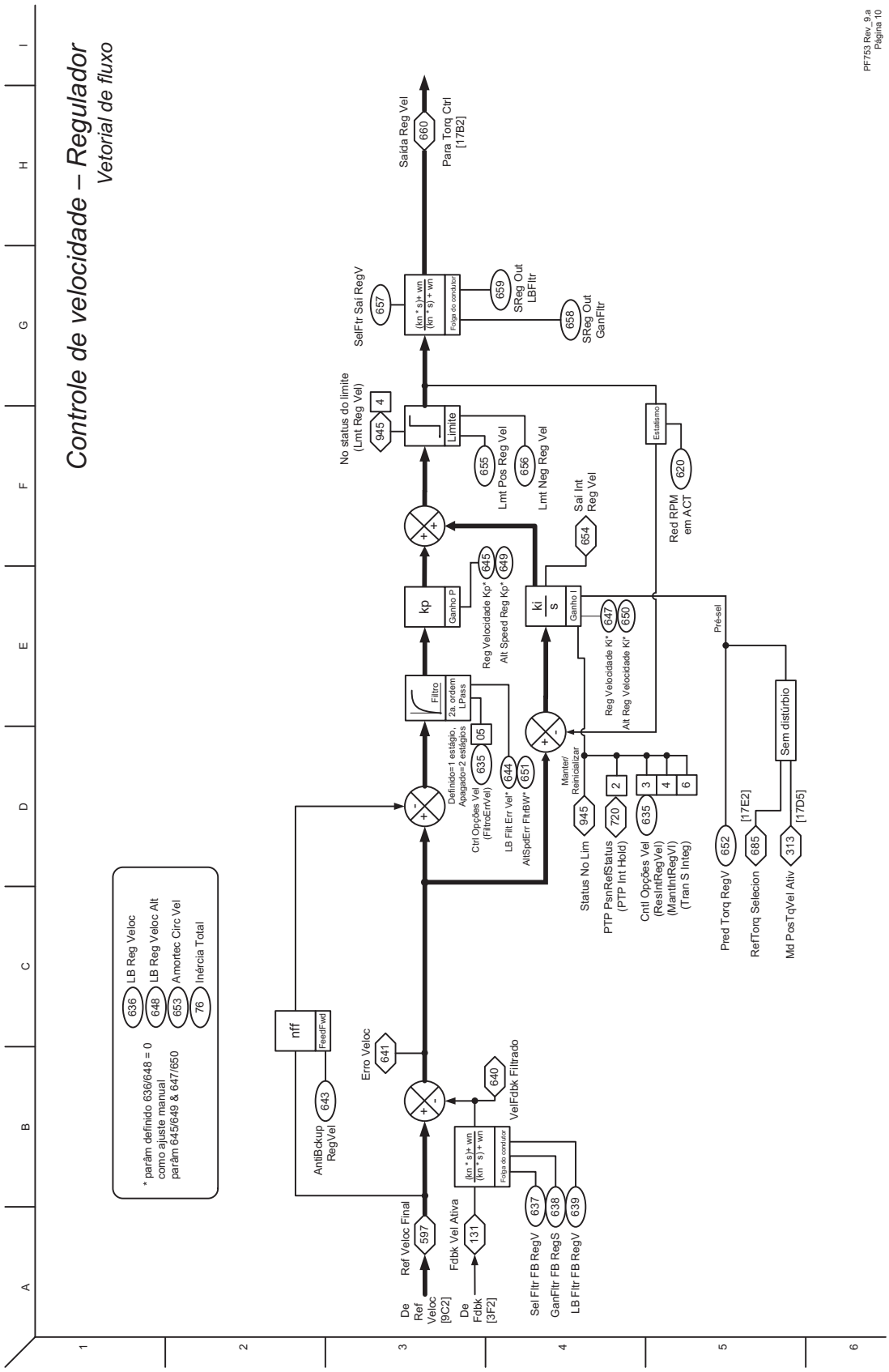

Controle de velocidade – Referência (1)
O prefixo 'd' refere-se ao número do item de diagnóstico (ex. d33) – Legenda do símbolo de referência
* Observação: Conversão de escala analógica Hi, Lo somente usada quando entrada analógica é selecionada
Unidade de velocidade (Hz/RPM)
300
Origem Ref Veloc
FntRefPercCtVelo
Fonte Cort Veloc
Sel Sts Rf Vel
930
616
617
591
Comando Ref Veloc
d7
Para Spd Ref (2) [6A1]
[29H3] Res Lógic Unid
Status da unidade 1
935
879
Sel Ref A Cort
600
Sel RfA PctCt
608
Sel Ref A Velc
545
Seleção de parâmetro
Padrão
Desabilitado (0)
PntConf Rf A Vel
Veloc 1 Atual
Veloc 2 Atual
Veloc 3 Atual
Veloc 4 Atual
Veloc 5 Atual
Veloc 6 Atual
Veloc 7 Atual
Referência MOP [21F3]
Realimentação Veloc Aux [3H5]
Port 1 Referênc
Port 2 Referênc
Port 3 Referênc
Port 4 Referênc
Port 5 Referênc
Port 6 Referênc
Portas opcionais: Analógica, EtherNet, DeviceLogix
RefVel A AnlgEne
RefVel A AnlgDes
Mult Ref Veloc A
549
PntConf Rf A Cort
TrimPct RefA Stpt
Anlg In1 PortVal (porta opcional)
Anlg In2 PortVal (porta opcional)
RefCorteA AnlgEn
RefCorteA AnlgDe
RefPrcCortA AnEn
RefPrcCortA AnDe
(Ref A Auto)
(Ref B Auto)
(Preset3 Auto)
(Preset4 Auto)
(Preset5 Auto)
(Preset6 Auto)
(Preset7 Auto)
(DPI Prt1 Man)
(DPI Prt2 Man)
(DPI Prt3 Man)
(DPI Prt4 Man)
(DPI Prt5 Man)
(DPI Prt6 Man)
(Int ENet Man)
(DevLogix Man)
(DI Man Sel)
(Alt Man Sel)
DI ManRef AnlgHi
RefMan ED AnlgDe
DI Man Ref Sel
Rf Man Alt AnAlt
Rf Man Alt AnBai
Sel Ref Man Alt
Sel Ref B Cort
PtConf Rf B Cort
RefCorteB AnlgEn
RefCorteB AnlgDe
Outras fontes de Ref.
Sel RefB PctCt
TrimPct RefB Stpt
RefPrcCortB AnEn
RefPrcCortB AnDe
Sel Ref Veloc B
PntConf Rf B Vel
RefVel B AnlgEne
RefVel B AnlgDes
Mult Ref Veloc B
554
PF753 Rev_9.a
Página 5

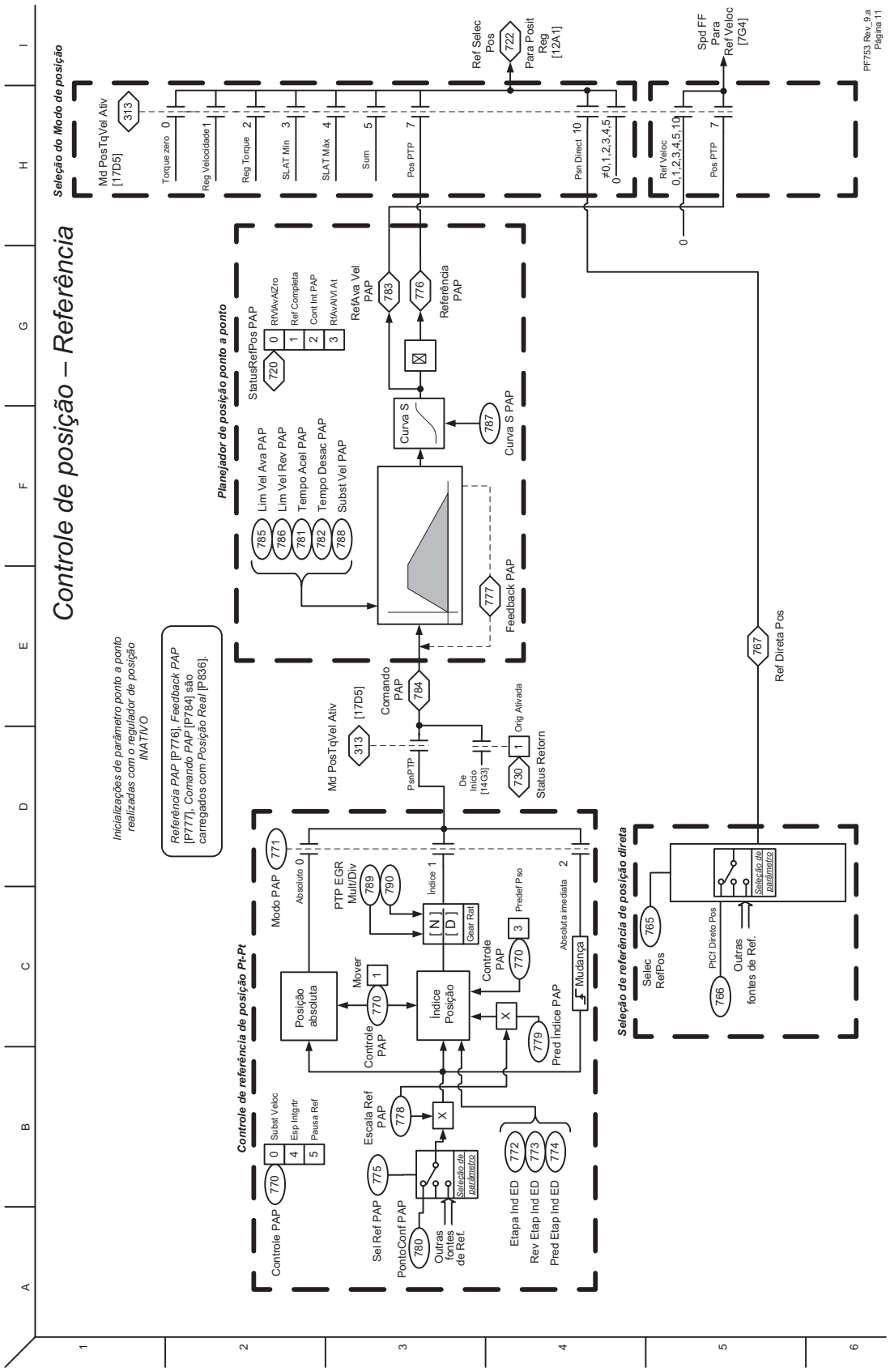

Controle de velocidade – Referência (2)
Controle de Posição – Opção de referência de velocidade adicionada
[17D5] Md PosTqVel Ativ
313
Posição (> 5)
De Ref Veloc (1) [512]
Sem posição (<= 5)
Controle de posição (AdicRefVel)
721
10
Ref Veloc Selec
592
Exclusiva velocidade PID
[20B2] OU [20E2]
Controle de DIP
1066
Ativ DIP
Status da unidade 1
935
16
Executando
1079
Velocidade exc
Sel saída PID = 1
Medidor de saída PID
1093
Alternando
Status do inversor 1 (Jogging)
935
17
Transm Veloc 1
556
Transm Veloc 2
557
[29H3] Res Lógic Unid
879
19
Jog1
Jog2
Aplicação da bomba de óleo
Limite bomba Habilitação Ref
Referência Limite da Bomba
Posicionando
Status da posição inicial (Posição inicial habilitada)
730
Impulso variável
Somente Boost Freq Ena VF (V/Hz)
1543
Frequência VB
Ref Veloc De Início [14F2]
848
RelEngrenPosicao
Controle do modo de direção
Modo Direção
308
Bipolar
Rev Desativ
Unipolar
Máx
Lógica do comando de avanço
Unipol Fwd
Unipol Rev
Controle Autotune
AjusteAuto
70
Controle Autotune
Controle de chave fim de curso
Sel Sts Rf Vel (Cm Lmt Desac)
591
13
Sel Sts Rf Vel (Cm Lmt Ter)
591
14
Veloc 1 Atual
571
Limites de ref velocidade
Limites de velocidade mín
Limite
Limites de velocidade máx
Limite
Ref Vel Limitad
593
Para Ref Veloc, Controle Processo [7A2], [8A2], [20B2]
Veloc Avanc Mín
522
Veloc Rev Mín
523
Veloc Avanc Máx
520
Veloc Rev Máx
521
PF753 Rev. 9 a Página 6

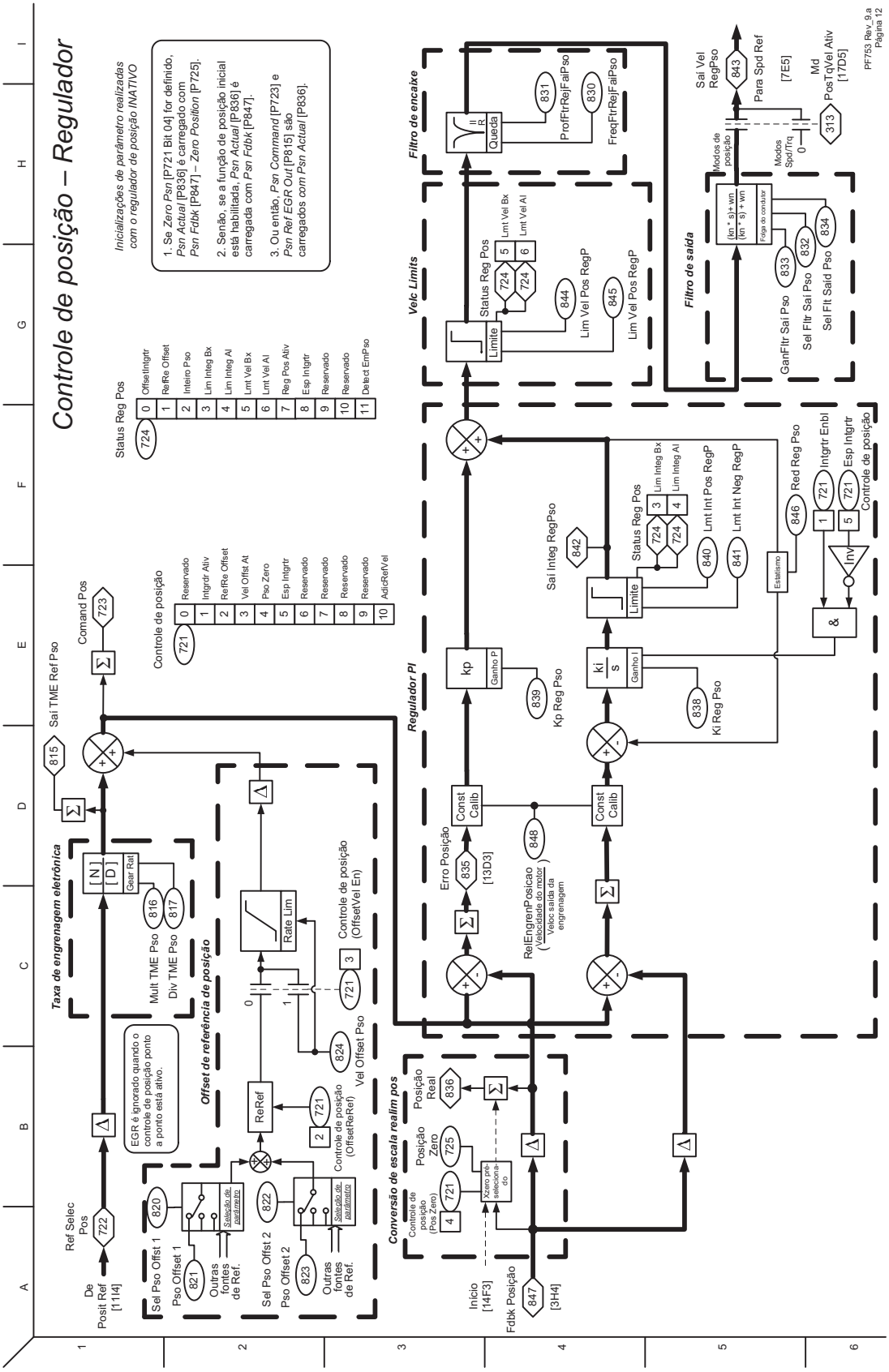

Controle de velocidade – Referência (3)
Vetorial de fluxo
PF753 Rev_9.a
Página 7
Ref Veloc Arranq
[20C2]
594
Sel taxa e rampa vetorial
Cntl Opções Vel
(Ramps desabilitada)
(StpNoSCrvAcc)
Rampa
Curva S
Spd Options Ctrl
(Manter rampa)
Temp Acel 1
Temp Acel 2
Temp Desacel 1
Temp Desacel 2
Temp Des Ac Tran
Resultado lógica do inversor (Tempo de aceleração 1, 2)
Resultado lógica do inversor (Tempo de desaceleração 1, 2)
aceleração, desaceleração curva S
[29H3]
Partida Parada
Status do inversor 1 (Executando)
Status do inversor 2 (AutoTune)
OU
Status do inversor 1 (Parando)
Não Parando e ativo
Parando ou Não ativo
RefVel comandada
Aplicação de fibra
Cruzamento/ P-Jump
Mudança velocidade sincr
Temp Sinc
SaltoP
Percur Máx
IncremPercur
DecremPercur
Controle de fibra
Status de fibra
Bandas de inibição
Bandas de inibição
Status do inversor 1 (Jogging)
Ign Veloc 1
Ign Veloc 2
Ign Veloc 3
Ignorar da banda de velocidade
Ref Vel Limitad
[6H4]
593
Controle de velocidade
Filtro Ref velocidade
(kn * s)+ wn
(kn * s) + wn
Fága do condutor
Ref Vel Filtrado
595
Veloc FF De Ref Pos
[11I5]
SpdRef FiltGain
Filt Ref Veloc
LB Filt Ref Vel
RelEngrenPosicao
Comp velocidade
Saida Comp Veloc
Comp velocidade
Sel Comp Veloc
Não Usad
Ref em rampa1
Ref taxa
Taxa velocidade Ref
Gan Comp Veloc
Limites de ref de velocidade final
No status do limite (MaxSpeed Lmt)
Limite velocidade máx
Limite
Veloc Avanc Máx
Veloc Rev Máx
Ref Veloc Após Limite Final
[9A2]
Saída reg posição
Sai Vel RegPso
De Reg Pos
[12I5]
Status do inversor 1 (Jogging)
Escala Ref Veloc
Corte de velocidade PI
Sel saída PID (Corte velocidade)
Med Saida DIP
De Ctrl Processo
[20E3]

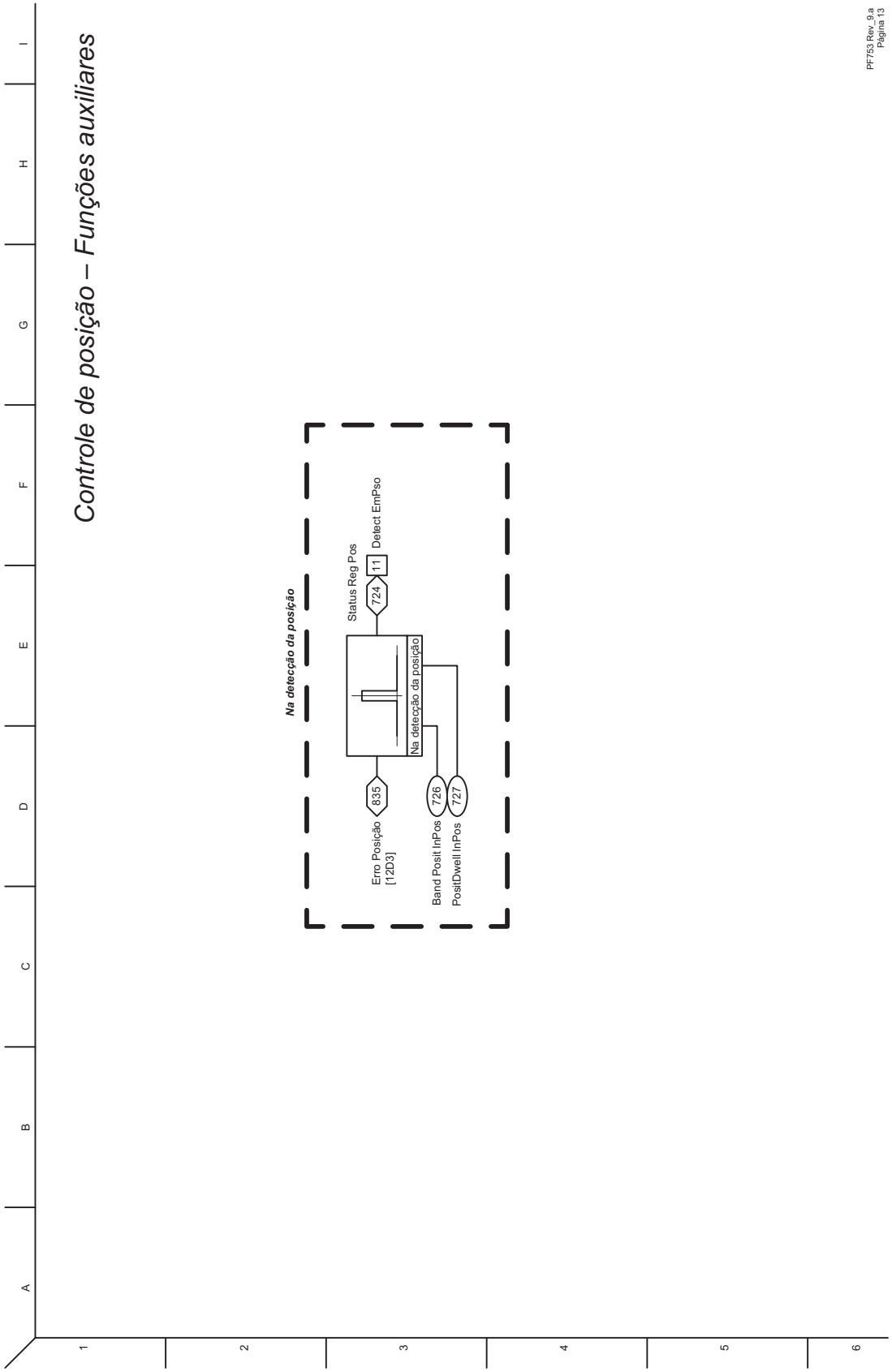

Controle de velocidade – Referência (4)
VF (V/Hz), SV
Taxa de Rampa
[9E4]
[9E5]
Anterior Varredura
Ref Veloc Arranq
594
[9A2], [20C2]
Seleção de taxa e rampa V/F
Cntl Opções Vel
(Rampa desabilitada)
(StpNoSCrvAcc)
Spd Options Ctrl (Manter rampa)
Rampa
Curva S
Temp Acel 1
Temp Acel 2
Temp Desacel 1
Temp Desacel 2
Temp Des Ac Tran
Resultado lógica do inversor (Tempo de aceleração 1, 2)
Resultado lógica do inversor (Tempo de desaceleração 1, 2)
Aceleração, desaceleração curva S
Entrada em Rampa [9E4]
[29H3]
Partida Parada
Status do inversor 1 (Executando)
Status do inversor 2 (AutoTune)
Status do inversor 1 (Parando)
Não Parando e ativo
Parando ou Não ativo
RefVel comandada
Aplicação de fibra
Cruzamento/ P_Jump
Velocidade Sync Mudança
TempSinc
SaltoP
Percur Máx
IncremPercur
DecremPercur
Controle de fibra
Status de fibra
Bandas de inibição
Banda de inibição
Status do inversor 1 (Jogging)
Ignorar da banda de velocidade
Ref Vel Limitad
[6H4]
Controle de velocidade
Limites de ref de velocidade final
Limites de velocidade máx
Limite
Veloc Avanc Máx
Veloc Rev Máx
Ref Veloc Após Limite Final [9A2]
Corte de velocidade PI
De Ctrl Processo [20E3]
Med Saída DIP
Sel saída PID (Corte velocidade)
Status do inversor 1 (Jogging)
PF753 Rev. 9.a Página 8

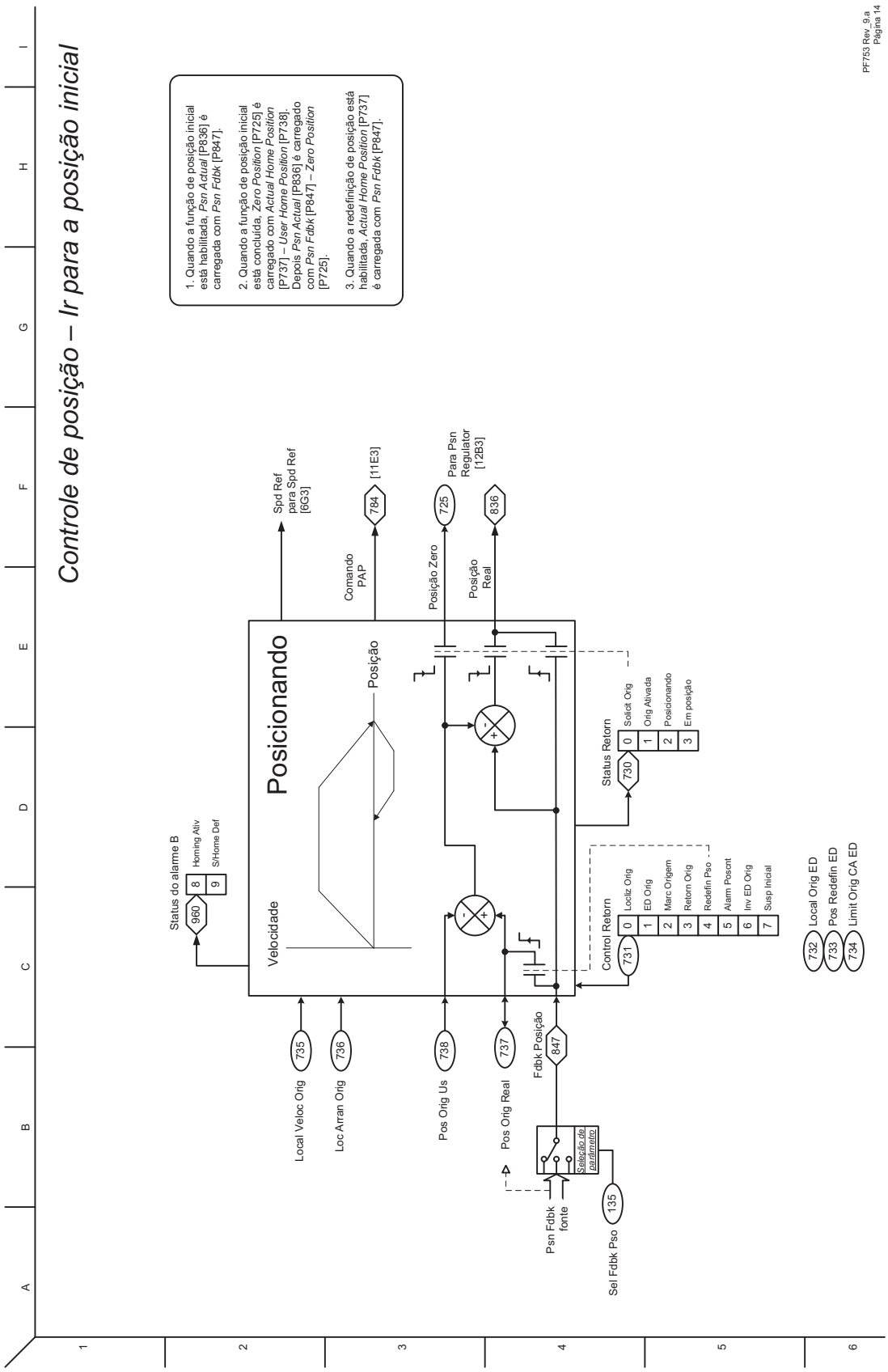

Controle de velocidade – Referência (5)
Objeto de Controle do motor
Torque Controle
Referência de torque
Regulador de Velocidade
Ref de torque
Ref Veloc Final
597
Para Reg Veloc
[10A3]
Modo de contr motor
35
Vetorial de fluxo
(3)
Ref Veloc Após Limite Final
[715] OR [8H4]
Ref Veloc Arranq
[8G2]
594
VF ou SV
(0-2,7,8)
Limite de Velocidade
Máx Avanço/Reversão
Limite
No status do limite
(MaxSpeed Lmt)
OU
945
2
Adicionador de velocidade limitada
Adicionador de freq limitada
(Hz)
(Max Fwd/Rev + Overspeed Limit)
Speed Limit
Status No Lim
(OverSpd Lmt)
3
Ref Veloc Final
Para Fdbk
[3B5]
Desl RPM em ACT
1.5
621
Realimentação Iq (pu)
Filtrado (100 R/S)
Red RPM em ACT
620
RPM
Hz
[NP Spd]
[NP Freq]
*Pólos
120
Kp Reg Vel VSVHz
663
Ki Reg Vel VSVHz
664
PI
Regulador de velocidade VF, SV
Realim velocidade com sensor
Realim velocidade uma malha
Tipo sensor de velocidade
SOMENTE CONDIÇÃO INTERNA
Fdbk Vel Ativa
131
De Fdbk
[3F2]
Desl LB Comp
622
LPF
Realimentação Iq (pu)
Desl RPM em ACT
Conversão de escala velocidade para frequência
Ref Freq selecionada (Hz)
Taxa de Rampa (Inter contr motor) (Hz/Seg)
Entrada em Rampa
[8E2]
Taxa rampa
[8I1]
Tempo interrupção conversão de escala
VSVHz RegCrtVel
623
Freq Integral (Hz)
Limitador de barramento/ corrente (Rampa de freq)
Freq Motor (Hz)
Conversão de escala velocidade para frequência
Freq motor
Para integrador em rampa
[8G1]
Limite Freq alto (Hz)
Limite Freq baixo (Hz)
Prevenção de Reversão
Ref Veloc Arranq[8I2] Anterior
(Máx Avanço/Reversão+ Limite Sobrevel) Limite Freq
Frequência de saída
1
[3D5], [19E4], [19H3]
PF753 Rev_9.a
Página 9

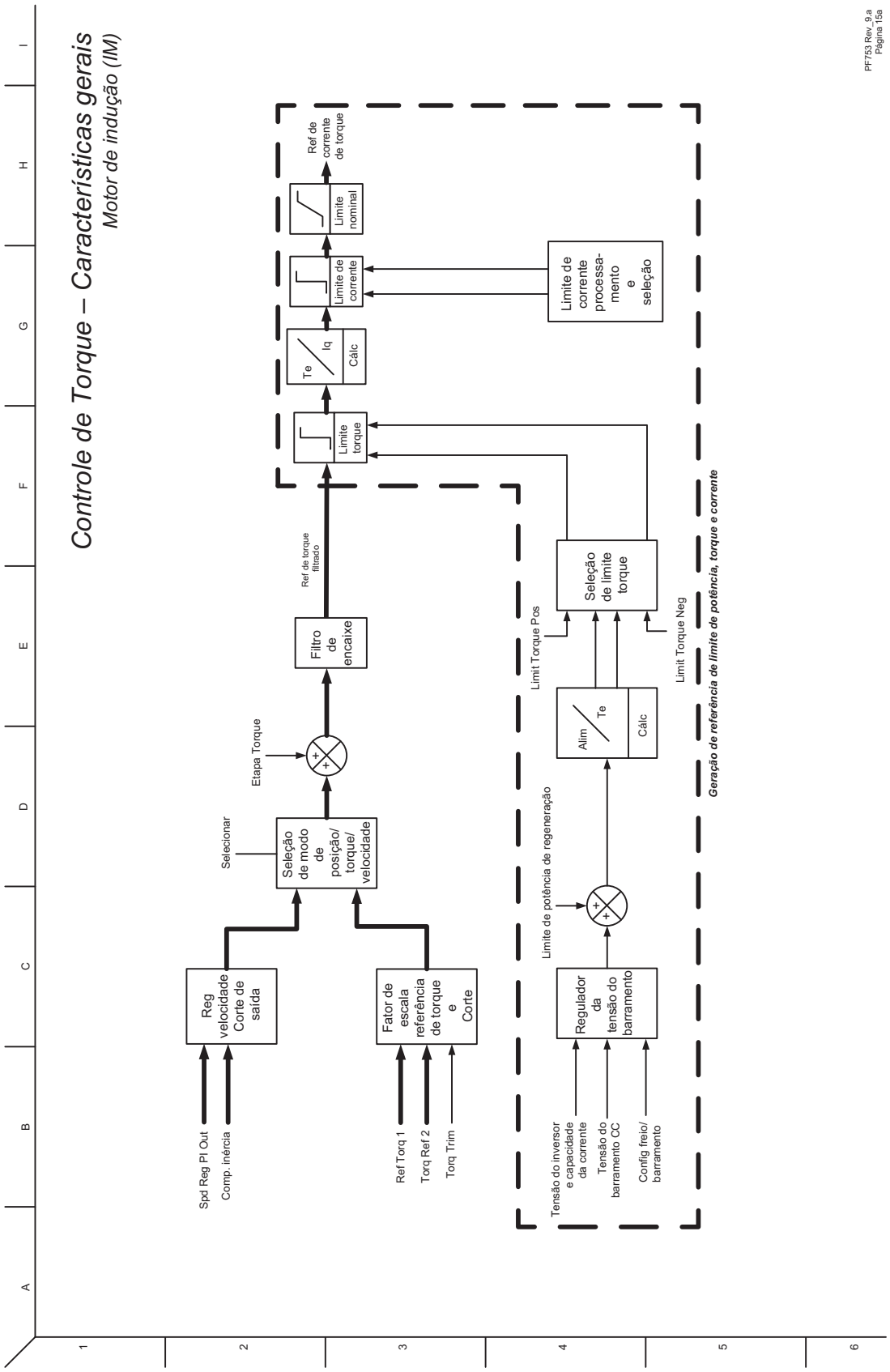

Controle de velocidade – Regulador
Vetorial de fluxo
PF753 Rev. 9.a
Página 10
* parâm definido 636/648 = 0
como ajuste manual
parâm 645/649 & 647/650
636 LB Reg Veloc
648 LB Reg Veloc Alt
653 Amortec Circ Vel
76 Inércia Total
nff
FeedFwd
AntiBckup RegVel
643
Erro Veloc
641
640
VelFdbk Filtrado
Ref Veloc Final
597
Fdbk Vel Ativa
131
De Ref Veloc [9C2]
De Fdbk [3F2]
Folga do condutor
637 Sel Fltr FB RegV
638 GanFltr FB RegS
639 LB Fltr FB RegV
Filtro
2a ordem LPass
Definido=1 estágio, Apagado=2 estágios
05
Ctrl Opções Vel (FiltrcErrVel)
635
644 LB Fltt Err Vel*
651 AltSpdErr FiltrBW*
kp
Ganho P
645 Reg Velocidade Kp*
649 Alt Speed Reg Kp*
ki/s
Ganho I
647 Reg Velocidade Ki*
650 Alt Reg Velocidade Ki*
Manter/ Reinicializar
945 Status No Lim
720 PTP PsnRefStatus (PTP Int Hold)
635 Cntl Opções Vel (ResIntRegVel) (MantIntRegVl) (Tran S Integ)
2
3
4
6
Pré-sel
652 Pred Torq RegV
[17E2]
685 RefTorq Selecion
Sem distúrbio
[17D5]
313 Md PosTqVel Ativ
Sai Int Reg Vel
654
Limite
655 Lmt Pos Reg Vel
656 Lmt Neg Reg Vel
No status do limite (Lmt Reg Vel)
945
4
Estatismo
620 Red RPM em ACT
SelFtr Saí RegV
657
659 SReg Out LBFltr
658 SReg Out GanFltr
Saída Reg Vel
660
Para Torq Ctrl [17B2]

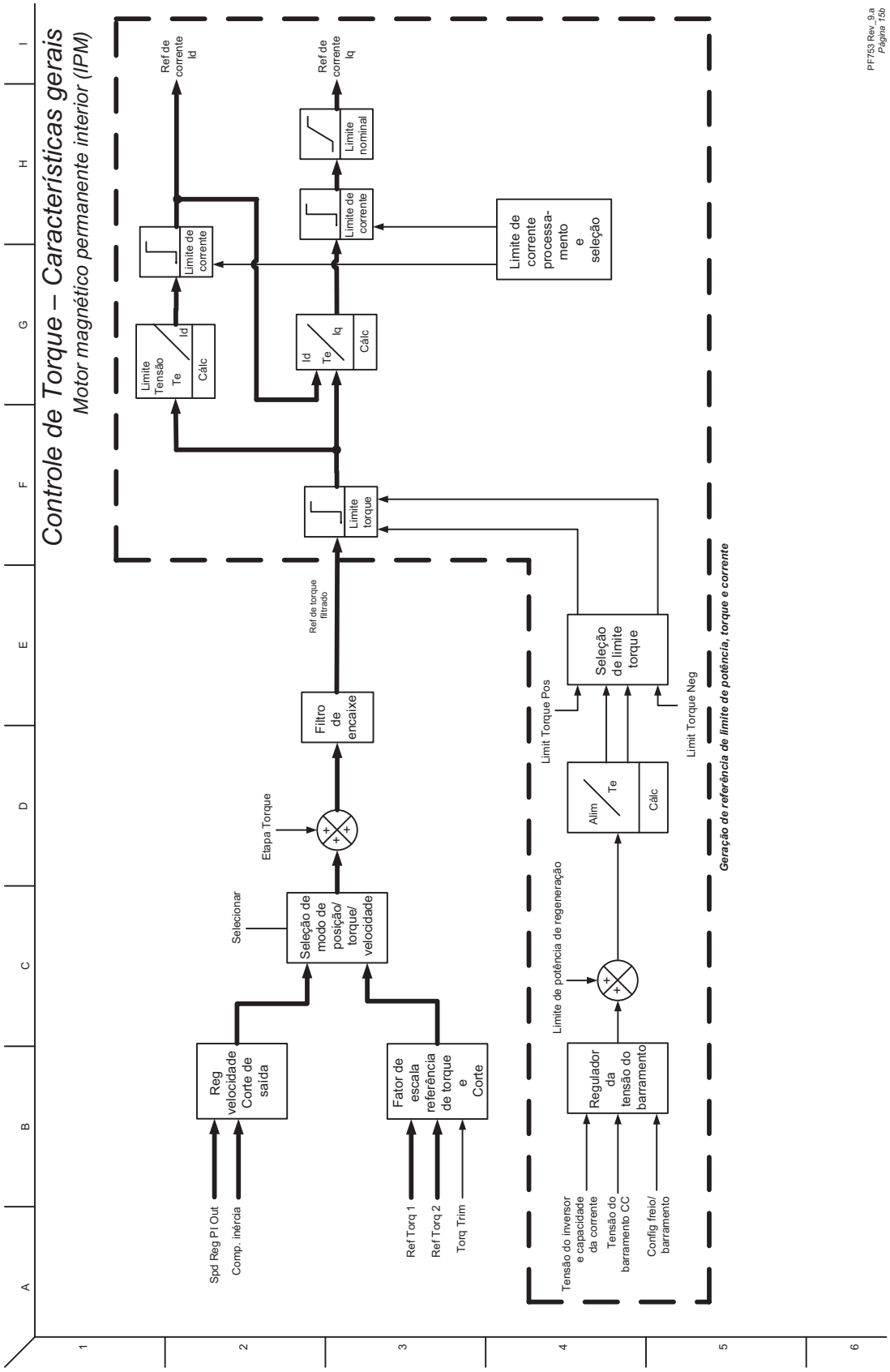

Controle de posição – Referência
Seleção do Modo de posição
Md PosTqVel Ativ [17D5]
313
Torque zero 0
Reg Velocidade 1
Reg Torque 2
SLAT Mín 3
SLAT Máx 4
Sum 5
Pos PTP 7
Psn Direct 10
≠0,1,2,3,4,5 0
Ref Veloc 0,1,2,3,4,5,10
Pos PTP 7
Ref Selec Pos
722
Para Posit Reg [12A1]
Spd FF Para Ref Veloc [7G4]
PF753 Rev_9.a Página 11
Planejador de posição ponto a ponto
StatusRefPos PAP
720
R/VAv/AZro 0
Ref Completa 1
Cont Int PAP 2
Rf/Av/Vl At 3
RefAva Vel PAP
783
Referência PAP
776
Curva S
787
Curva S PAP
Lim Vel Ava PAP
Lim Vel Rev PAP
Tempo Acel PAP
Tempo Desac PAP
Subst Vel PAP
785
786
781
782
788
777
Feedback PAP
Inicializações de parâmetro ponto a ponto realizadas com o regulador de posição INATIVO
Referência PAP [P776], Feedback PAP [P777], Comando PAP [P784] são carregados com Posição Real [P836].
Comando PAP
784
Md PosTqVel Ativ [17D5]
313
PsnPTP
De Início [14G3]
Orig Ativada 1
730
Status Retorn
767
Ref Direta Pos
Controle de referência de posição Pt-Pt
Modo PAP
771
Absoluto 0
PTP EGR Mult/Div
789
790
Índice 1
N
D
Gear Rat
Predef P so 3
Absoluta imediata 2
Mudança
Posição absoluta
Mover
1
770
Controle PAP
Índice Posição
Controle PAP
770
X
779
Pred Índice PAP
Subst Veloc 0
Esp Intgrtr 4
Pausa Ref 5
Controle PAP
770
Escala Ref PAP
778
X
Sel Ref PAP
775
Seleção de parâmetro
PontoConf PAP
780
Outras fontes de Ref.
Etapa Ind ED
Rev Etap Ind ED
Pred Etap Ind ED
772
773
774
Seleção de referência de posição direta
Selec RefPos
765
Seleção de parâmetro
PtCf Direto Pos
766
Outras fontes de Ref.

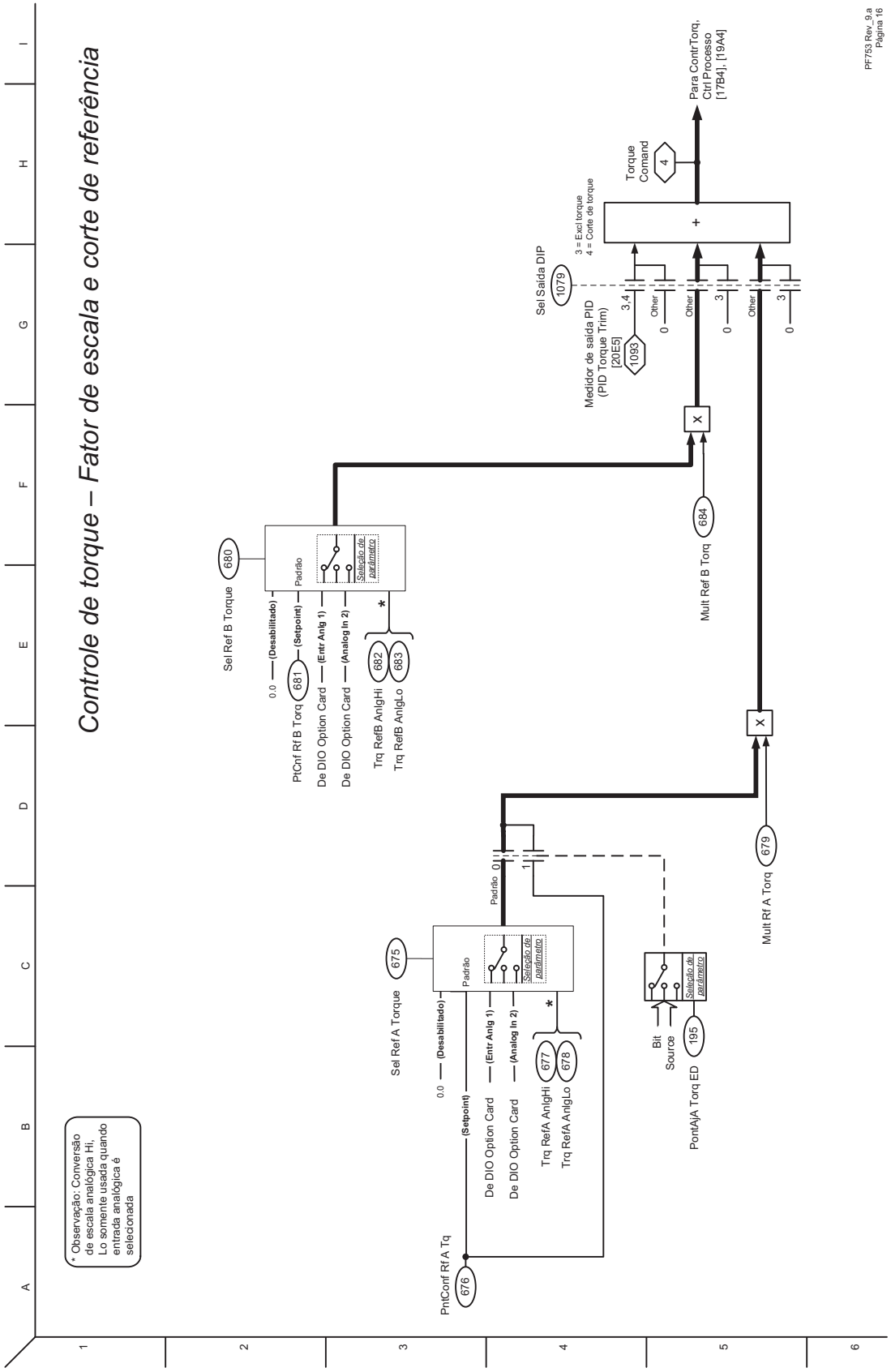

Controle de posição – Regulador
Inicializações de parâmetro realizadas com o regulador de posição INATIVO
1. Se Zero Psn [P721 Bit 04] for definido, Psn Actual [P836] é carregado com Psn Fdbk [P847] – Zero Position [P725].
2. Senão, se a função de posição inicial está habilitada, Psn Actual [P836] é carregada com Psn Fdbk [P847].
3. Ou então, Psn Command [P723] e Psn Ref EGR Out [P815] são carregados com Psn Actual [P836].
Status Reg Pos
Controle de posição
Taxa de engrenagem eletrônica
Offset de referência de posição
Conversão de escala realim pos
Regulador PI
Velc Limits
Filtro de encaixe
Filtro de saída
Ref Selec Pos
De Posit Ref [11I4]
Sel Pso Offst 1
Pso Offset 1
Outras fontes de Ref.
Sel Pso Offst 2
Pso Offset 2
Outras fontes de Ref.
Seleção de parâmetro
Seleção de valores
EGR é ignorado quando o controle de posição ponto a ponto está ativo.
Mult TME Pso
Div TME Pso
Gear Ref
Sai TME Ref Pso
Comand Pos
Rate Lim
ReRef
Controle de posição (OffsetReRef)
Controle de posição (OffsetVel En)
Vel Offset Pso
Posição Real
Posição Zero
Controle de posição (Pos Zero)
Xzero pré-selecionado
Início [14F3]
Fdbk Posição [3H4]
Erro Posição [13D3]
Const Calib
RelEngrenPosicao (Velocidade do motor / Veloc saída da engrenagem)
kp
Ganho P
Kp Reg Pso
ki / s
Ganho I
Ki Reg Pso
Sai Integ RegPso
Limite
Lmt Int Pos RegP
Lmt Int Neg RegP
Lim Integ Bx
Lim Integ Al
Estatismo
Red Reg Pso
Intgrtr Enbl
Esp Intgrtr
Controle de posição
Inv
Lmt Vel Bx
Lmt Vel Al
Lim Vel Pos RegP
Lim Vel Pos RegP
Queda
ProfFtrRejFalPso
FreqFtrRejFalPso
Modos de posição
Modos Spd/Trq
Folga do condutor
GanFltr Sai Pso
Sel Fltr Sai Pso
Sel Flt Saíd Pso
Sai Vel RegPso
Para Spd Ref
[7E5]
Md PosTqVel Ativ [17D5]
PF753 Rev. 9.a Página 12

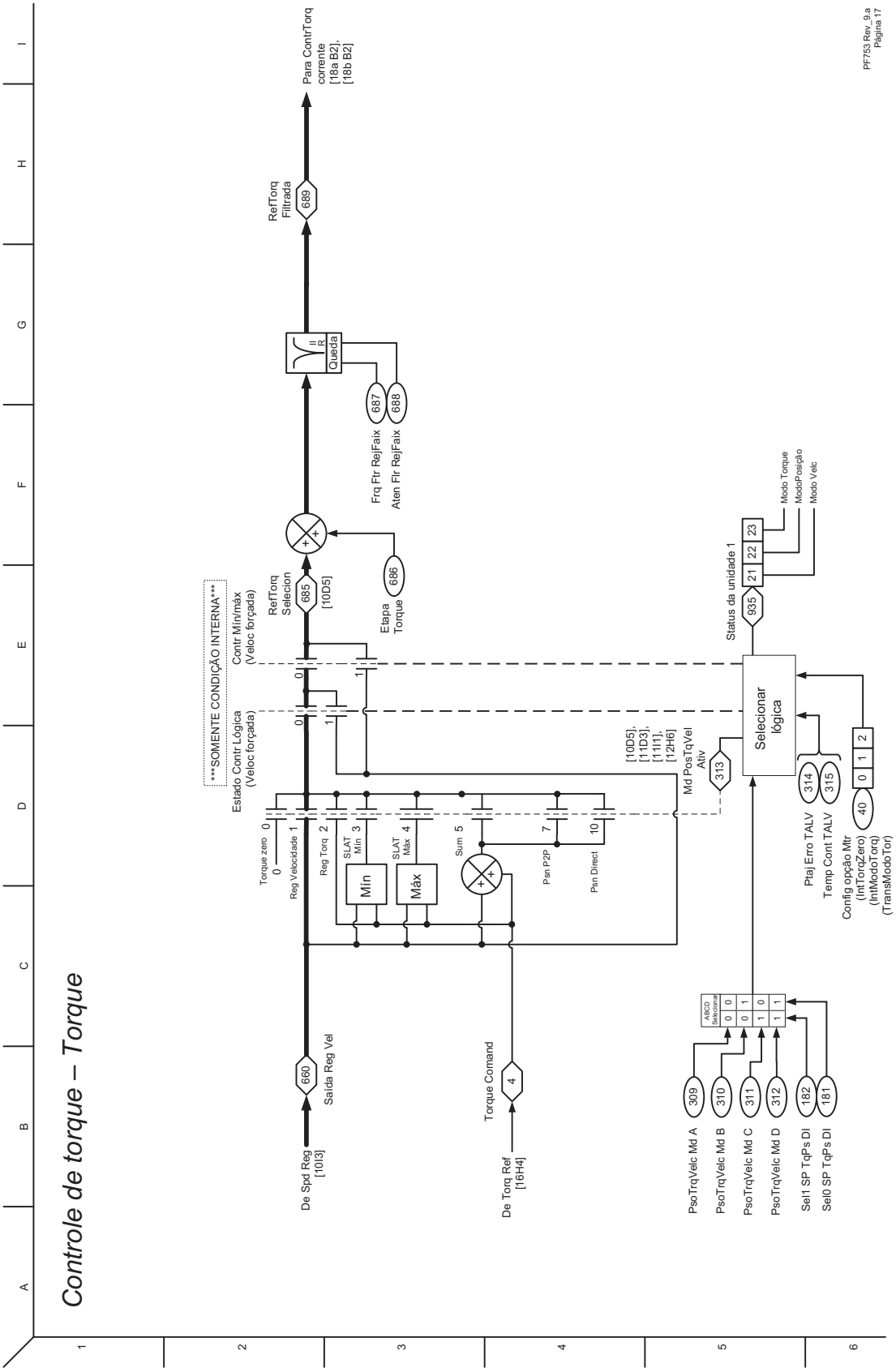

Controle de posição – Funções auxiliares
PF753 Rev_9.a
Página 13
Na detecção da posição
Erro Posição
[12D3]
835
Status Reg Pos
724
11
Detect EmPso
Na detecção da posição
Band Posit InPos
726
PositDwell InPos
727

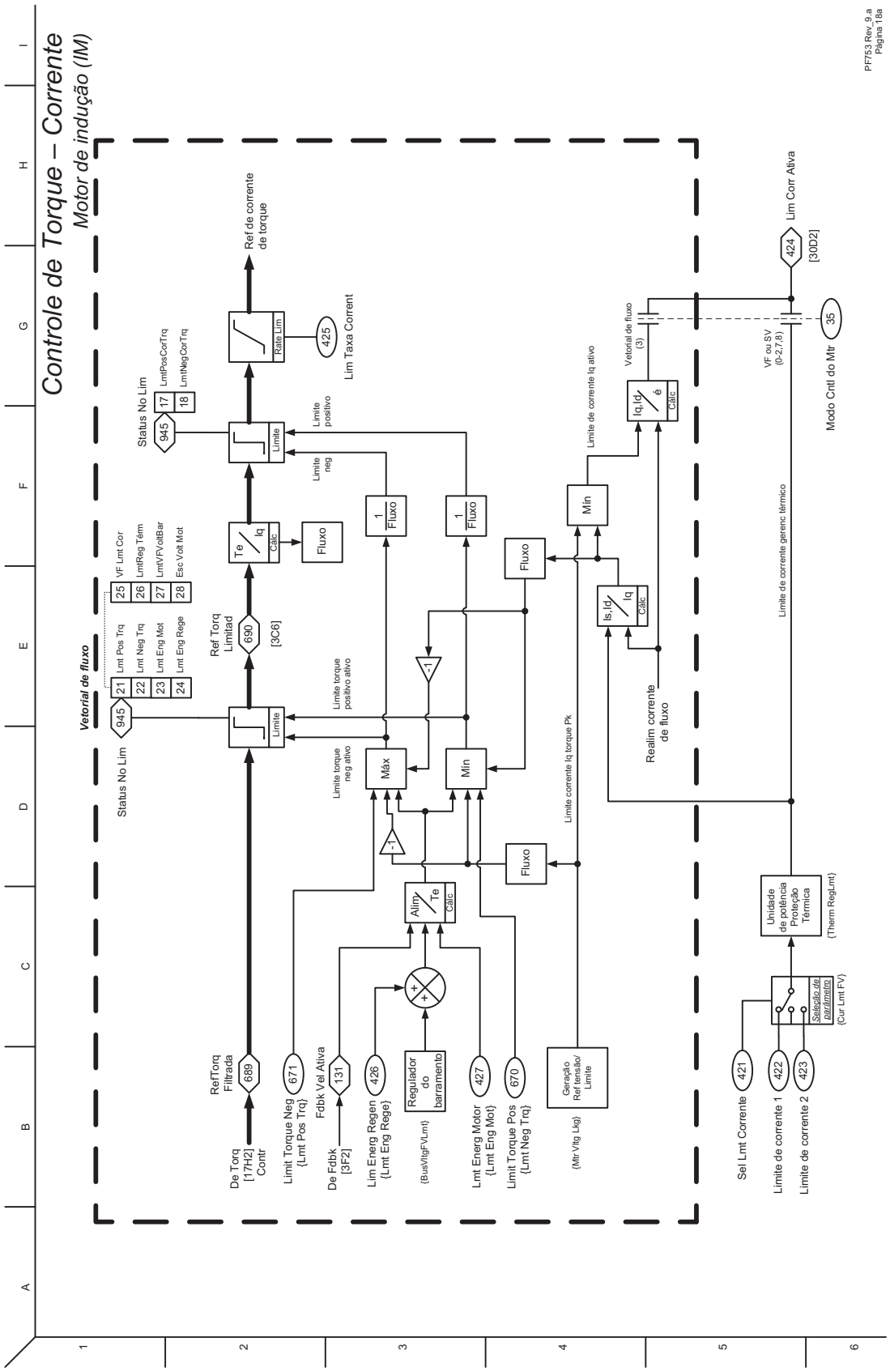

Controle de posição – Ir para a posição inicial
1. Quando a função de posição inicial está habilitada, Psn Actual [P836] é carregada com Psn Fdbk [P847].
2. Quando a função de posição inicial está concluída, Zero Position [P725] é carregado com Actual Home Position [P737] – User Home Position [P738]. Depois Psn Actual [P836] é carregado com Psn Fdbk [P847] – Zero Position [P725].
3. Quando a redefinição de posição está habilitada, Actual Home Position [P737] é carregada com Psn Fdbk [P847].
Posicionando
Velocidade
Posição
Spd Ref para Spd Ref [6G3]
Comando PAP
784 [11E3]
Posição Zero
725
Para Psn Regulator [12B3]
Posição Real
836
Status do alarme B
960
8 Homing Ativ
9 S/Home Def
Status Retorn
730
0 Solicit Orig
1 Orig Ativada
2 Posicionando
3 Em posição
Control Retorn
731
0 Lociiz Orig
1 ED Orig
2 Marc Origem
3 Retorn Orig
4 Redefin Pso
5 Alarm Posont
6 Inv ED Orig
7 Susp Inicial
732 Local Orig ED
733 Pos Redefin ED
734 Limit Orig CA ED
735 Local Veloc Orig
736 Loc Arran Orig
738 Pos Orig Us
737 Pos Orig Real
Fdbk Posição
847
Seleção de parâmetro
Psn Fdbk fonte
135 Sel Fdbk Pso
PF753 Rev. 9.a Página 14

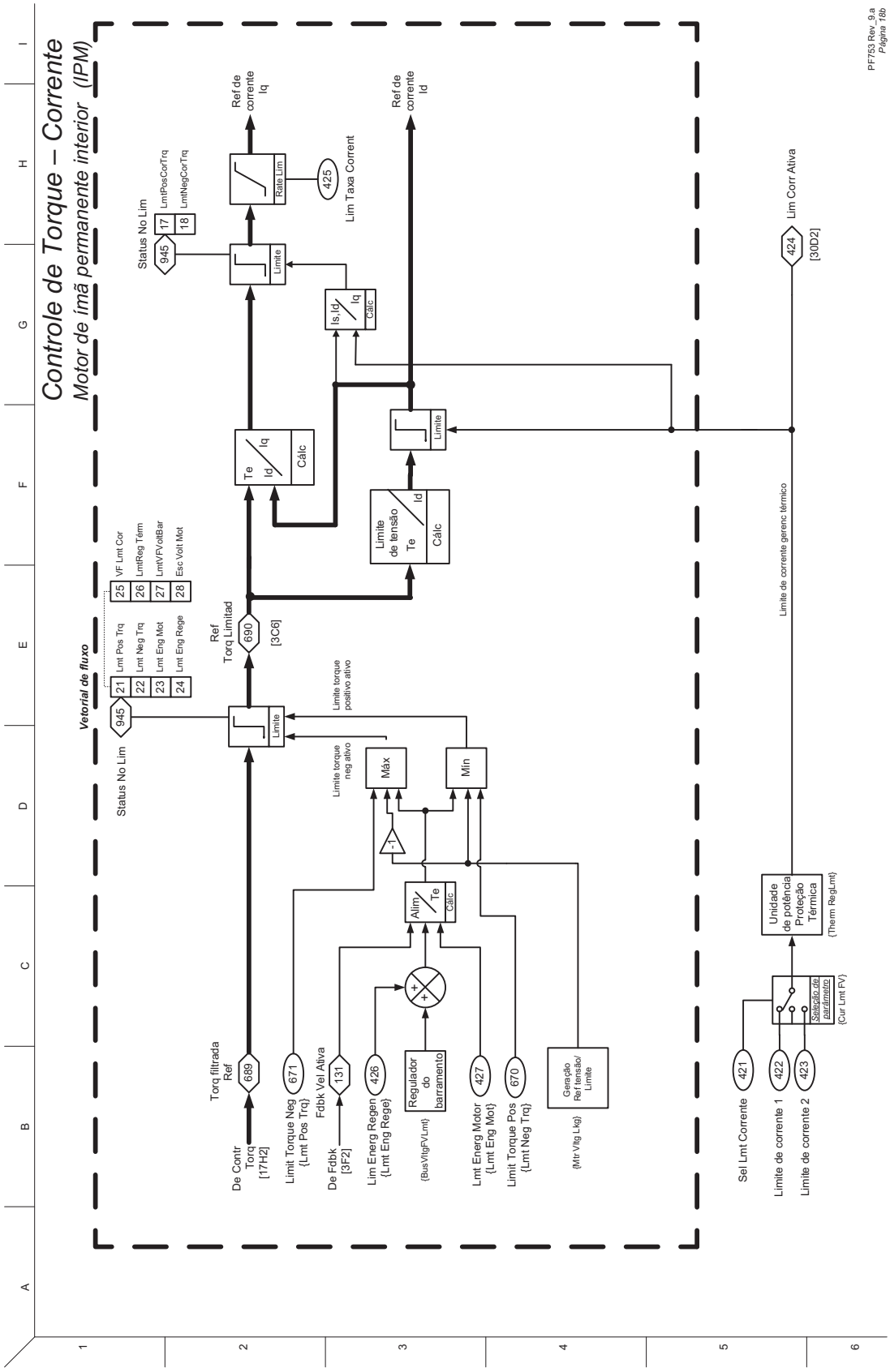

Controle de Torque – Características gerais
Motor de indução (IM)
PF753 Rev. 9.a
Página 15a
Spd Reg PI Out
Comp. inércia
Reg velocidade Corte de saída
Selecionar
Seleção de modo de posição/ torque/ velocidade
Etapa Torque
Filtro de encaixe
Ref de torque filtrado
Ref Torq 1
Torq Ref 2
Torq Trim
Fator de escala referência de torque e Corte
Limite torque
Te
Iq
Cálc
Limite de corrente
Limite nominal
Ref de corrente de torque
Limite de corrente processa-mento e seleção
Tensão do inversor e capacidade da corrente
Tensão do barramento CC
Config freio/ barramento
Regulador da tensão do barramento
Limite de potência de regeneração
Alim
Te
Cálc
Limit Torque Pos
Limit Torque Neg
Seleção de limite torque
Geração de referência de limite de potência, torque e corrente

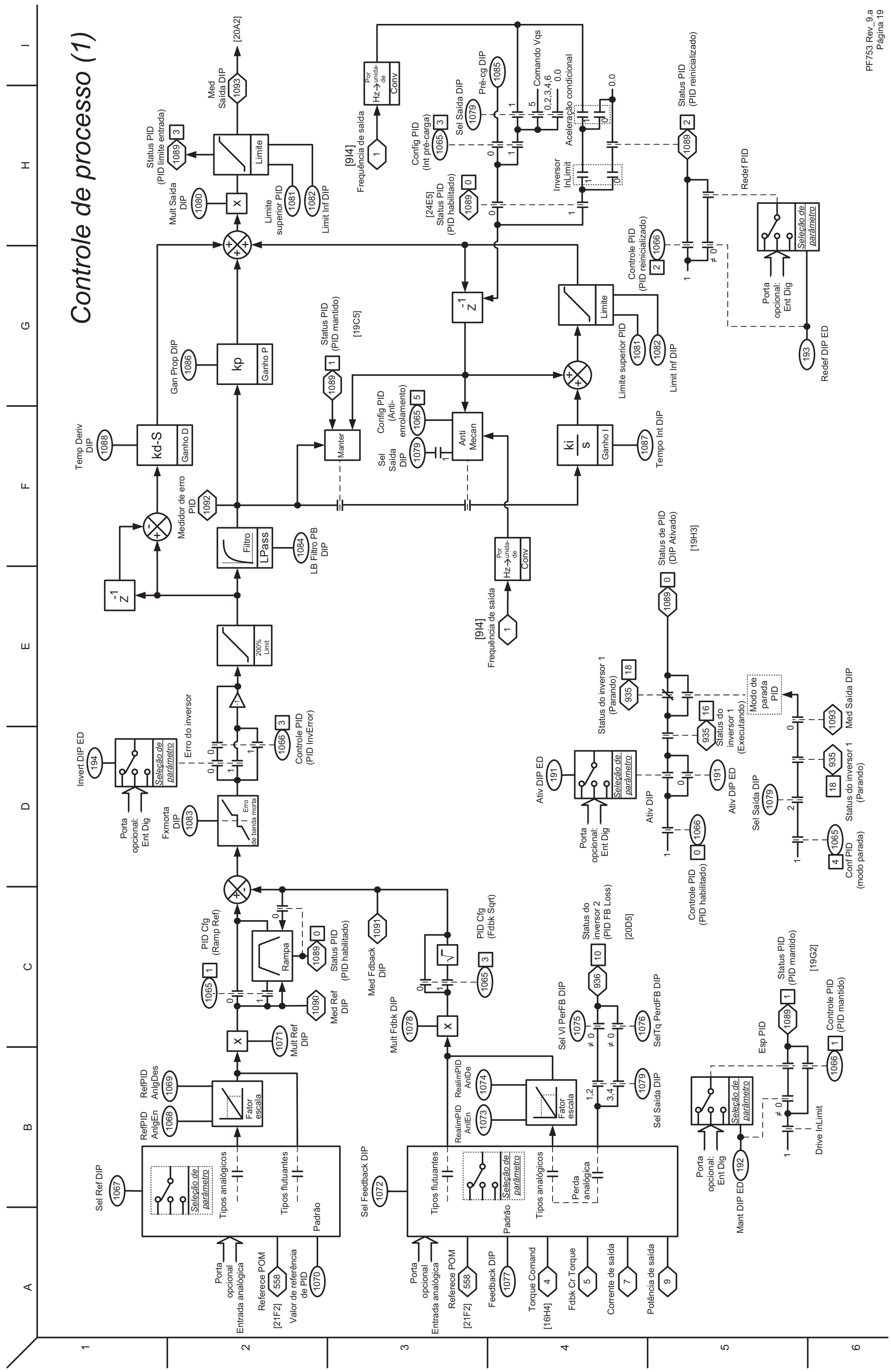

Controle de Torque – Características gerais
Motor magnético permanente interior (IPM)
Ref de corrente Id
Ref de corrente Iq
Limite nominal
Limite de corrente
Limite de corrente
Limite de corrente processa-mento e seleção
Limite Tensão
Te
Id
Cálc
Id
Te
Iq
Cálc
Limite torque
Ref de torque filtrado
Seleção de limite torque
Filtro de encaixe
Limit Torque Pos
Limit Torque Neg
Alim
Te
Cálc
Etapa Torque
Selecionar
Seleção de modo de posição/ torque/ velocidade
Limite de potência de regeneração
Reg velocidade Corte de saída
Fator de escala referência de torque e Corte
Regulador da tensão do barramento
Spd Reg PI Out
Comp. inércia
Ref Torq 1
Ref Torq 2
Torq Trim
Tensão do inversor e capacidade da corrente
Tensão do barramento CC
Config freio/ barramento
Geração de referência de limite de potência, torque e corrente
PF753 Rev. 9.a
Página 15b

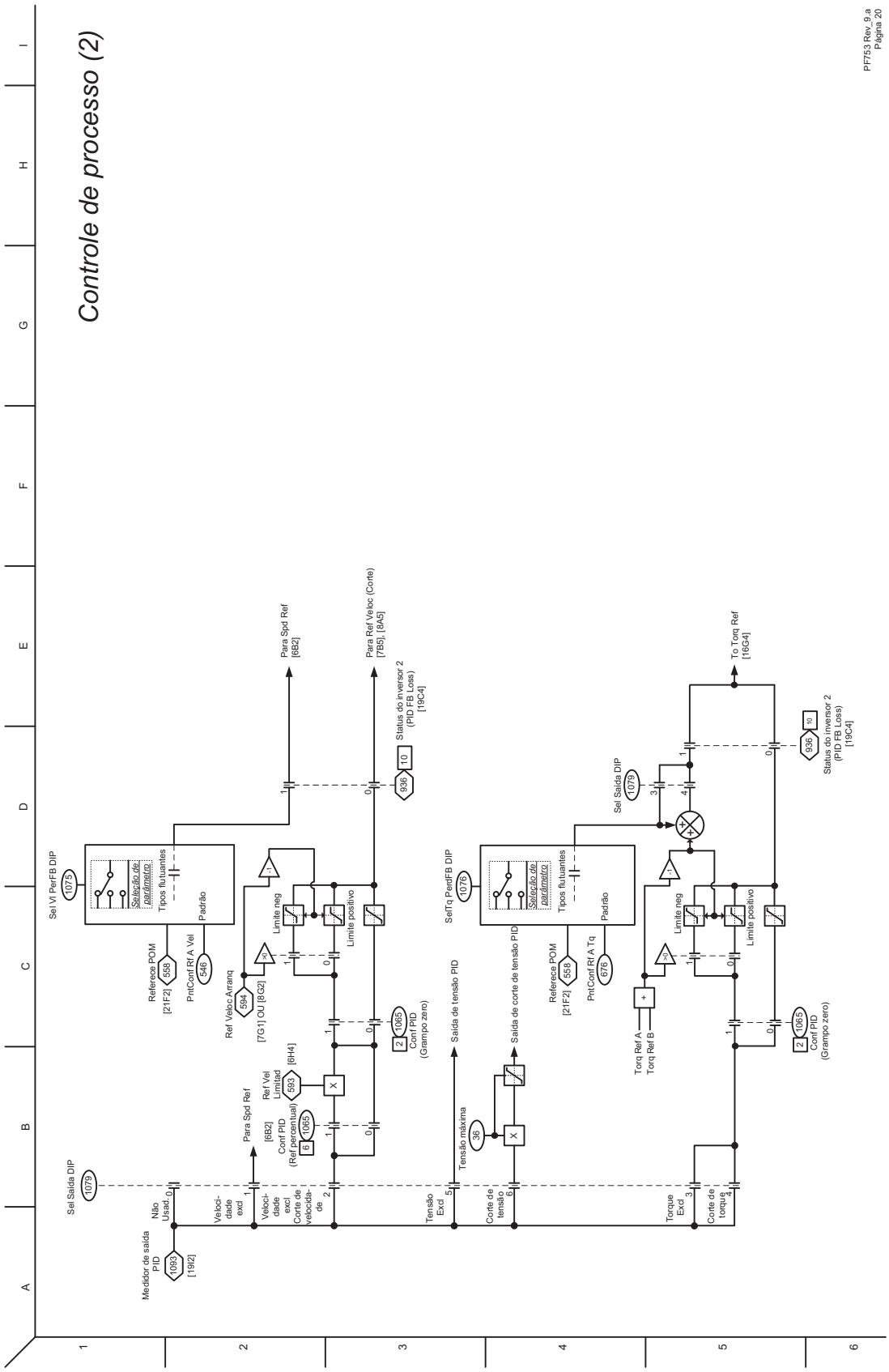

Controle de torque – Fator de escala e corte de referência
PF753 Rev_9.a
Página 16
Para ContrTorq, Ctrl Processo [17B4], [19A4]
Torque Comand
4
+
3 = Excl torque
4 = Corte de torque
Sel Saída DIP
1079
Medidor de saída PID (PID Torque Trim) [20E5]
1093
3,4
Other
0
3
Mult Ref B Torq
684
Mult Ref A Torq
679
Sel Ref B Torque
680
Padrão
Seleção de parâmetro
0.0 (Desabilitado)
PtConf Rf B Torq
681
(Setpoint)
De DIO Option Card
(Entr Anlg 1)
(Analog In 2)
Trq RefB AnlgHi
682
Trq RefB AnlgLo
683
Sel Ref A Torque
675
Trq RefA AnlgHi
677
Trq RefA AnlgLo
678
Bit Source
PontAjA Torq ED
195
PntConf Rf A Tq
676
* Observação: Conversão de escala analógica Hi. Lo somente usada quando entrada analógica é selecionada

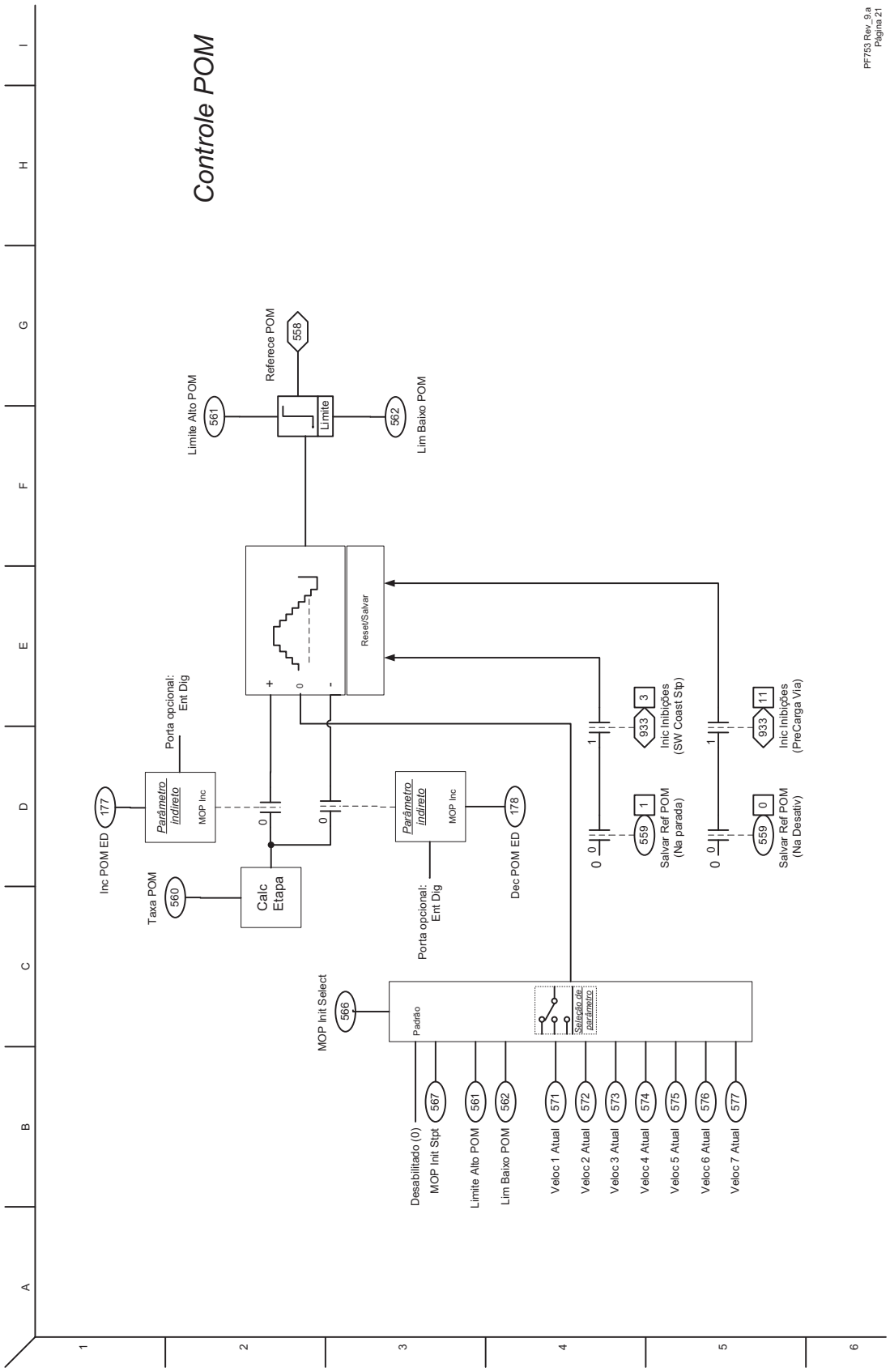

Controle de torque – Torque
PF753 Rev. 9.a
Página 17
Para ContrTorq corrente [18a B2], [18b B2]
RefTorq Filtrada
689
Queda
687
688
Frq Ftr RejFaix
Aten Ftr RejFaix
686
Etapa Torque
RefTorq Selecion
685
[10D5]
Contr Mín/máx (Veloc forçada)
Estado Contr Lógica (Veloc forçada)
SOMENTE CONDIÇÃO INTERNA
Torque zero
Reg Velocidade
Reg Torq
SLAT Mín
SLAT Máx
Mín
Máx
Sum
Psn P2P
Psn Direct
Md PosTrqVel Ativ
313
[10D5], [11D3], [11I1], [12H6]
Selecionar lógica
Status da unidade 1
935
Modo Torque
ModoPosição
Modo Velc
314
315
Ptaj Erro TALV
Temp Cont TALV
40
Config opção Mtr (IntTorqZero) (IntModoTorq) (TransModoTor)
660
Saída Reg Vel
De Spd Reg [10I3]
Torque Comand
4
De Torq Ref [16H4]
ABCD Selecionar
PsoTrqVelc Md A
PsoTrqVelc Md B
PsoTrqVelc Md C
PsoTrqVelc Md D
Sel1 SP TqPs DI
Sel0 SP TqPs DI
309
310
311
312
182
181

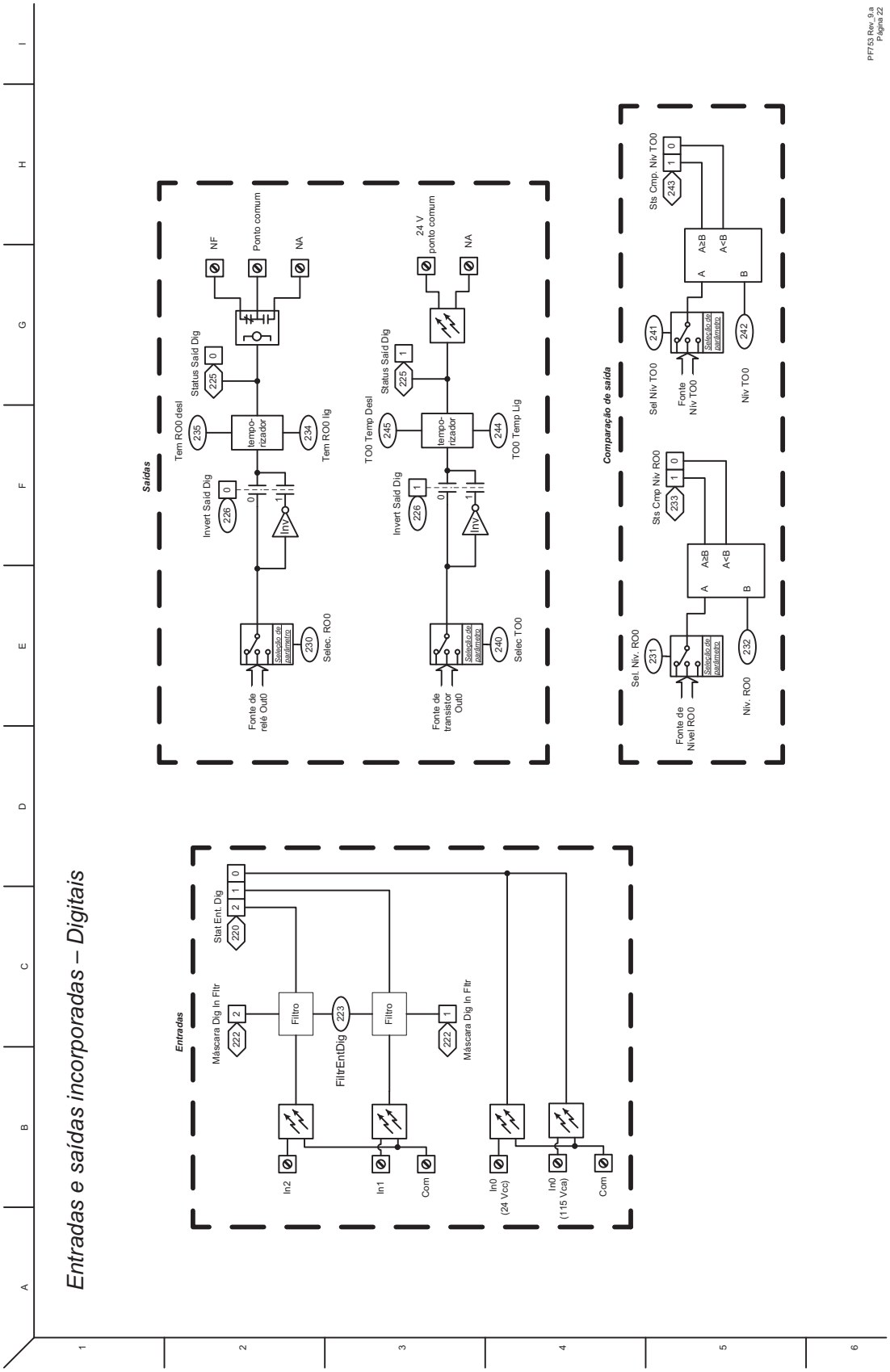

Controle de Torque – Corrente
Motor de indução (IM)
PF753 Rev_9.a
Página 18a
Vetorial de fluxo
Status No Lim
945
21 Lmt Pos Trq
22 Lmt Neg Trq
23 Lmt Eng Mot
24 Lmt Eng Rege
25 VF Lmt Cor
26 LmtReg Térm
27 LmtVFVoltBar
28 Esc Volt Mot
Ref Torq Limitad
690
[3C6]
Limite
Te
Iq
Calc
Fluxo
Ref de corrente de torque
Rate Lim
425
Lim Taxa Corrent
Status No Lim
945
17 LmtPosCorTrq
18 LmtNegCorTrq
Limite positivo
Limite neg
Limite torque positivo ativo
Limite torque neg ativo
Max
Min
-1
1
Fluxo
Alim
Te
Calc
RefTorq Filtrada
689
De Torq [17H2] Contr
Limit Torque Neg {Lmt Pos Trq}
671
Fdbk Vel Ativa
131
De Fdbk [3F2]
Lim Energ Regen {Lmt Eng Rege}
426
Regulador do barramento
{Bus\VfgFVLmt}
Lmt Energ Motor {Lmt Eng Mot}
427
Limit Torque Pos {Lmt Neg Trq}
670
Geração Ref tensão/ Limite
{Mtr Vfg Lkg}
Limite corrente Iq torque Pk
Limite de corrente Iq ativo
Realim corrente de fluxo
Is,Id
Iq
Calc
Vetorial de fluxo (3)
Iq,Id
é
Calc
Limite de corrente gerenc térmico
VF ou SV (0-2,7,8)
Modo Cntl do Mtr
35
Lim Corr Ativa
424
[30D2]
Unidade de potência Proteção Térmica
{Therm RegLmt}
Seleção de parâmetro
{Cur Lmt FV}
Sel Lmt Corrente
421
Limite de corrente 1
422
Limite de corrente 2
423

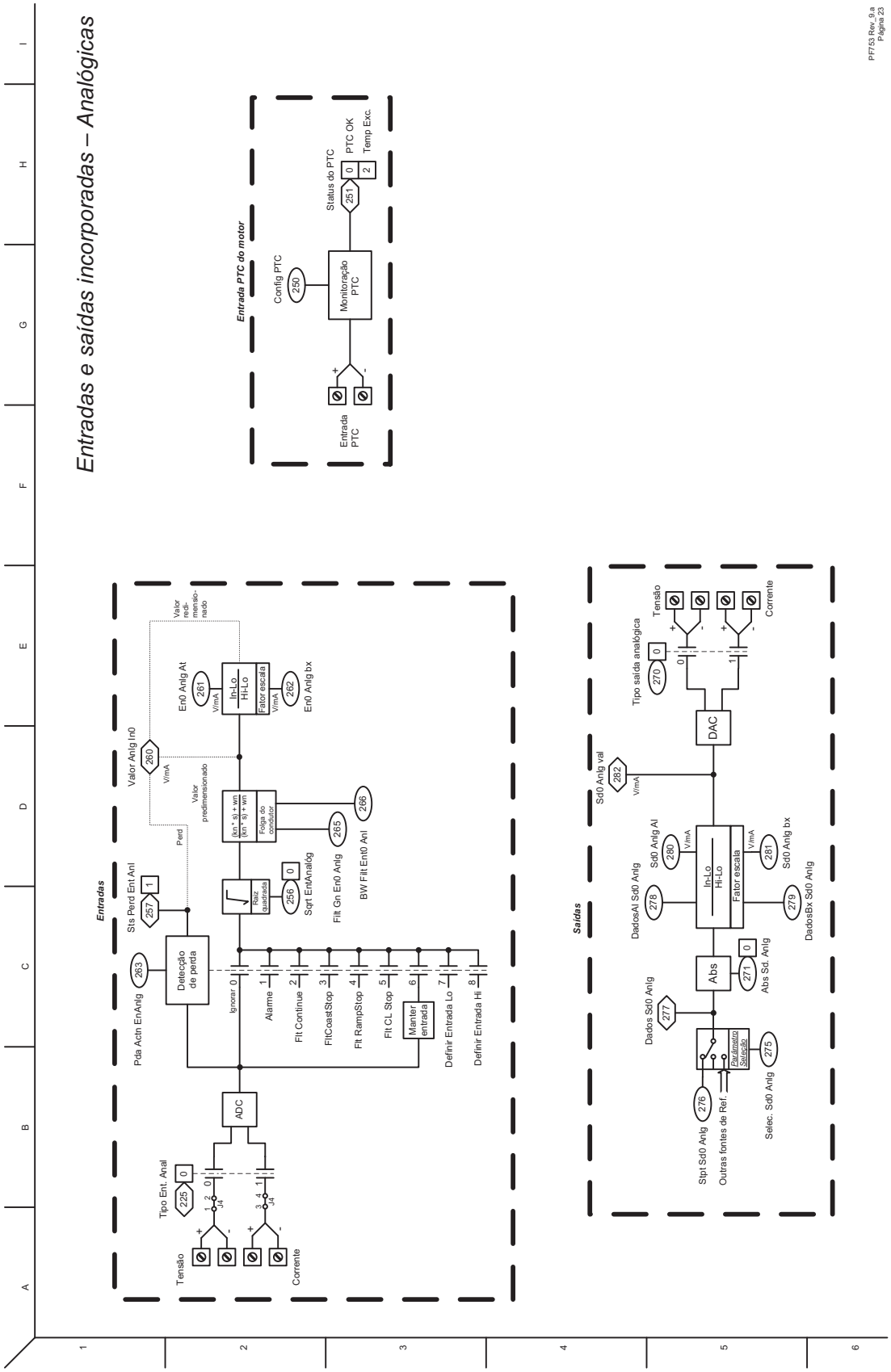

Controle de Torque – Corrente
Motor de imã permanente interior (IPM)
PF753 Rev. 9.a
Página 16b
Vetorial de fluxo
Status No Lim
945
21 Lmt Pos Trq
22 Lmt Neg Trq
23 Lmt Eng Mot
24 Lmt Eng Rege
25 VF Lmt Cor
26 LmtReg Térm
27 LmtVFVoltBar
28 Esc Volt Mot
Torq filtrada Ref
689
De Contr Torq [17H2]
Limit Torque Neg {Lmt Pos Trq}
671
Fdbk Vel Ativa
131
De Fdbk [3F2]
Lim Energ Regen {Lmt Eng Rege}
426
Regulador do barramento
{BusVltgFVLmt}
Lmt Energ Motor {Lmt Eng Mot}
427
Limit Torque Pos {Lmt Neg Trq}
670
Geração Ref tensão/ Limite
{Mtr Vltg Lkg}
Limite
Limite torque positivo ativo
Limite torque neg ativo
Max
Min
-1
Alim
Te
Cálc
Ref Torq Limitad
690
[3C6]
Te
Id
Iq
Cálc
Limite de tensão
Ref de corrente Iq
Ref de corrente Id
Rate Lim
425
Lim Taxa Corrent
Is, Id, Iq
Status No Lim
17 LmtPosCorTrq
18 LmtNegCorTrq
Limite de corrente gerenc térmico
Lim Corr Ativa
424
[30D2]
Unidade de potência Proteção Térmica
{Therm RegLmt}
Seleção de parâmetro
{Cur Lmt FV}
Sel Lmt Corrente
421
Limite de corrente 1
422
Limite de corrente 2
423

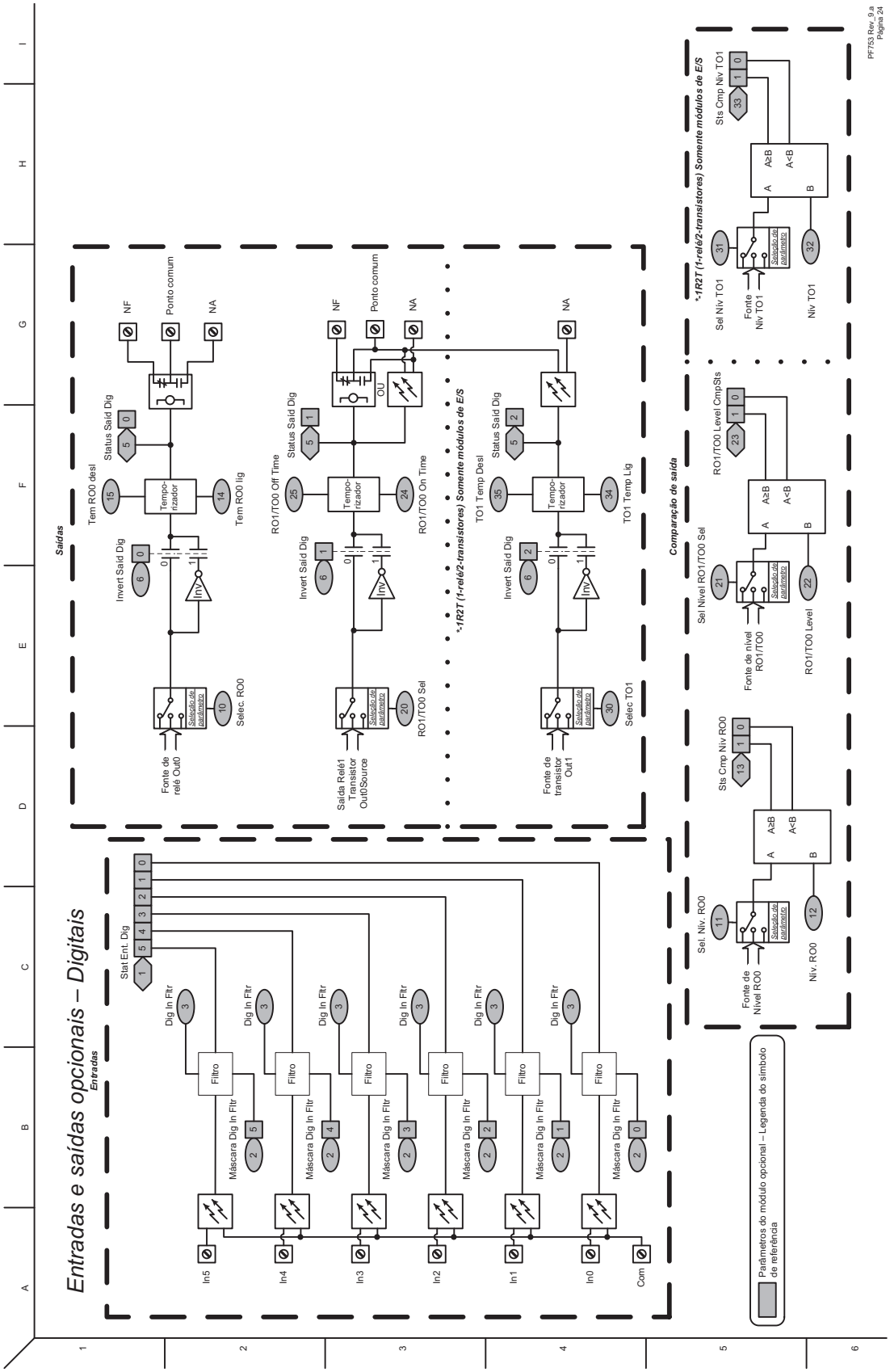

Controle de processo (1)
A
B
C
D
E
F
G
H
I
1
2
3
4
5
6
Sel Ref DIP
1067
Seleção de parâmetro
Tipos analógicos
Tipos flutuantes
Padrão
Porta opcional: Entrada analógica
Referece POM
558
[21F2]
Valor de referência de PID
1070
RefPID AnlgEn
1068
RefPID AnlgDes
1069
Fator escala
Mult Ref DIP
1071
Med Ref DIP
1090
PID Cfg (Ramp Ref)
1065
Rampa
Status PID (PID habilitado)
1089
Med Fdback DIP
1091
PID Cfg (Fdbk Sqrt)
Sel Feedback DIP
1072
Feedback DIP
1077
Torque Comand
[16H4]
Fdbk Cr Torque
Corrente de saída
Potência de saída
RealimPID AnlEn
1073
RealimPID AnlDe
1074
Perda analógica
Mult Fdbk DIP
1078
Sel VI PerFB DIP
1075
SelTq PerdFB DIP
1076
Sel Saída DIP
1079
Status do inversor 2 (PID FB Loss)
936
[20D5]
Fxmorta DIP
1083
Erro de banda morta
Invert DIP ED
194
Porta opcional: Ent Dig
Erro do inversor
Controle PID (PID InvError)
1066
200% Limit
Filtro LPass
LB Filtro PB DIP
1084
Medidor de erro PID
1092
Temp Deriv DIP
1088
kd-S
Ganho D
kp
Ganho P
Gan Prop DIP
1086
Manter
Status PID (PID mantido)
[19C5]
Anti Mecan
Config PID (Anti-enrolamento)
ki/s
Ganho I
Tempo Int DIP
1087
Limite
Limite superior PID
1081
Limit Inf DIP
1082
Mult Saída DIP
1080
Status PID (PID limite entrada)
Med Saída DIP
1093
[20A2]
[9I4]
Frequência de saída
Hz→unidade
Conv
Config PID (Int pré-carga)
Pré-cg DIP
1085
Comando Vqs
Aceleração condicional
Inversor InLimit
[24E5]
Status PID (PID habilitado)
Controle PID (PID reinicializado)
Status PID (PID reinicializado)
Redef PID
Redef DIP ED
193
Ativ DIP ED
191
Ativ DIP
Controle PID (PID habilitado)
Status do inversor 1 (Parando)
935
Status do inversor 1 (Executando)
Modo de parada PID
Status de PID (DIP Ativado)
[19H3]
Conf PID (modo parada)
Mant DIP ED
192
Drive InLimit
Esp PID
Status PID (PID mantido)
[19G2]
Controle PID (PID mantido)
PF753 Rev_9.a
Página 19

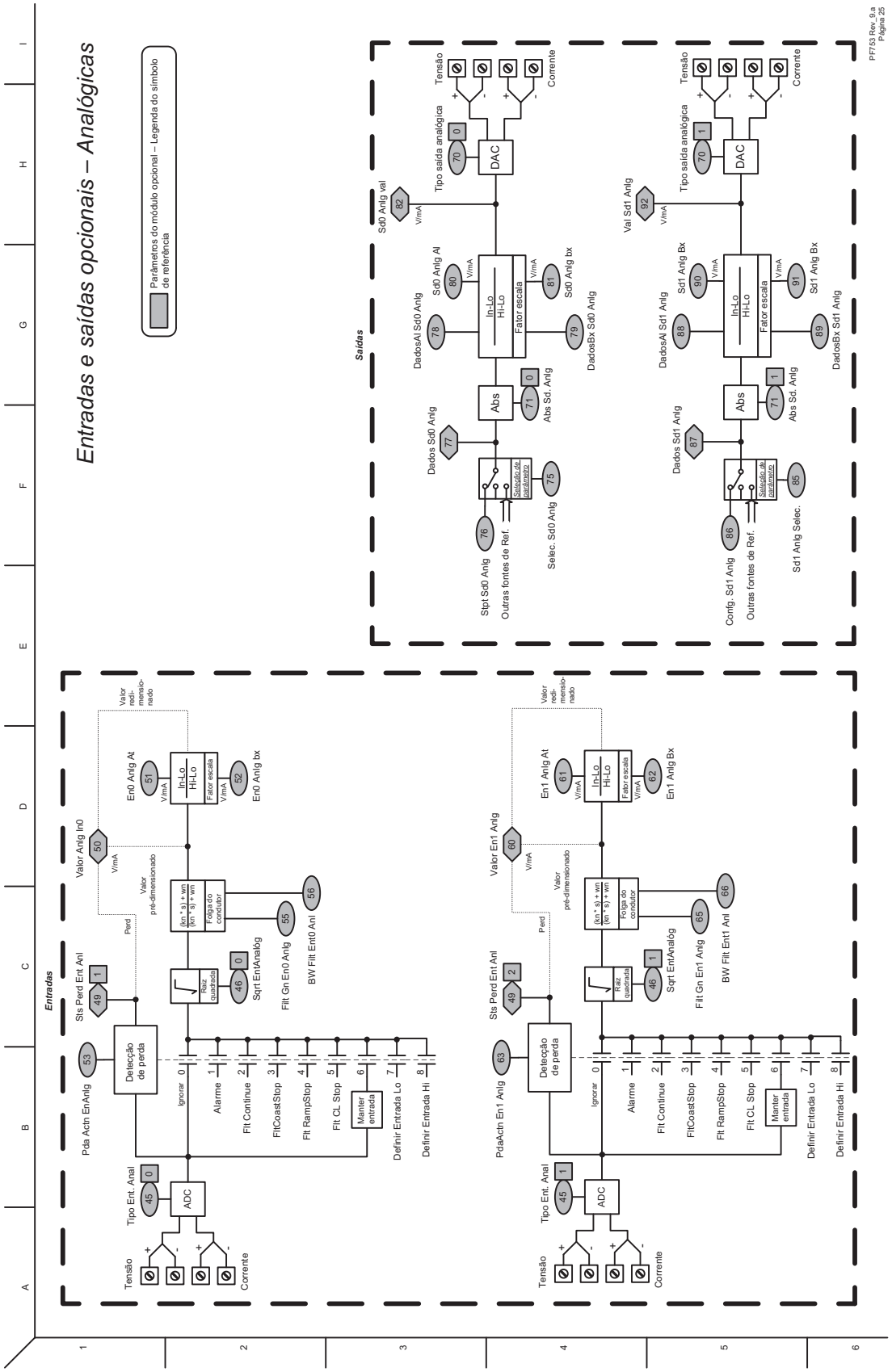

Controle de processo (2)
PF753 Rev. 9.a
Página 20
Sel Vl PerFB DIP
1075
Seleção de parâmetro
Tipos flutuantes
Padrão
Referece POM
[21F2]
558
PntConf Rf A Vel
546
Ref Veloc Arranq
594
[7G1] OU [8G2]
Limite neg
Limite positivo
Para Spd Ref
[6B2]
Para Ref Veloc (Corte)
[7B5], [8A5]
Status do inversor 2
(PID FB Loss)
[19C4]
936
Conf PID
(Grampo zero)
1065
Ref Vel Limitad
593
[6H4]
Conf PID
(Ref percentual)
Sel Saída DIP
1078
Não Usad.
Medidor de saída PID
1093
[19I2]
Veloci-dade excl
Veloci-dade excl Corte de velocida-de
Tensão Excl
Corte de tensão
Torque Excl
Corte de torque
Saída de tensão PID
Saída de corte de tensão PID
Tensão máxima
36
SelTq PerfFB DIP
Referece POM
[21F2]
558
PntConf Rf A Tq
676
Torq Ref A
Torq Ref B
Sel Saída DIP
To Torq Ref
[16G4]
Status do inversor 2
(PID FB Loss)
[19C4]

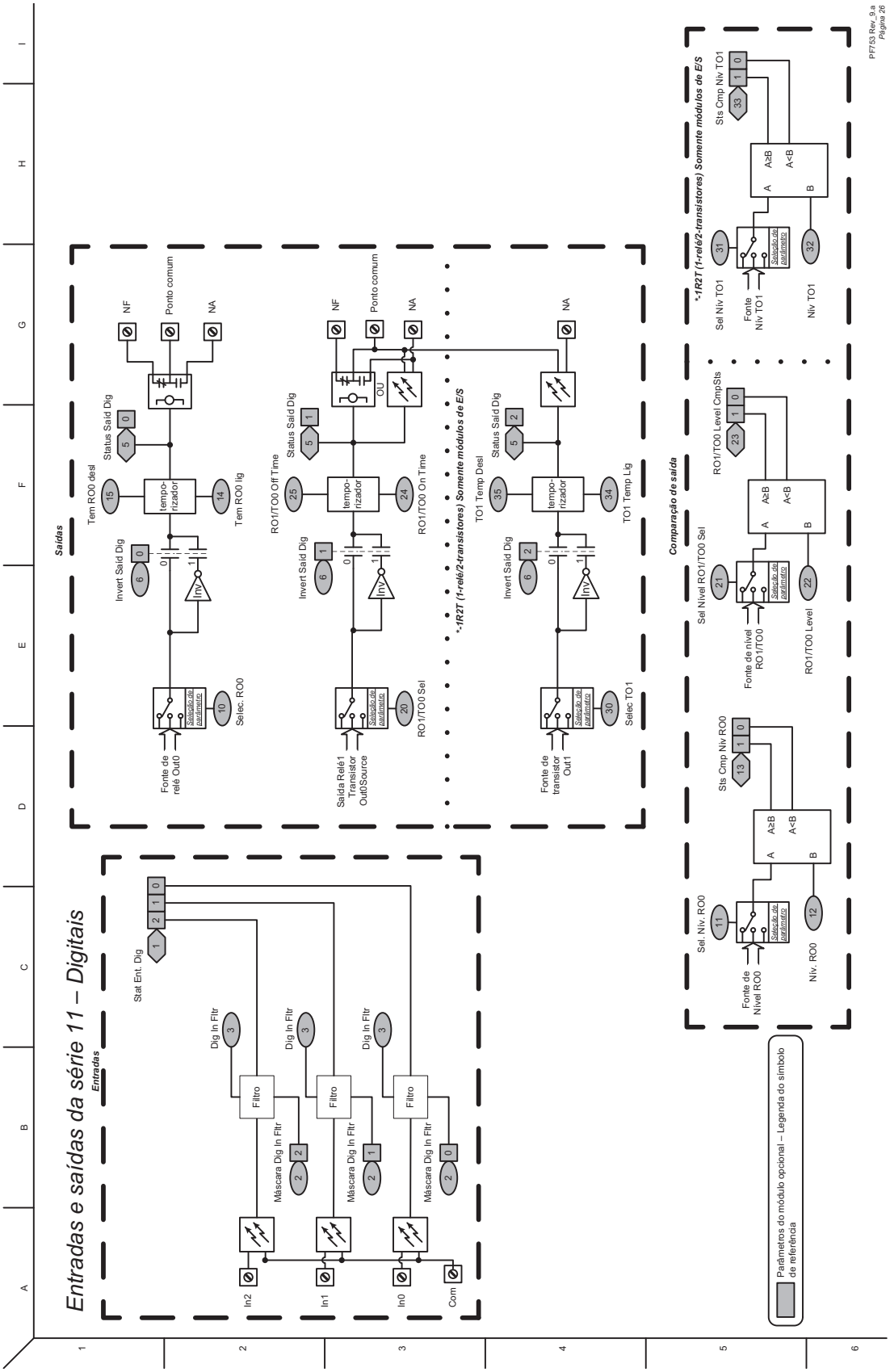

Controle POM
PF753 Rev_9.a
Página 21
Referece POM
558
Limite Alto POM
561
Limite
562
Lim Baixo POM
Reset/Salvar
Porta opcional:
Ent Dig
Inc POM ED
177
Parâmetro indireto
MOP Inc
Taxa POM
560
Calc Etapa
Porta opcional:
Ent Dig
Dec POM ED
178
933
3
Inic Inibições
(SW Coast Stp)
559
1
Salvar Ref POM
(Na parada)
933
11
Inic Inibições
(PreCarga Via)
559
0
Salvar Ref POM
(Na Desativ)
MOP Init Select
566
Padrão
Seleção de parâmetro
Desabilitado (0)
MOP Init Stpt
567
Limite Alto POM
561
Lim Baixo POM
562
Veloc 1 Atual
571
Veloc 2 Atual
572
Veloc 3 Atual
573
Veloc 4 Atual
574
Veloc 5 Atual
575
Veloc 6 Atual
576
Veloc 7 Atual
577

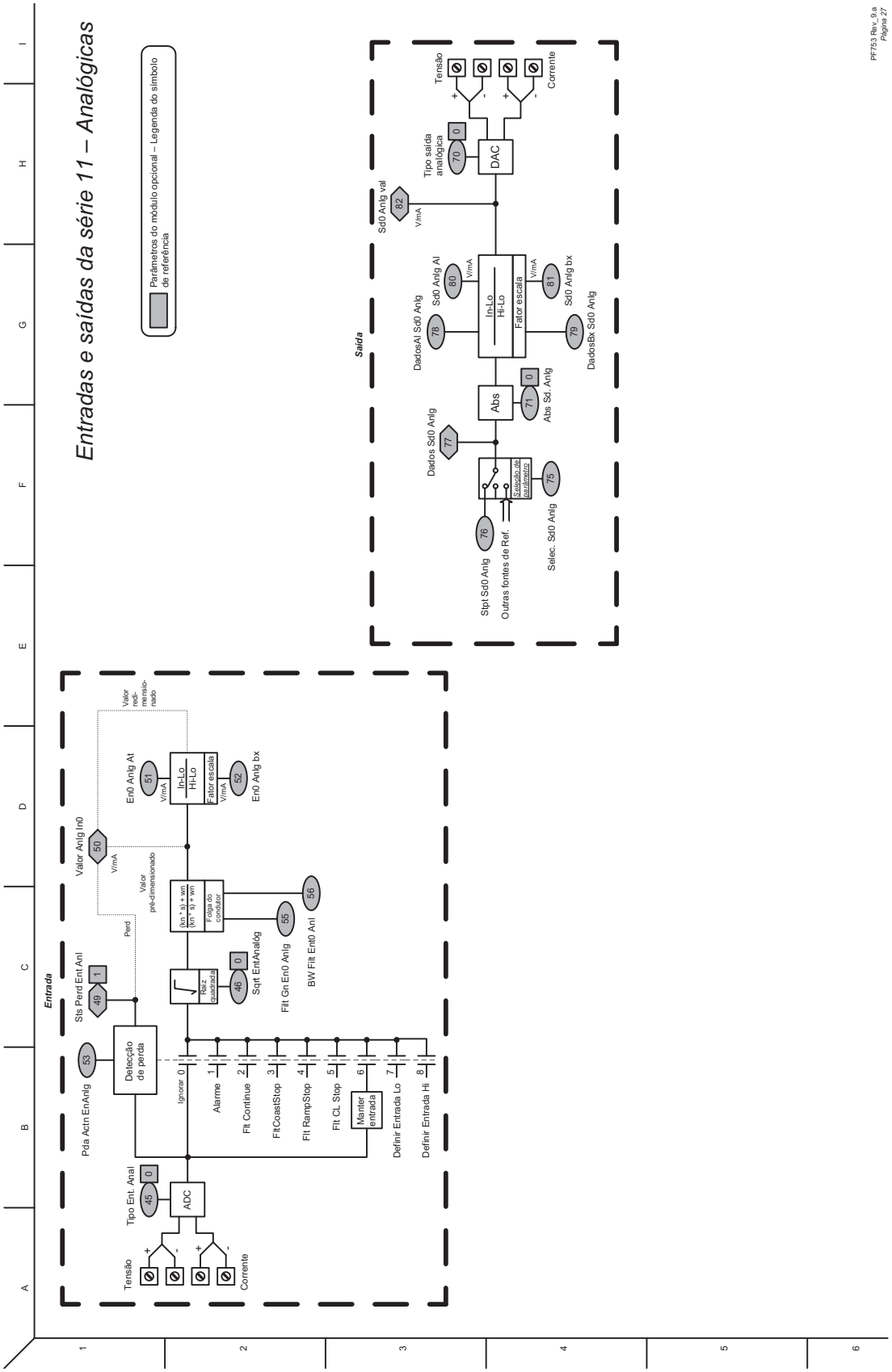

Entradas e saídas incorporadas – Digitais
Entradas
Máscara Dig In Fltr
222
2
Filtro
223
FiltrEntDig
Filtro
1
222
Máscara Dig In Fltr
Stat Ent. Dig
220
2
1
0
In2
In1
Com
In0
(24 Vcc)
In0
(115 Vca)
Com
Saídas
NF
Ponto comum
NA
Status Saíd Dig
225
0
Tem RO0 desl
235
tempo-
rizador
234
Tem RO0 lig
Invert Saíd Dig
226
0
1
Inv
Seleção de parâmetro
230
Selec. RO0
Fonte de relé Out0
24 V
ponto comum
NA
Status Saíd Dig
225
1
TO0 Temp Desl
245
tempo-
rizador
244
TO0 Temp Lig
Invert Saíd Dig
226
1
0
1
Inv
Seleção de parâmetro
240
Selec. TO0
Fonte de transistor Out0
Comparação de saída
Sts Cmp. Niv TO0
243
0
1
A≥B
A<B
A
B
241
242
Sel Niv TO0
Fonte Niv TO0
Niv TO0
Seleção de parâmetro
Sts Cmp Niv RO0
233
0
1
A≥B
A<B
A
B
231
232
Sel. Niv. RO0
Fonte de Nível RO0
Niv. RO0
Seleção de parâmetro
PF753 Rev. 3.a
Página 22

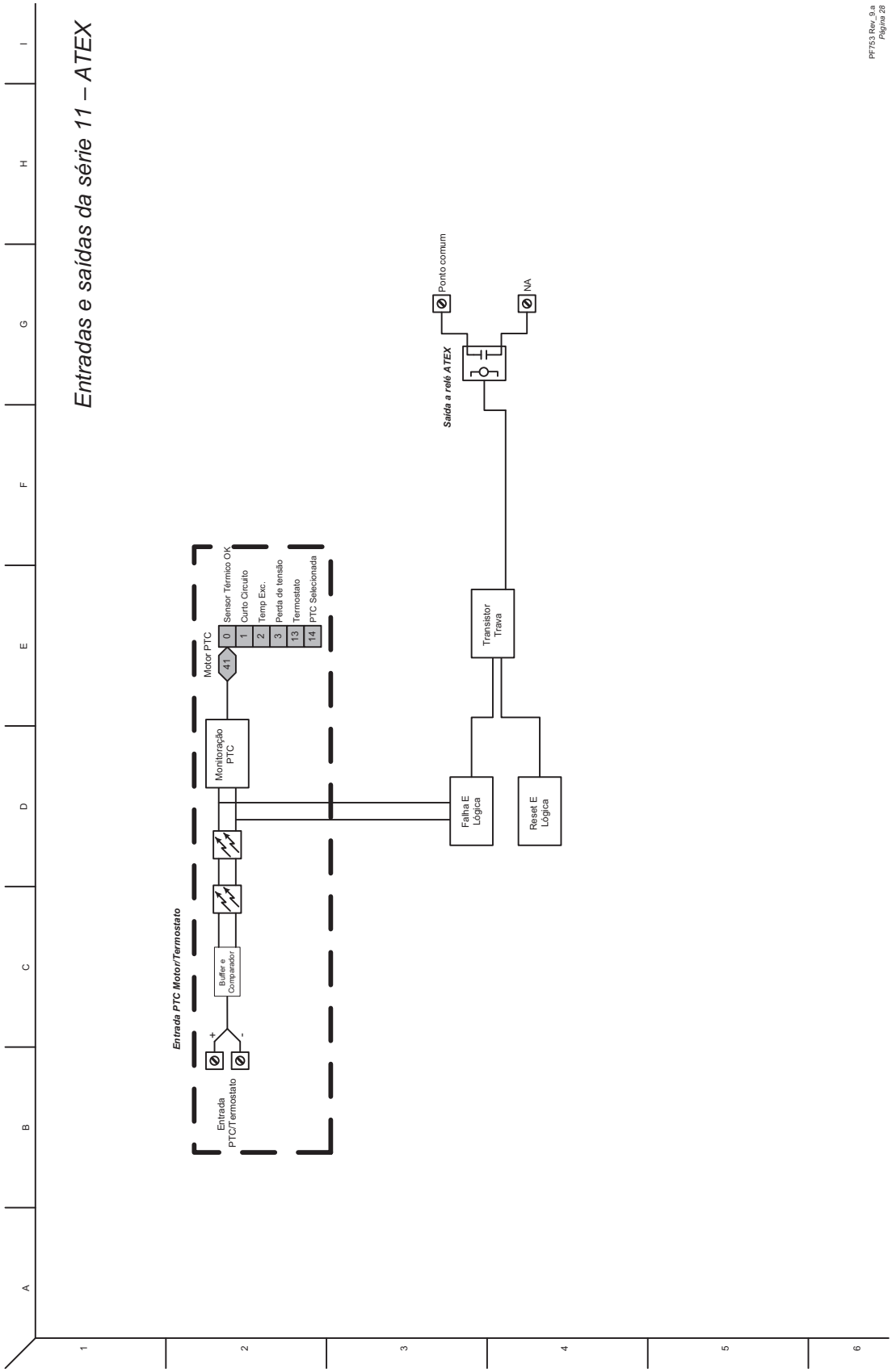

Entradas e saídas incorporadas – Analógicas
P7753 Rev. 9.a
Página 23
Entrada PTC do motor
Entrada PTC
Config PTC
250
Monitoração PTC
Status do PTC
251
PTC OK
Temp Exc.
Entradas
Tensão
Corrente
Tipo Ent. Anal
225
J4
ADC
Pda Actn EnAnlg
253
Detecção de perda
Sts Perd Ent Anl
257
Perd
Valor Anlg In0
260
V/mA
Valor predimensionado
Valor medido mensionado
Ent0 Anlg At
261
In-Lo
Hi-Lo
Fator escala
Ent0 Anlg bx
262
Raiz quadrada
256
Sqrt EntAnalóg
(kn * s) + wn
(kn * s) + wn
Folga do condutor
Filt Gn Ent0 Anlg
265
BW Filt Ent0 Anl
266
Ignorar 0
Alarme 1
Flt Continue 2
FltCoastStop 3
Flt RampStop 4
Flt CL Stop 5
Manter entrada 6
Definir Entrada Lo 7
Definir Entrada Hi 8
Saídas
Tipo saída analógica
270
DAC
Tensão
Corrente
Sd0 Anlg val
282
Sd0 Anlg Al
280
DadosAl Sd0 Anlg
278
Fator escala
Sd0 Anlg bx
281
DadosBx Sd0 Anlg
279
Abs
Abs Sd. Anlg
271
Dados Sd0 Anlg
277
Parâmetro Seleção
Stpt Sd0 Anlg
276
Outras fontes de Ref.
Selec. Sd0 Anlg
275

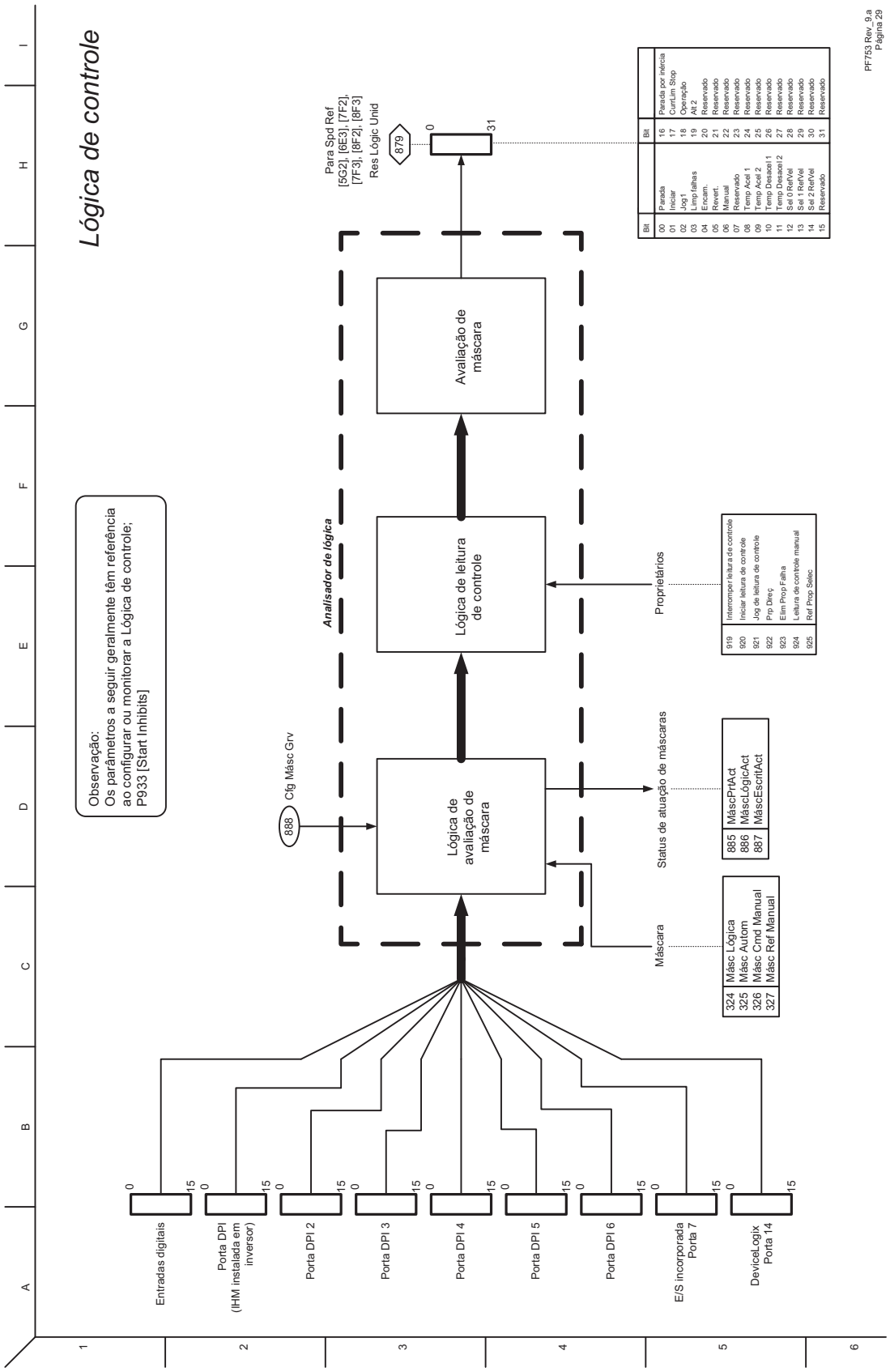

Entradas e saídas opcionais – Digitais
Entradas
Stat Ent. Dig
Dig In Fltr
Filtro
Máscara Dig In Fltr
In5
In4
In3
In2
In1
In0
Com
Saídas
Tem RO0 desl
Tempo-rizador
Tem RO0 lig
Status Said Dig
Invert Said Dig
Inv
Selec. RO0
Fonte de relé Out0
NF
Ponto comum
NA
RO1/TO0 Off Time
RO1/TO0 On Time
RO1/TO0 Sel
Saída Relé1 Transistor Out0Source
OU
*-1R2T (1-relé/2-transistores) Somente módulos de E/S
TO1 Temp Desl
TO1 Temp Lig
Selec TO1
Fonte de transistor Out1
Comparação de saída
Sel Nível RO1/TO0 Sel
Fonte de nível RO1/TO0
RO1/TO0 Level
RO1/TO0 Level CmpSts
Sel Niv TO1
Fonte Niv TO1
Niv TO1
Sts Cmp Niv TO1
Sel. Niv. RO0
Fonte de Nível RO0
Niv. RO0
Sts Cmp Niv RO0
A≥B
A<B
Seleção de parâmetro
Parâmetros do módulo opcional – Legenda do símbolo de referência
PF753 Rev. 9.a
Página 24

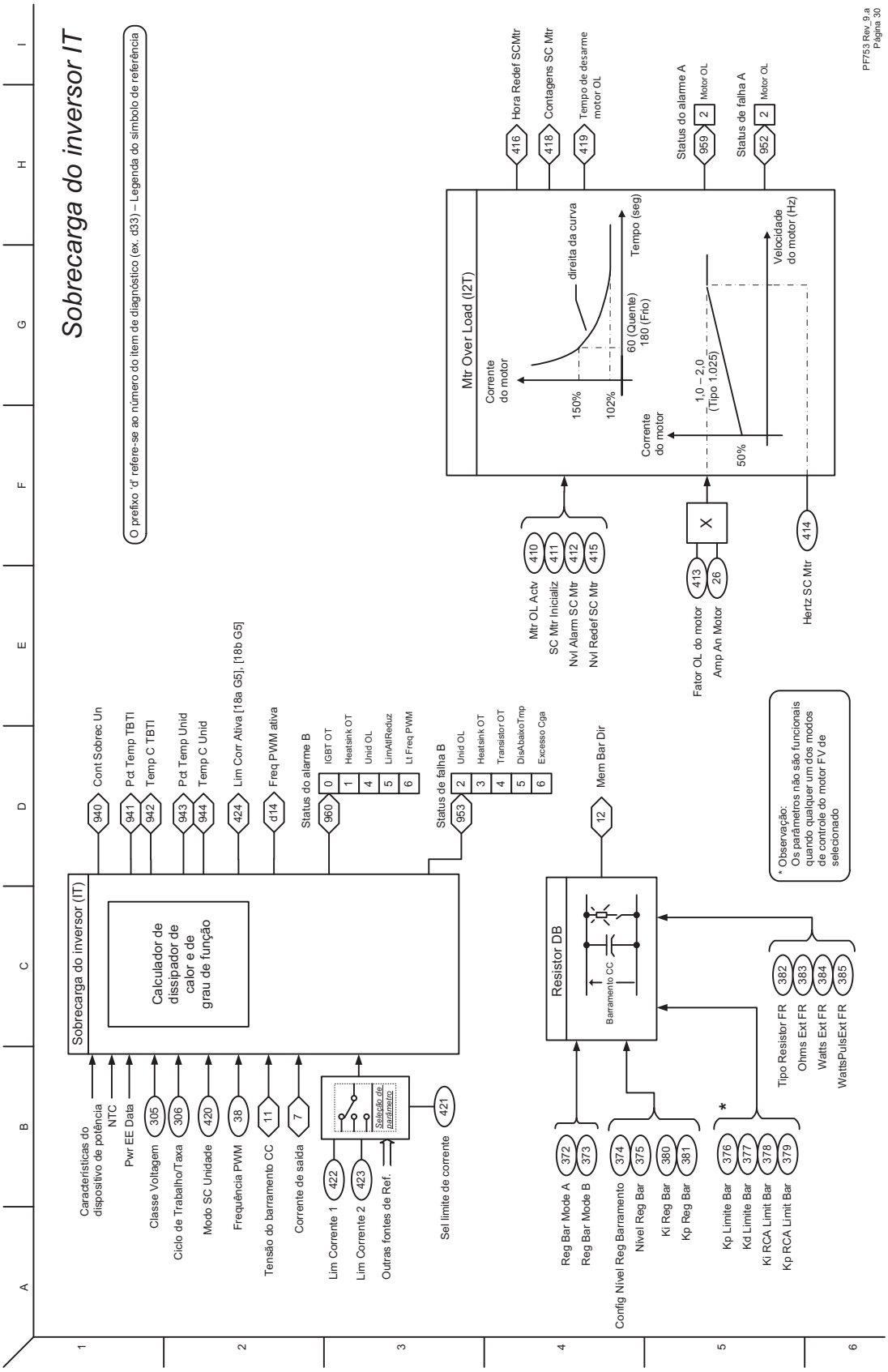

Entradas e saídas opcionais – Analógicas
Parâmetros do módulo opcional – Legenda do símbolo de referência
Entradas
Saídas
Pda Actn EnAnlg
Sts Perd Ent Anl
Valor Anlg In0
Tipo Ent. Anal
Tensão
Corrente
Detecção de perda
ADC
Perd
Valor pré-dimensionado
Valor redi-mensio-nado
Raiz quadrada
Folga do condutor
In-Lo
Hi-Lo
Fator escala
En0 Anlg At
En0 Anlg bx
Sqrt EntAnalóg
Filt Gn En0 Anlg
BW Filt Ent0 Anl
Ignorar
Alarme
Filt Continue
FltCoastStop
Flt RampStop
Flt CL Stop
Manter entrada
Definir Entrada Lo
Definir Entrada Hi
PdaActn En1 Anlg
Sts Perd Ent Anl
Valor En1 Anlg
En1 Anlg At
En1 Anlg Bx
Sqrt EntAnalóg
Filt Gn En1 Anlg
BW Filt Ent1 Anl
Sd0 Anlg val
Tipo saída analógica
DAC
Sd0 Anlg At
Sd0 Anlg bx
DadosAt Sd0 Anlg
DadosBx Sd0 Anlg
Abs
Abs Sd. Anlg
Dados Sd0 Anlg
Seleção de parâmetro
Stpt Sd0 Anlg
Outras fontes de Ref.
Selec. Sd0 Anlg
Val Sd1 Anlg
Sd1 Anlg Bx
DadosAt Sd1 Anlg
DadosBx Sd1 Anlg
Abs Sd. Anlg
Dados Sd1 Anlg
Config. Sd1 Anlg
Sd1 Anlg Selec.
P7753 Rev. 9.a
Página 25

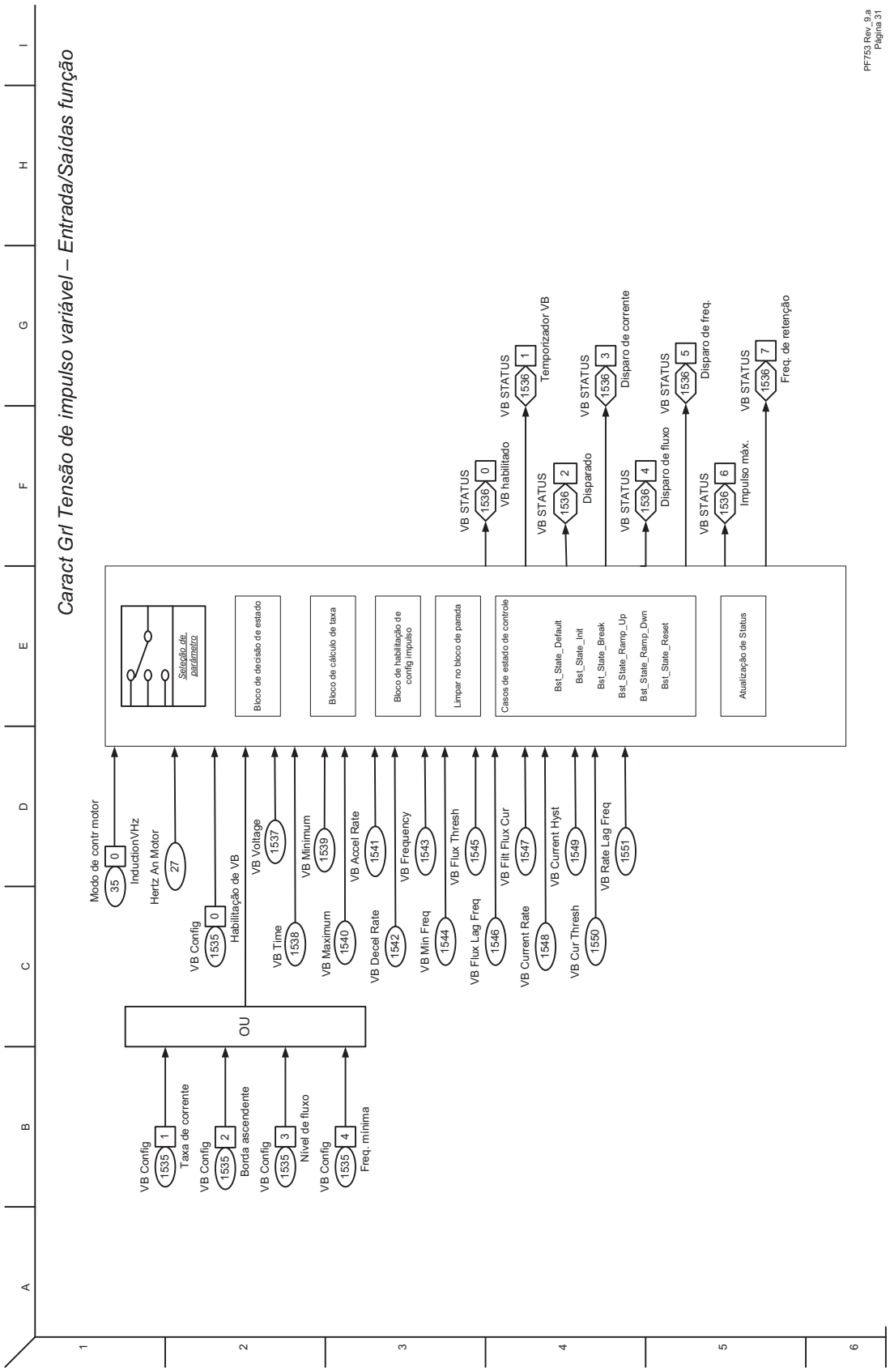

Entradas e saídas da série 11 – Digitais
Entradas
Stat Ent. Dig
Dig In Fltr
Filtro
Máscara Dig In Fltr
In2
In1
In0
Com
Saídas
Tem RO0 desl
Status Saíd Dig
tempo-rizador
Tem RO0 lig
Invert Saíd Dig
Inv
Fonte de relé Out0
Seleção de parâmetro
Selec. RO0
NF
Ponto comum
NA
RO1/TO0 Off Time
RO1/TO0 On Time
OU
Saída Relé1 Transistor Out0Source
RO1/TO0 Sel
*-1R2T (1-relé/2-transistores) Somente módulos de E/S
TO1 Temp Desl
TO1 Temp Lig
Fonte de transistor Out1
Selec TO1
Comparação de saída
Sel Nível RO1/TO0 Sel
Fonte de nível RO1/TO0
RO1/TO0 Level
RO1/TO0 Level CmpSts
A≥B
A<B
Sel. Niv. RO0
Fonte de Nível RO0
Niv. RO0
Sts Cmp Niv RO0
Sel Niv TO1
Fonte Niv TO1
Niv TO1
Sts Cmp Niv TO1
Parâmetros do módulo opcional – Legenda do símbolo de referência
PF753 Rev_9.a
Página 26


Entradas e saídas da série 11 – Analógicas
Parâmetros do módulo opcional – Legenda do símbolo de referência
Entrada
Pda Actn EnAnlg
53
Sts Perd Ent Anl
49
1
Tipo Ent. Anal
45
0
Tensão
Corrente
ADC
Detecção de perda
Perd
Valor Anlg In0
50
V/mA
Valor pré-dimensionado
Valor redi-mensio-nado
Ignorar 0
Alarme 1
Flt Continue 2
FltCoastStop 3
Flt RampStop 4
Flt CL Stop 5
Manter entrada 6
Definir Entrada Lo 7
Definir Entrada Hi 8
Raiz quadrada
46
0
Sqrt EntAnalóg
(kn * s) + wn
(kn * s) + wn
Folga do condutor
Filt Gn En0 Anlg
55
BW Filt Ent0 Anl
56
En0 Anlg At
51
V/mA
In-Lo
Hi-Lo
Fator escala
52
En0 Anlg bx
Saída
Tensão
Corrente
Tipo saída analógica
70
0
DAC
Sd0 Anlg val
82
V/mA
Sd0 Anlg Al
80
V/mA
In-Lo
Hi-Lo
Fator escala
81
V/mA
Sd0 Anlg bx
DadosAl Sd0 Anlg
78
DadosBx Sd0 Anlg
79
Abs
71
0
Abs Sd. Anlg
Dados Sd0 Anlg
77
Seleção de out/ativo
75
Stpt Sd0 Anlg
76
Outras fontes de Ref.
Selec. Sd0 Anlg
PF753 Rev. 9 a
Página 27


Entradas e saídas da série 11 – ATEX
PF753.Rev_9.a
Página 28
Entrada PTC Motor/Termostato
Entrada PTC/Termostato
Buffer e Comparador
Monitoração PTC
Motor PTC
41
0 Sensor Térmico OK
1 Curto Circuito
2 Temp Exc.
3 Perda de tensão
13 Termostato
14 PTC Selecionada
Falha E Lógica
Reset E Lógica
Transistor Trava
Saída a relé ATEX
Ponto comum
NA


Lógica de controle
Observação:
Os parâmetros a seguir geralmente têm referência ao configurar ou monitorar a Lógica de controle; P933 [Start Inhibits]
Analisador de lógica
Cfg Másc Grv
888
Lógica de avaliação de máscara
Lógica de leitura de controle
Avaliação de máscara
Para Spd Ref [5G2], [6E3], [7F2], [7F3], [8F2], [8F3] Res Lógica Unid
879
0
31
Máscara
Status de atuação de máscaras
Proprietários
324 Másc Lógica
325 Másc Autom
326 Másc Cmd Manual
327 Másc Ref Manual
885 MáscPrtAct
886 MáscLógicAct
887 MáscEscritAct
919 Interromper leitura de controle
920 Iniciar leitura de controle
921 Jog de leitura de controle
922 Prp Direç
923 Elim Prop Falha
924 Leitura de controle manual
925 Ref Prop Sélec
Entradas digitais
Porta DPI (IHM instalada em inversor)
Porta DPI 2
Porta DPI 3
Porta DPI 4
Porta DPI 5
Porta DPI 6
E/S incorporada Porta 7
DeviceLogix Porta 14
0
15
Bit
00 Parada
01 Iniciar
02 Jog 1
03 Limp falhas
04 Encam.
05 Revert.
06 Manual
07 Reservado
08 Temp Acel 1
09 Temp Acel 2
10 Temp Desacel 1
11 Temp Desacel 2
12 Sel 0 RefVel
13 Sel 1 RefVel
14 Sel 2 RefVel
15 Reservado
16 Parada por inércia
17 CurrLim Stop
18 Ligado
19 Alta 2
20 Reservado
21 Reservado
22 Reservado
23 Reservado
24 Reservado
25 Reservado
26 Reservado
27 Reservado
28 Reservado
29 Reservado
30 Reservado
31 Reservado
PF753 Rev_9.a
Página 29


Sobrecarga do inversor IT
O prefixo 'd' refere-se ao número do item de diagnóstico (ex. d33) – Legenda do símbolo de referência
Sobrecarga do inversor (IT)
Calculador de dissipador de calor e de grau de função
Cont Sobrec Un
Pct Temp TBTI
Temp C TBTI
Pct Temp Unid
Temp C Unid
Lim Corr Ativa [18a G5], [18b G5]
Freq PWM ativa
Status do alarme B
IGBT OT
Heatsink OT
Unid OL
LimAtlReduz
Lt Freq PWM
Status de falha B
Unid OL
Heatsink OT
Transistor OT
DisAbaixoTmp
Excesso Cga
Mem Bar Dir
Características do dispositivo de potência
NTC
Pwr EE Data
Classe Voltagem
Ciclo de Trabalho/Taxa
Modo SC Unidade
Frequência PWM
Tensão do barramento CC
Corrente de saída
Lim Corrente 1
Lim Corrente 2
Outras fontes de Ref.
Seleção de parâmetro
Sel limite de corrente
Resistor DB
Barramento CC
Reg Bar Mode A
Reg Bar Mode B
Config Nivel Reg Barramento
Nivel Reg Bar
Ki Reg Bar
Kp Reg Bar
Kp Limite Bar
Kd Limite Bar
Ki RCA Limit Bar
Kp RCA Limit Bar
Tipo Resistor FR
Ohms Ext FR
Watts Ext FR
WattsPulsExt FR
* Observação: Os parâmetros não são funcionais quando qualquer um dos modos de controle do motor FV de selecionado
Mtr Over Load (I2T)
Corrente do motor
direita da curva
Tempo (seg)
150%
102%
60 (Quente)
180 (Frio)
1,0 – 2,0 (Tipo 1.025)
50%
Velocidade do motor (Hz)
Hora Redef SCMtr
Contagens SC Mtr
Tempo de desarme motor OL
Status do alarme A
Motor OL
Status de falha A
Motor OL
Mtr OL Actv
SC Mtr Inicializ
Nvl Alarm SC Mtr
Nvl Redef SC Mtr
Fator OL do motor
Amp An Motor
Hertz SC Mtr
PF753 Rev. 9.a
Página 30


Caract Grl Tensão de impulso variável – Entrada/Saídas função
PF753 Rev. 9.a
Página 31
Seleção de parâmetro
Bloco de decisão de estado
Bloco de cálculo de taxa
Bloco de habilitação de config impulso
Limpar no bloco de parada
Casos de estado de controle
Bst_State_Default
Bst_State_Init
Bst_State_Break
Bst_State_Ramp_Up
Bst_State_Ramp_Dwn
Bst_State_Reset
Atualização de Status
Modo de contr motor
35
0
InductionVHz
Hertz An Motor
27
VB Config
1535
0
Habilitação de VB
OU
VB Config
1535
1
Taxa de corrente
VB Config
1535
2
Borda ascendente
VB Config
1535
3
Nível de fluxo
VB Config
1535
4
Freq. mínima
VB Voltage
1537
VB Time
1538
VB Minimum
1539
VB Maximum
1540
VB Accel Rate
1541
VB Decel Rate
1542
VB Frequency
1543
VB Min Freq
1544
VB Flux Thresh
1545
VB Flux Lag Freq
1546
VB Filt Flux Cur
1547
VB Current Rate
1548
VB Current Hyst
1549
VB Cur Thresh
1550
VB Rate Lag Freq
1551
VB STATUS
1536
0
VB habilitado
VB STATUS
1536
1
Temporizador VB
VB STATUS
1536
2
Disparado
VB STATUS
1536
3
Disparo de corrente
VB STATUS
1536
4
Disparo de fluxo
VB STATUS
1536
5
Disparo de freq.
VB STATUS
1536
6
Impulso máx.
VB STATUS
1536
7
Freq. de retenção

Diagramas de blocos de controle do PowerFlex 755

Lista dos diagramas de bloco de controle do PowerFlex 755

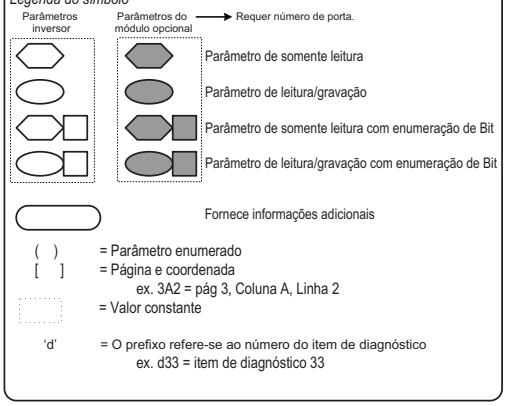
Os diagramas de fluxo nas páginas a seguir ilustram os algoritmos de controle do inversor PowerFlex 755.

Diagrama	Página
Características gerais do vetorial de fluxo	384
Características gerais do VF, SV	385
Realimentação velocidade/posição	386
Controle de velocidade – Características gerais de referência	387
Controle de velocidade – Referência (1)	388
Controle de velocidade – Referência (2)	389
Controle de velocidade – Referência (3)	390
Controle de velocidade – Referência (4)	391
Controle de velocidade – Referência (5)	392
Controle de velocidade – Regulador (FV)	393
Controle de posição – Referência	394
Controle de posição – Regulador	395
Controle de posição – Funções auxiliares	396
Controle de posição – Malha de bloqueio de fase	397
Controle de posição – Posicionar CAME	398
Controle de posição – Profiler/Indexador (1)	399
Controle de posição – Profiler/Indexador (2), Retorno à posição inicial	400
Controle de posição/Funções auxiliares – Indicador de posição do rolo	401
Controle de posição – Orientação do spindle	402
Posição de controle/Funções auxiliares – Impulso de torque orientado pela posição	403
Controle de torque – Características gerais (IM e SPM)	404
Controle de torque – Características gerais (IPM)	405
Controle de torque – Fator de escala e corte de referência	406
Controle de torque – Torque	407
Controle de torque – Corrente (IM e SPM)	408
Controle de torque – Corrente (IPM)	409
Controle de torque – Adaptação da inércia	410
Controle de torque – Observador/Estimador Carga	411
Controle de processo (1)	412
Controle de processo (2)	413
Controle POM	414
Entradas e saídas – Digitais	415
Entradas e saídas – Analógicas	416
Entradas e saídas da série 11 – Digitais	417
Entradas e saídas da série 11 – Analógicas	418
Entradas e saídas da série 11 – ATEX	419
Lógica de controle	420
Sobrecarga do inversor IT	421
Compensação de atrito	422
Características gerais de tensão de impulso variável – Entradas/saída de função	423
Ferramentas de diagnóstico	424
Assistente de tendência de alta velocidade	424

Convenções e definições dos diagramas

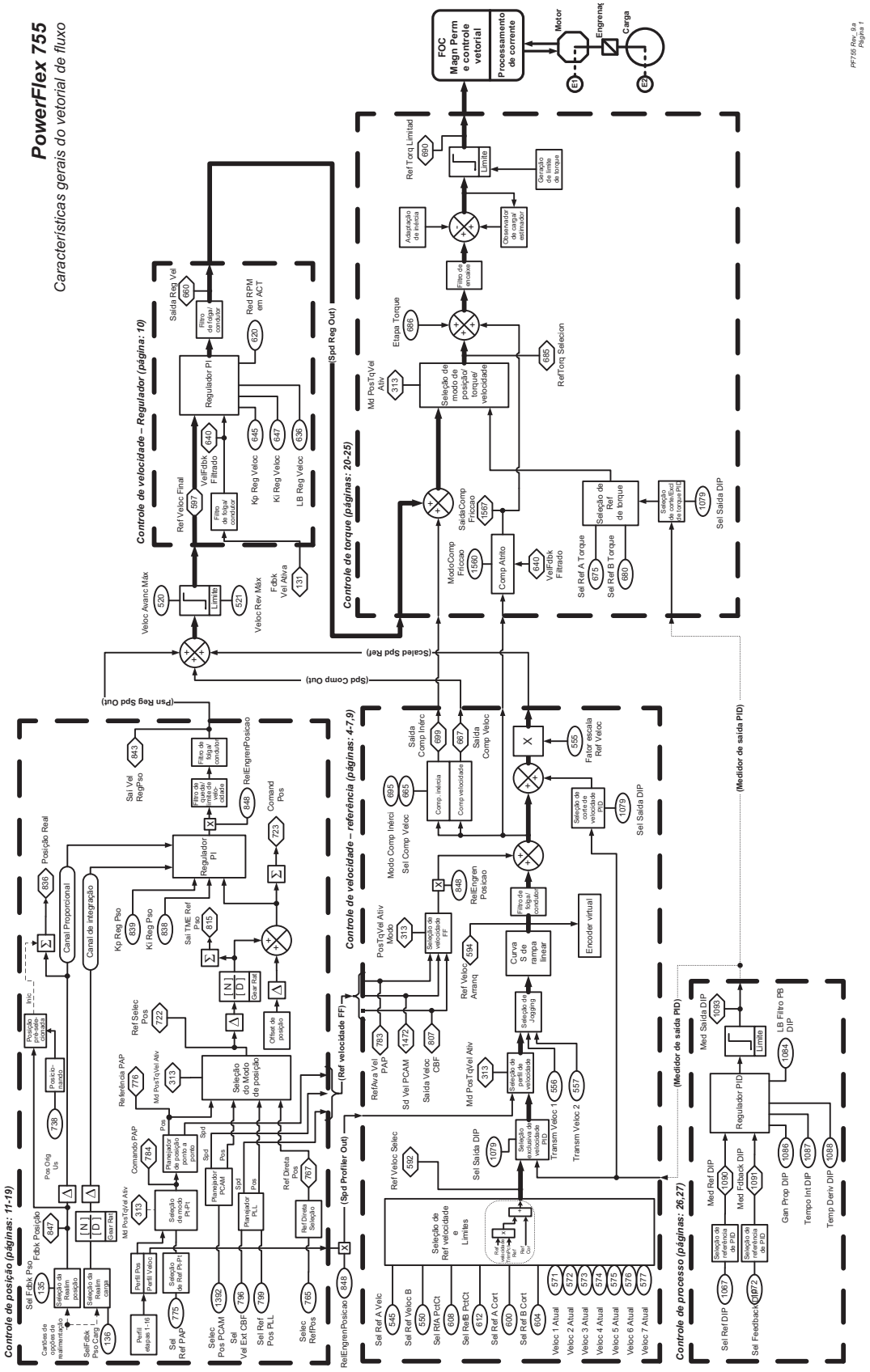
Definições do sistema Por Unidade:
Posição 1.0 PU = Distância percorrida/1seg na Veloc nominal
Velocidade 1.0 PU = Velocidade nominal do motor
Torque 1.0 PU = Torque nominal do motor

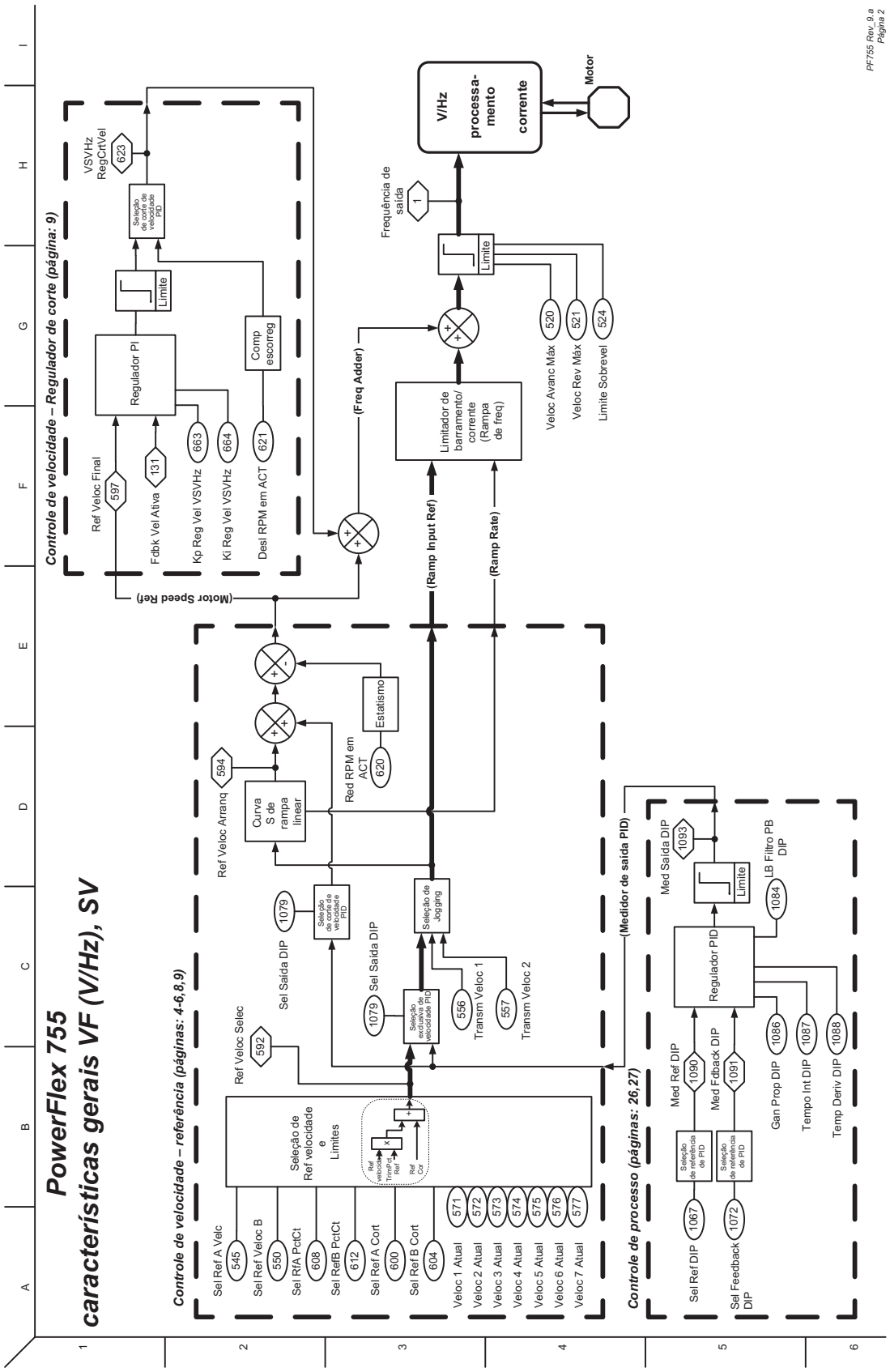
Legenda do símbolo

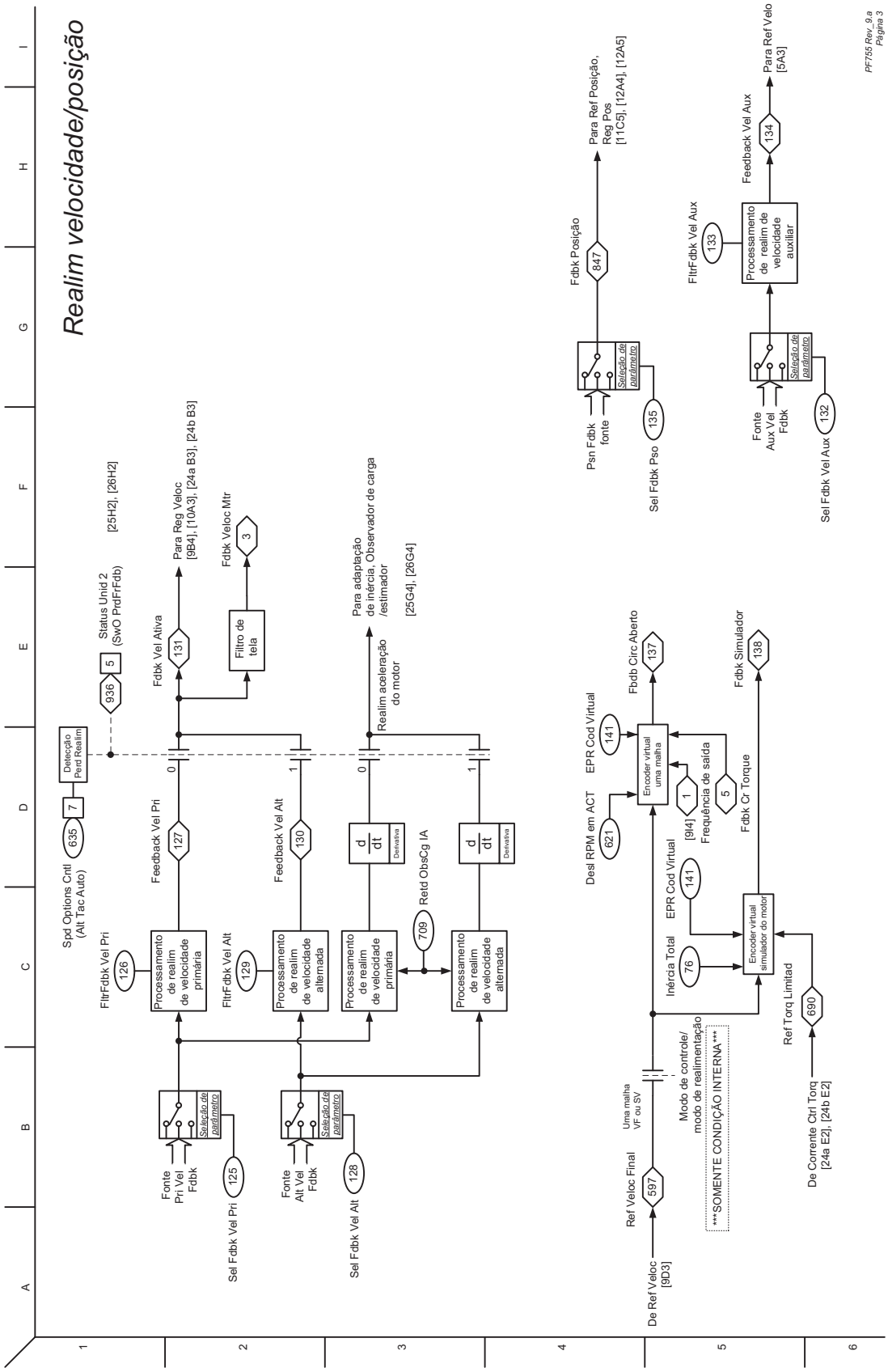


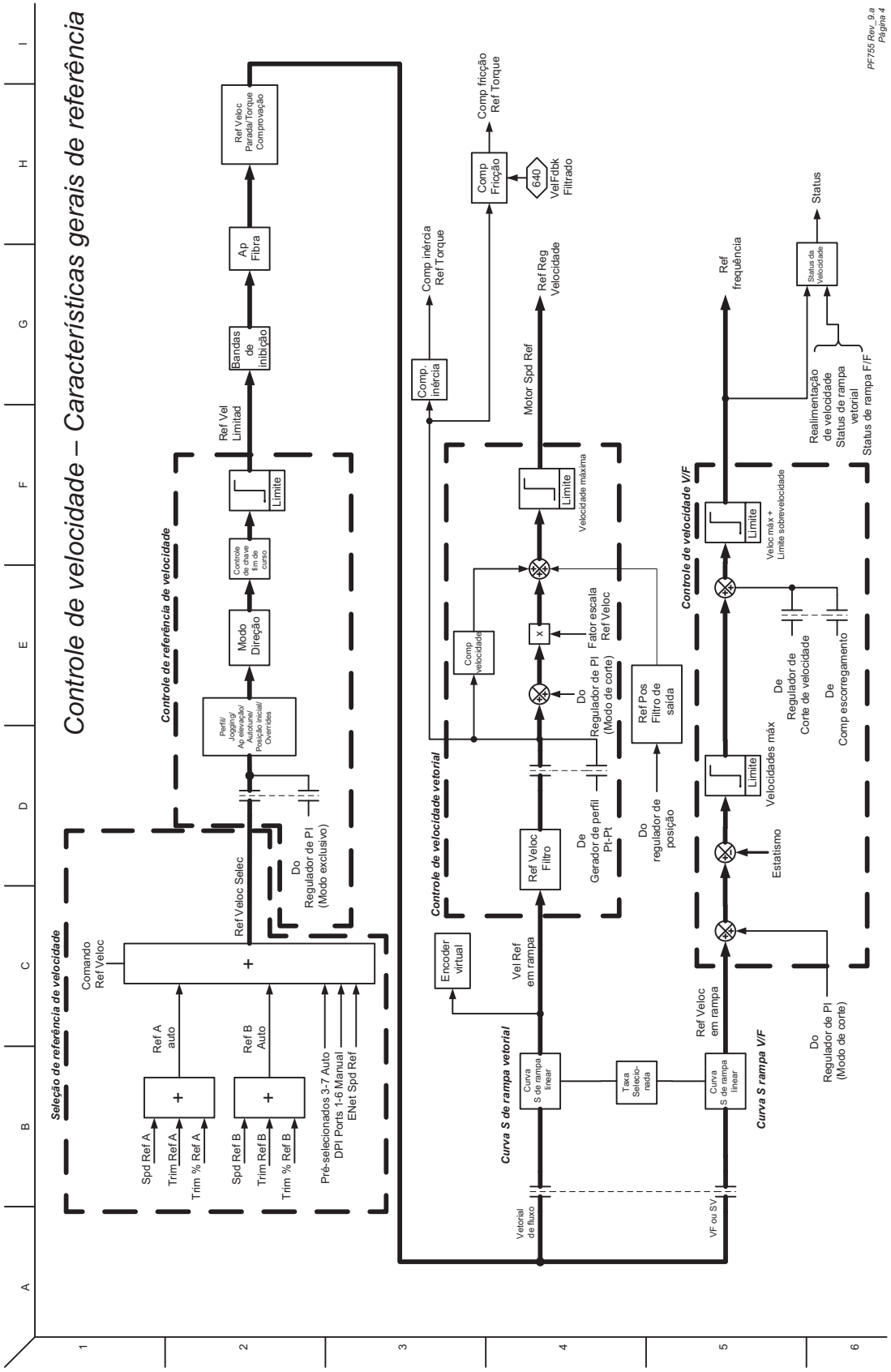
*** Observações, *Importante***

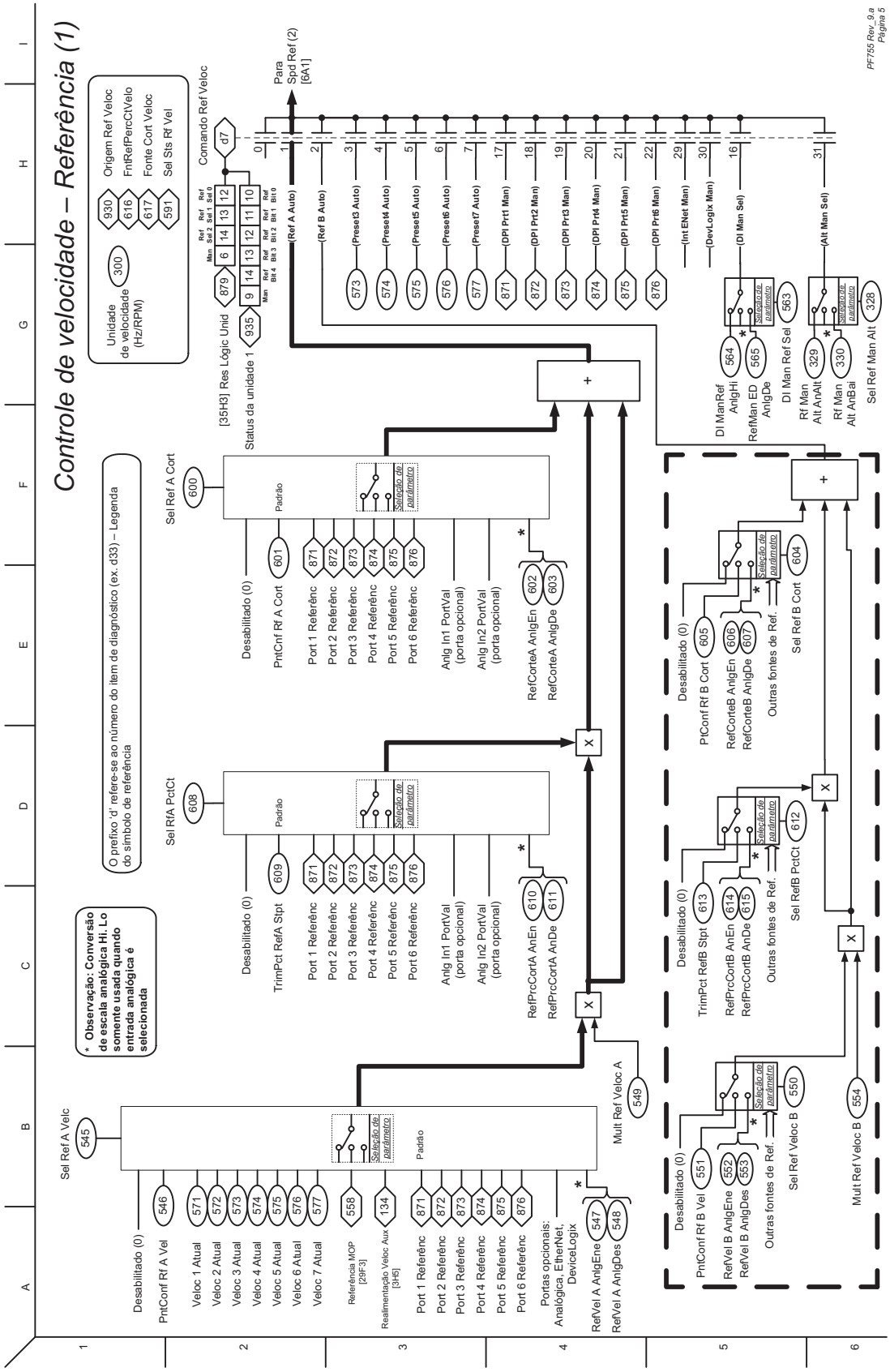
(1) Estes diagrams são somente para referência e podem não refletir com precisão todos os sinais de controle lógicos; a funcionalidade real é sugerida pelos diagramas aproximados. A precisão destes diagramas não é garantida.

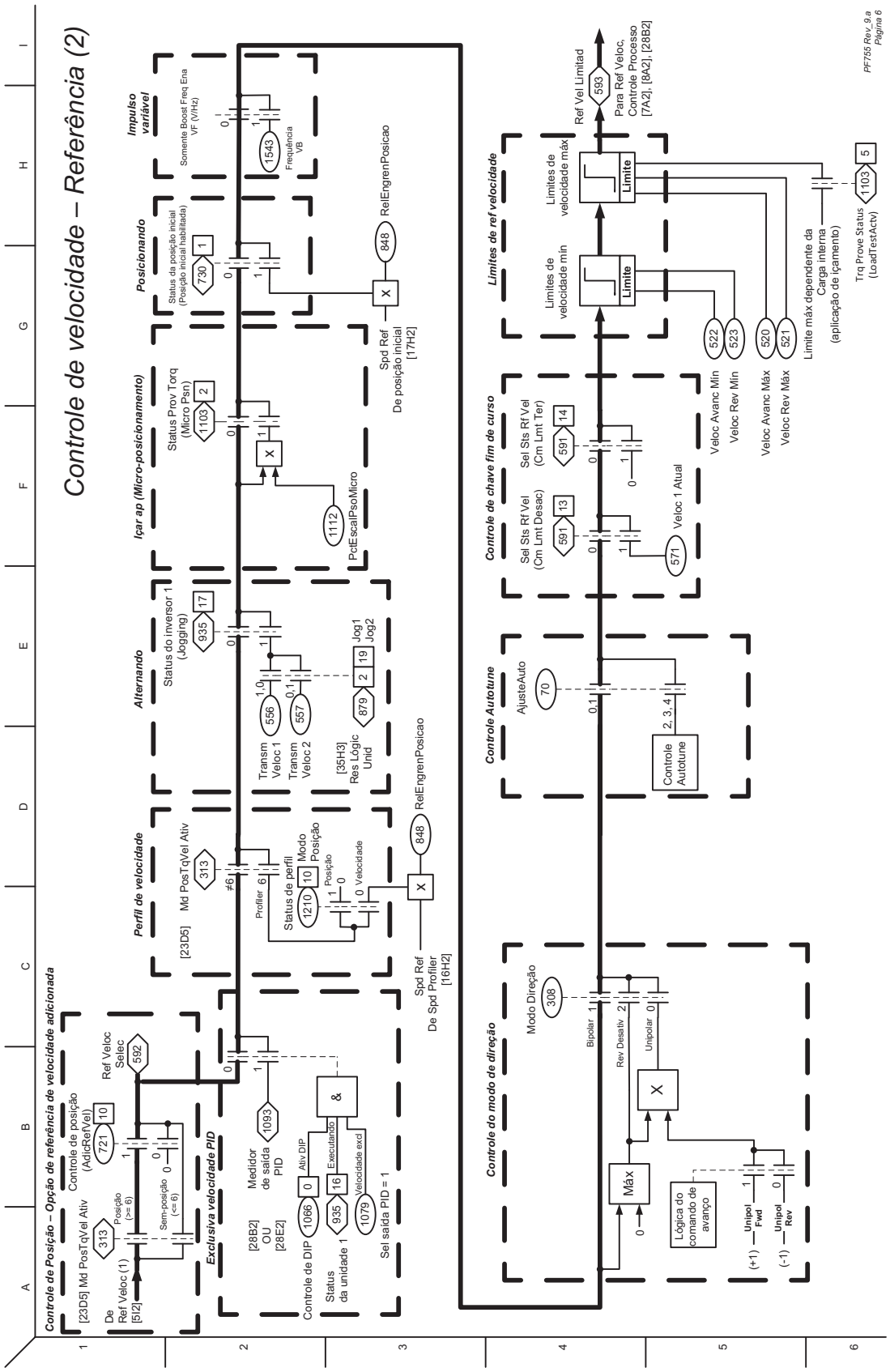

PowerFlex 755
Características gerais do vetorial de fluxo
Controle de posição (páginas: 11-19)
Controle de velocidade – Regulador (página: 10)
Controle de torque (páginas: 20-25)
Controle de velocidade – referência (páginas: 4-7,9)
Controle de processo (páginas: 26,27)
FOC Magn Perm e controle vetorial
Processamento de corrente
Motor
Engrenag
Carga
Regulador PI
Regulador PID
Seleção de modo de posição torque/ velocidade
Curva S de rampa linear
Encoder virtual
Seleção de Ref velocidade e Limites
Limite
Canal Proporcional
Canal de integração
Posição Real
Posição pré-calc. (page 61)
Posicionamento
Seleção da Realim. posição
Seleção da Realim. carga
Cartões de controle de realimentação
Seleção de modo de posição
Seleção de velocidade FF
Seleção de perfil de velocidade
Seleção de velocidade PID
Seleção de referência de PID
Seleção de realimentação de PID
Filtro de fuga/ condutor
Filtro de saída/ limite de velo. de saída
Filtro de entrada
Adaptação de inércia
Observador de carga/ estimador
Geração de limite de torque
Seleção de Ref de torque
Seleção de corte/Exc. de torque PID
Comp Atrito
Comp. inércia
Comp velocidade
Fator escala Ref Veloc
Seleção de corte de velocidade PID
Manipulador de posição ponto a ponto
Manipulador PCAM
Manipulador PLL
Seleção de posição PCT
Seleção de Ref Pos PI
Perfil Pos.
Perfil Veloc
Perfil etapas 1-16
Ref Direta Seleção
Offset de posição
Seleção do Modo de posição
Seleção de Jogging
Seleção de referência de velocidade PID
Transm Veloc 1
Transm Veloc 2
Ref Veloc Selec
Sel Saída DIP
Med Saída DIP
LB Filtro PB DIP
Med Ref DIP
Med Fdback DIP
Gan Prop DIP
Tempo Int DIP
Temp Deriv DIP
Sel Ref DIP
Sel Feedback DIP
Sel Ref A Veloc
Sel Ref Veloc B
Sel RfA PctCt
Sel RefB PctCt
Sel Ref A Cort
Sel Ref B Cort
Veloc 1 Atual
Veloc 2 Atual
Veloc 3 Atual
Veloc 4 Atual
Veloc 5 Atual
Veloc 6 Atual
Veloc 7 Atual
Sel Ref A Torque
Sel Ref B Torque
Sel Saída DIP
Sel Fdbk Pso
Fdbk Posição
Sel Vel RegPso
Comand Pos
Kp Reg Pso
Ki Reg Pso
Sal TME Ref Pso
Ref Selec Pos
Referência PAP
Comando PAP
Sel Ref PAP
Selec Pos PCAM
Sel Ext CBF
Sel Ref Pos PLL
Selec RefPos
RefEngrenPosicao
(Spd Profiler Out)
(Ref velocidade FF)
(Medidor de saída PID)
(Spd Reg Out)
(Scaled Spd Ref)
(Spd Comp Out)
(Psn Reg Spd Out)
Veloc Avanc Máx
Veloc Rev Máx
Ref Veloc Final
VelFdbk Filtrado
Kp Reg Veloc
Ki Reg Veloc
LB Reg Veloc
Saída Reg Vel
Ref RPM em ACT
Ref Torq Limitad
Etapa Torque
Ref Torq Selecion
Saída Comp Fricção
Modo Comp Fricção
Saída Comp Inérc
Saída Comp Veloc
Modo Comp Inérc
Sel Comp Veloc
Sd Vel PCAM
Saída Veloc CBF
Ref Veloc Arranq
Ref Ava Vel PAP
Sel Saída DIP
Gear Rat
Offset Ref
Posição Orig Us
Posicionamento
Gear Rat
Perfil etapas 1-16
Sel Ref PAP
Sel Ref Pos PI
Sel Ref Pos PLL
Sel Ref Pos
Sel Ref A Cort
Sel Ref B Cort
Sel Ref A Torque
Sel Ref B Torque
Sel Saída DIP
Sel Ref DIP
Sel Feedback DIP
Med Ref DIP
Med Fdback DIP
Med Saída DIP
Gan Prop DIP
Tempo Int DIP
Temp Deriv DIP
LB Filtro PB DIP
PF755 Rev_3.a
Página 1

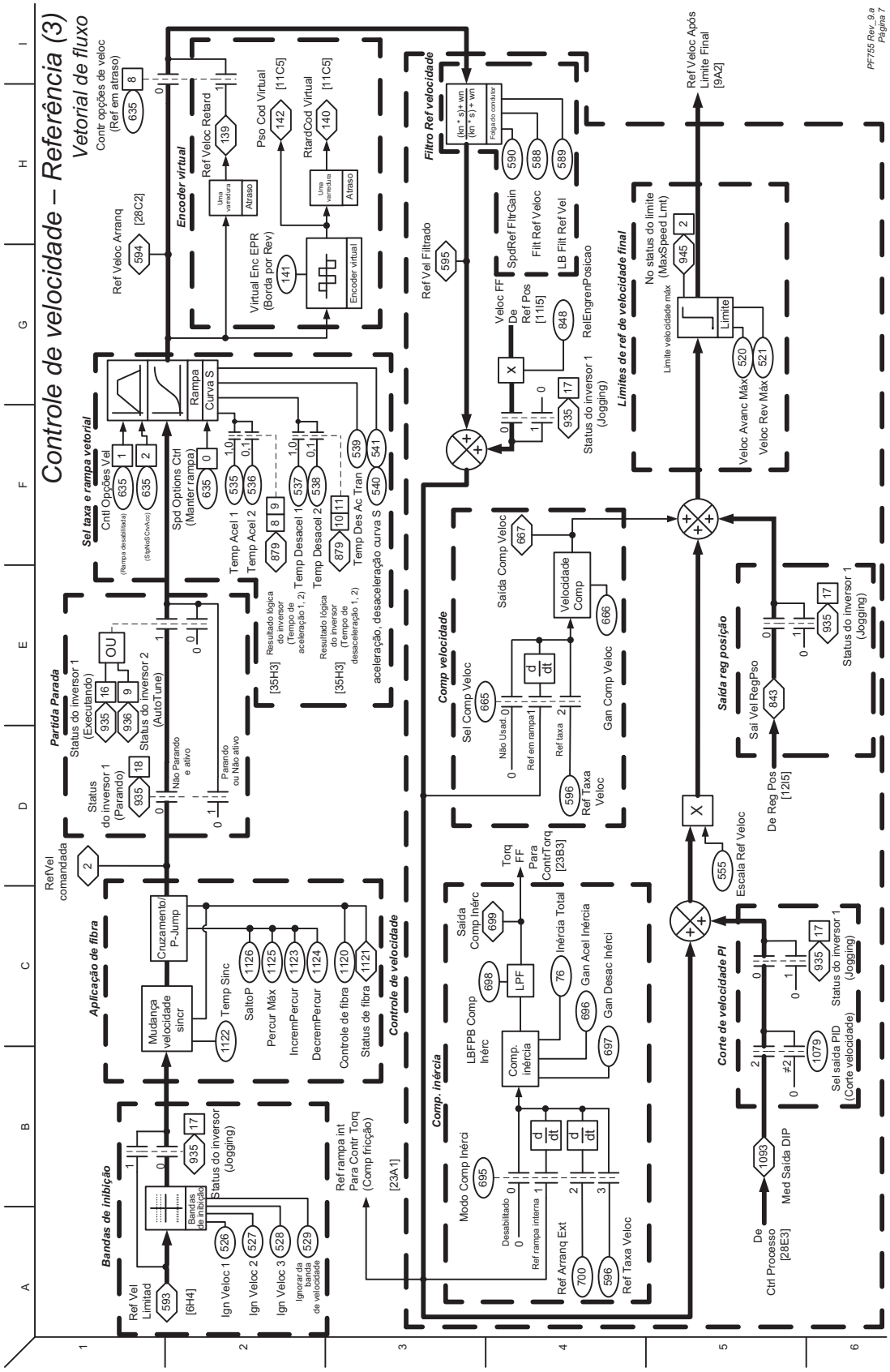

PowerFlex 755
características gerais VF (V/Hz), SV
Controle de velocidade – Regulador de corte (página: 9)
Controle de velocidade – referência (páginas: 4-6,8,9)
Controle de processo (páginas: 26,27)
Ref Veloc Final
597
Fdbk Vel Ativa
131
Kp Reg Vel VSVHz
663
Ki Reg Vel VSVHz
664
Desl RPM em ACT
621
Regulador PI
Limite
Seleção de corte de velocidade PID
VSVHz RegCrtVel
623
Comp escorreg
(Motor Speed Ref)
(Freq Adder)
(Ramp Input Ref)
(Ramp Rate)
Limitador de barramento/ corrente (Rampa de freq)
Limite
Frequência de saída
1
V/Hz processa-mento corrente
Motor
520
Veloc Avanc Máx
521
Veloc Rev Máx
524
Limite Sobrevel
Ref Veloc Arranq
594
Curva S de rampa linear
Red RPM em ACT
620
Estatismo
Sel Saída DIP
1079
Seleção de corte de velocidade PID
Seleção de Jogging
Seleção exclusiva de velocidade PID
556
Transm Veloc 1
557
Transm Veloc 2
Ref Veloc Selec
592
Seleção de Ref velocidade e Limites
Ref velocidade
Transm Ref
Ref Cort
Sel Ref A Velc
545
Sel Ref Veloc B
550
Sel RfA PctCt
608
Sel RefB PctCt
612
Sel Ref A Cort
600
Sel Ref B Cort
604
571
Veloc 1 Atual
572
Veloc 2 Atual
573
Veloc 3 Atual
574
Veloc 4 Atual
575
Veloc 5 Atual
576
Veloc 6 Atual
577
Veloc 7 Atual
(Medidor de saída PID)
Med Saída DIP
1093
Limite
LB Filtro PB DIP
1084
Regulador PID
Med Ref DIP
1090
Med Fdback DIP
1091
Seleção de referência de PID
Seleção de referência de PID
1086
Gan Prop DIP
1087
Tempo Int DIP
1088
Temp Deriv DIP
Sel Ref DIP
1067
Sel Feedback DIP
1072
PF755 Rev. 9 a
Página 2

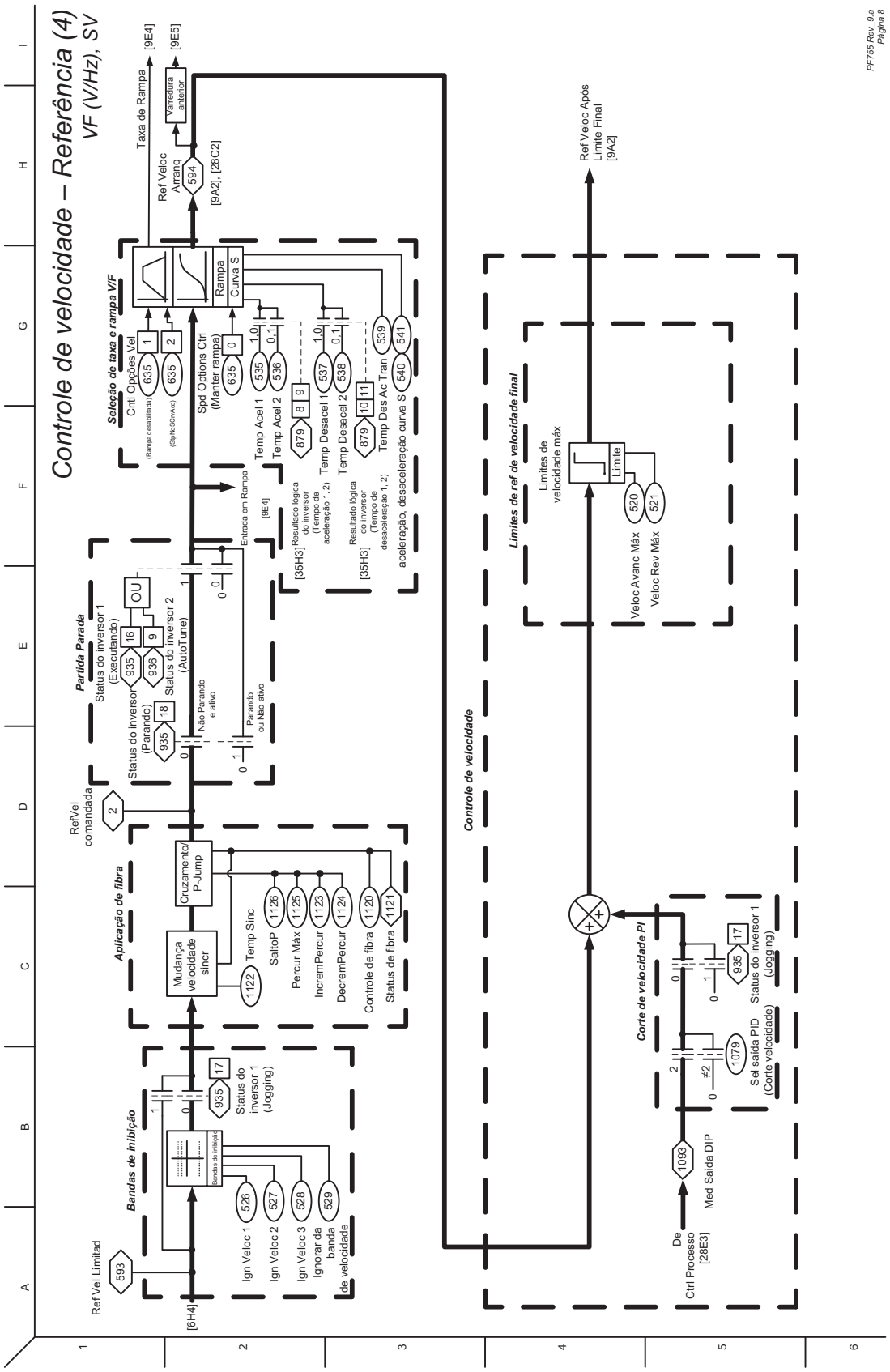

Realim velocidade/posição
Spd Options Cntl (Alt Tac Auto)
635
7
Detecção Perd Realim
936
5
Status Unid 2 (SwO PrdFrFdb)
[25H2], [26H2]
FltrFdbk Vel Pri
126
Processamento de realim de velocidade primária
Feedback Vel Pri
127
Fdbk Vel Ativa
131
Para Reg Veloc [9B4], [10A3], [24a B3], [24b B3]
Fdbk Veloc Mtr
3
Filtro de tela
Seleção de parâmetro
Fonte Pri Vel Fdbk
125
Sel Fdbk Vel Pri
FltrFdbk Vel Alt
129
Processamento de realim de velocidade alternada
Feedback Vel Alt
130
Fonte Alt Vel Fdbk
128
Sel Fdbk Vel Alt
Processamento de realim de velocidade primária
Processamento de realim de velocidade alternada
Derivativa
Retd ObsCg IA
709
Realim aceleração do motor
Para adaptação de inércia, Observador de carga /estimador
[25G4], [26G4]
Fdbk Posição
847
Para Ref Posição, Reg Pos [11C5], [12A4], [12A5]
Psn Fdbk fonte
Sel Fdbk Pso
135
FltrFdbk Vel Aux
133
Processamento de realim de velocidade auxiliar
Feedback Vel Aux
134
Para Ref Velo [5A3]
Fonte Aux Vel Fdbk
Sel Fdbk Vel Aux
132
Fdbd Circ Aberto
137
Fdbk Simulador
138
EPR Cod Virtual
141
Encoder virtual uma malha
Desl RPM em ACT
621
[9I4]
Frequência de saída
Fdbk Cr Torque
Inércia Total
76
Encoder virtual simulador do motor
Ref Torq Limitad
690
Uma malha VF ou SV
Modo de controle/ modo de realimentação
SOMENTE CONDIÇÃO INTERNA
Ref Veloc Final
597
De Ref Veloc [9D3]
De Corrente Ctrl Torq [24a E2], [24b E2]
PF755 Rev. 9 a Página 3

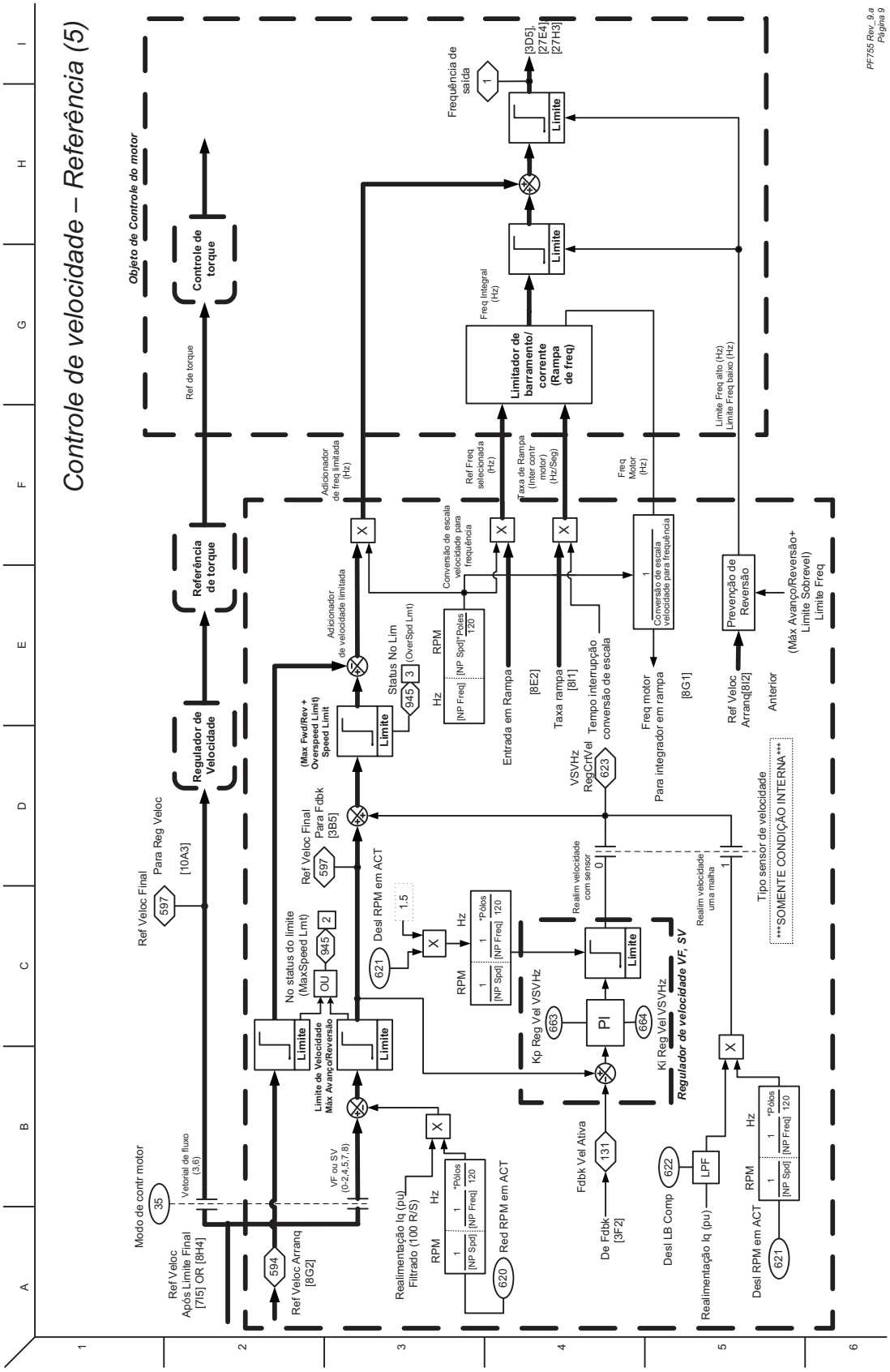

Controle de velocidade – Características gerais de referência
PF755 Rev_9.a
Página 4
Seleção de referência de velocidade
Comando Ref Veloc
Spd Ref A
Trim Ref A
Trim % Ref A
Ref A auto
Spd Ref B
Trim Ref B
Trim % Ref B
Ref B Auto
Pré-selecionados 3-7 Auto
DPI Ports 1-6 Manual
ENet Spd Ref
Ref Veloc Selec
Do Regulador de PI (Modo exclusivo)
Controle de referência de velocidade
Perfil/ Jogging/ Aquecimento/ Autotune/ Posição inicial/ Overrides
Modo Direção
Controle de chave fim de curso
Limite
Ref Vel Limitad
Bandas de inibição
Ap Fibra
Ref Veloc Parada/Torque Comprovação
Comp. inércia
Comp inércia Ref Torque
Comp Fricção
640 VelFdbk Filtrado
Comp fricção Ref Torque
Encoder virtual
Vel Ref em rampa
Ref Veloc Filtro
De Gerador de perfil Pt-Pt
Do Regulador de PI (Modo de corte)
Fator escala Ref Veloc
Comp velocidade
Limite
Velocidade máxima
Motor Spd Ref
Ref Reg Velocidade
Ref Pos Filtro de saída
Do regulador de posição
Controle de velocidade vetorial
Curva S de rampa vetorial
Curva S de rampa linear
Taxa Selecio-nada
Vetorial de fluxo
Ref Veloc em rampa
Curva S rampa V/F
VF ou SV
Do Regulador de PI (Modo de corte)
Estatismo
Velocidades máx
Limite
De Regulador de Corte de velocidade
De Comp escorregamento
Veloc máx + Limite sobrevelocidade
Limite
Controle de velocidade V/F
Ref frequência
Realimentação de velocidade Status de rampa vetorial
Status de rampa F/F
Status da Velocidade
Status

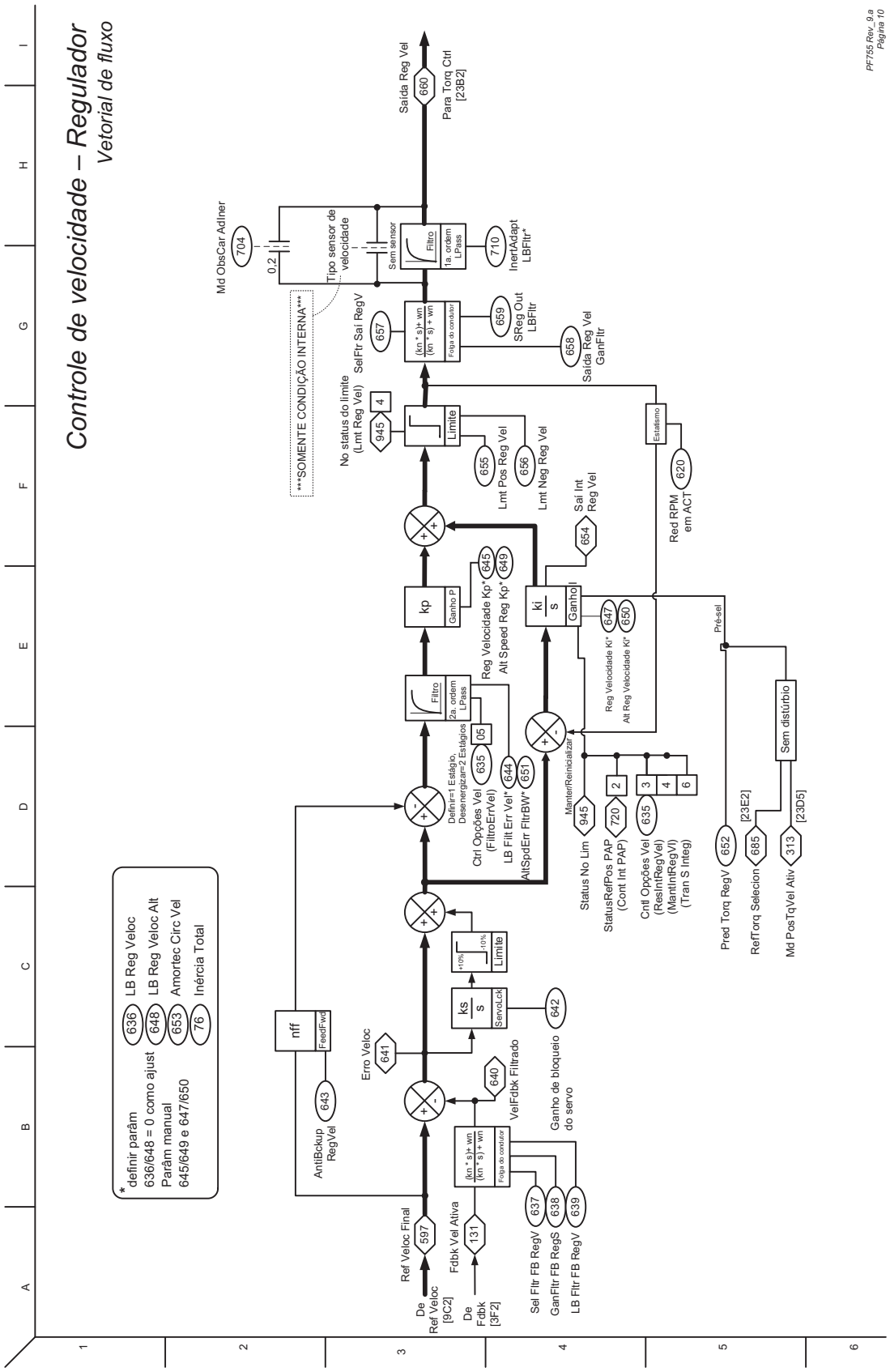

Controle de velocidade – Referência (1)
PF755 Rev. 9.a
Página 5
Para Spd Ref (2) [6A1]
Comando Ref Veloc
d7
Origem Ref Veloc
FntRefPercCtVelo
Fonte Cort Veloc
Sel Sts Rf Vel
930
616
617
591
Unidade de velocidade (Hz/RPM)
300
[35H3] Res Lógic Unid
Status da unidade 1
935
879
(Ref A Auto)
(Ref B Auto)
(Preset3 Auto)
(Preset4 Auto)
(Preset5 Auto)
(Preset6 Auto)
(Preset7 Auto)
(DPI Prt1 Man)
(DPI Prt2 Man)
(DPI Prt3 Man)
(DPI Prt4 Man)
(DPI Prt5 Man)
(DPI Prt6 Man)
(Int ENet Man)
(DevLogix Man)
(DI Man Sel)
(Alt Man Sel)
573
574
575
576
577
871
872
873
874
875
876
Seleção de parâmetro
DI ManRef AnlgHi
564
RefMan ED AnlgDe
565
DI Man Ref Sel
563
Rf Man Alt AnAlt
329
Rf Man Alt AnBai
330
Sel Ref Man Alt
328
O prefixo 'd' refere-se ao número do item de diagnóstico (ex. d33) – Legenda do símbolo de referência
Sel Ref A Cort
600
Padrão
Desabilitado (0)
PntCnf Rf A Cort
601
Port 1 Referênc
Port 2 Referênc
Port 3 Referênc
Port 4 Referênc
Port 5 Referênc
Port 6 Referênc
Anlg In1 PortVal (porta opcional)
Anlg In2 PortVal (porta opcional)
RefCorteA AnlgEn
602
RefCorteA AnlgDe
603
Sel RfA PctCt
608
TrimPct RefA Stpt
609
RefPrcCortA AnEn
610
RefPrcCortA AnDe
611
Sel Ref B Cort
604
PtConf Rf B Cort
605
RefCorteB AnlgEn
606
RefCorteB AnlgDe
607
Outras fontes de Ref.
Sel RefB PctCt
612
TrimPct RefB Stpt
613
RefPrcCortB AnEn
614
RefPrcCortB AnDe
615
Mult Ref Veloc A
549
Sel Ref A Velc
545
PntConf Rf A Vel
546
Veloc 1 Atual
Veloc 2 Atual
Veloc 3 Atual
Veloc 4 Atual
Veloc 5 Atual
Veloc 6 Atual
Veloc 7 Atual
571
572
573
574
575
576
577
Referência MOP [29F3]
558
Realimentação Veloc Aux [3H6]
134
Portas opcionais: Analógica, EtherNet, DeviceLogix
RefVel A AnlgEne
547
RefVel A AnlgDes
548
PntConf Rf B Vel
551
RefVel B AnlgEne
552
RefVel B AnlgDes
553
Sel Ref Veloc B
550
Mult Ref Veloc B
554
* Observação: Conversão de escala analógica Hi. Lo somente usada quando entrada analógica é selecionada

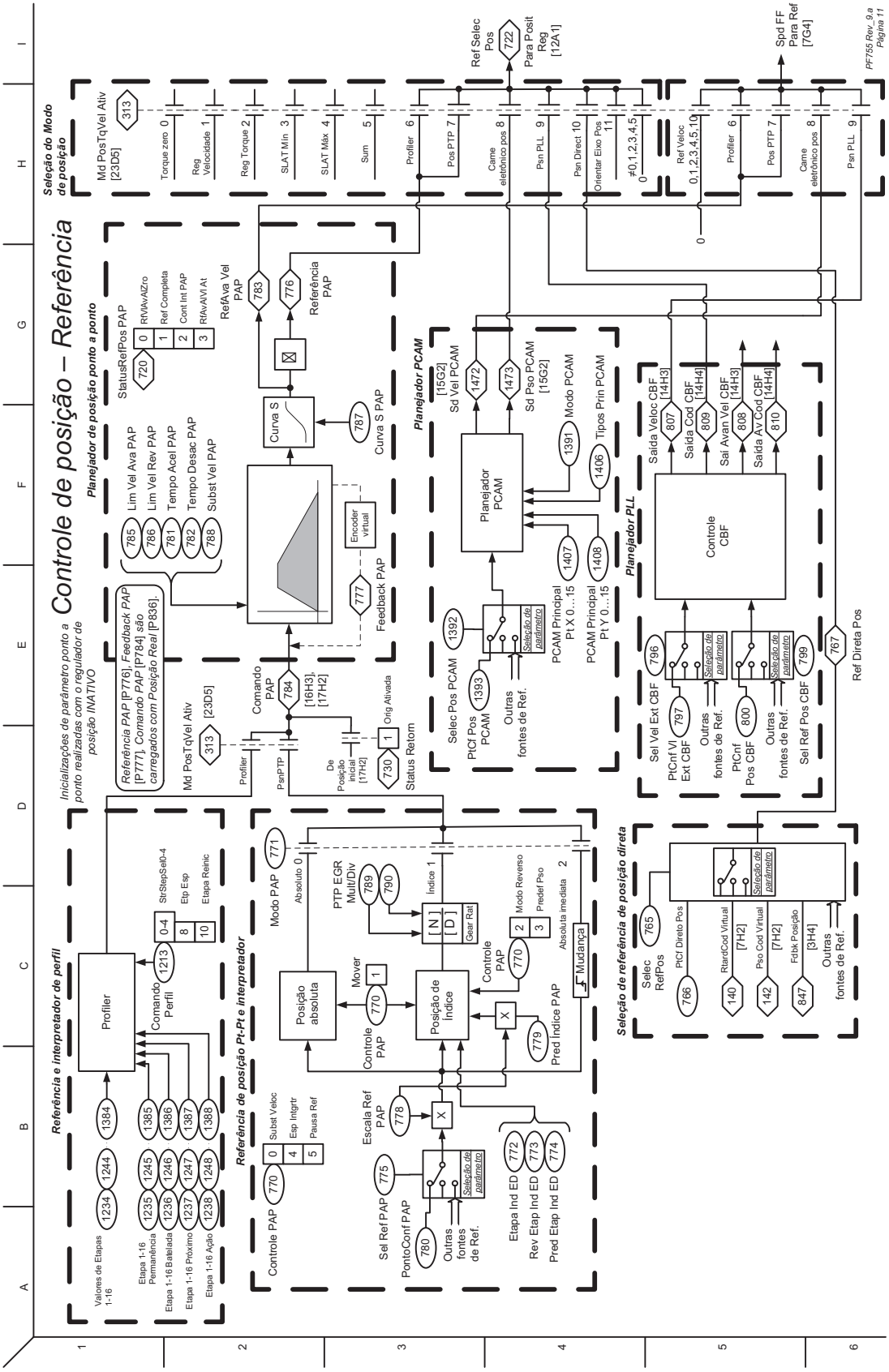

Controle de velocidade – Referência (2)
Controle de Posição – Opção de referência de velocidade adicionada
[23D5] Md PosTqVel Ativ
313
De
Ref Veloc (1)
[5I2]
Controle de posição
(AdicRefVel)
721
10
Posição
(>= 6)
Sem-posição
(<= 6)
Ref Veloc
Selec
592
Exclusiva velocidade PID
[28B2]
OU
[28E2]
Controle de DIP
1066
Ativ DIP
0
Status
da unidade 1
935
16
Executando
1079
Velocidade excd
Sel saída PID = 1
1093
Medidor
de saída
PID
Perfil de velocidade
[23D5] Md PosTqVel Ativ
313
≠6
Profiler 6
Status de perfil
1210
10
Modo
Posição
Posição
Velocidade
Alternando
Status do inversor 1
(Jogging)
935
17
Transm
Veloc 1
556
Transm
Veloc 2
557
[35H3]
Res Lógic
Unid
879
2
19
Jog1
Jog2
Içar ap (Micro-posicionamento)
Status Prov Torq
(Micro Psn)
1103
2
1112
PctEscalPsoMicro
Posicionando
Status da posição inicial
(Posição inicial habilitada)
730
1
Impulso
variável
Somente Boost Freq Ena
VF (V/Hz)
1543
Frequência
VB
RelEngrenPosicao
848
Spd Ref
De posição inicial
[17H2]
RelEngrenPosicao
848
Spd Ref
De Spd Profiler
[16H2]
Controle do modo de direção
Modo Direção
308
Bipolar
Rev Desativ
Unipolar
Máx
Lógica do
comando de
avanço
Unipol
Fwd
Unipol
Rev
(+1)
(-1)
Controle Autotune
AjusteAuto
70
Controle
Autotune
Controle de chave fim de curso
Sel Sts Rf Vel
(Cm Lmt Desac)
591
13
Sel Sts Rf Vel
(Cm Lmt Ter)
591
14
571
Veloc 1 Atual
Veloc Avanc Mín
Veloc Rev Mín
Veloc Avanc Máx
Veloc Rev Máx
522
523
520
521
Limites de ref velocidade
Limites de
velocidade mín
Limites de
velocidade máx
Limite
Limite
Ref Vel Limitad
593
Para Ref Veloc,
Controle Processo
[7A2], [8A2], [28B2]
Limite máx dependente da
Carga interna
(aplicação de içamento)
Trq Prove Status
(LoadTestActv)
1103
5
PF755 Rev_9.a
Página 6

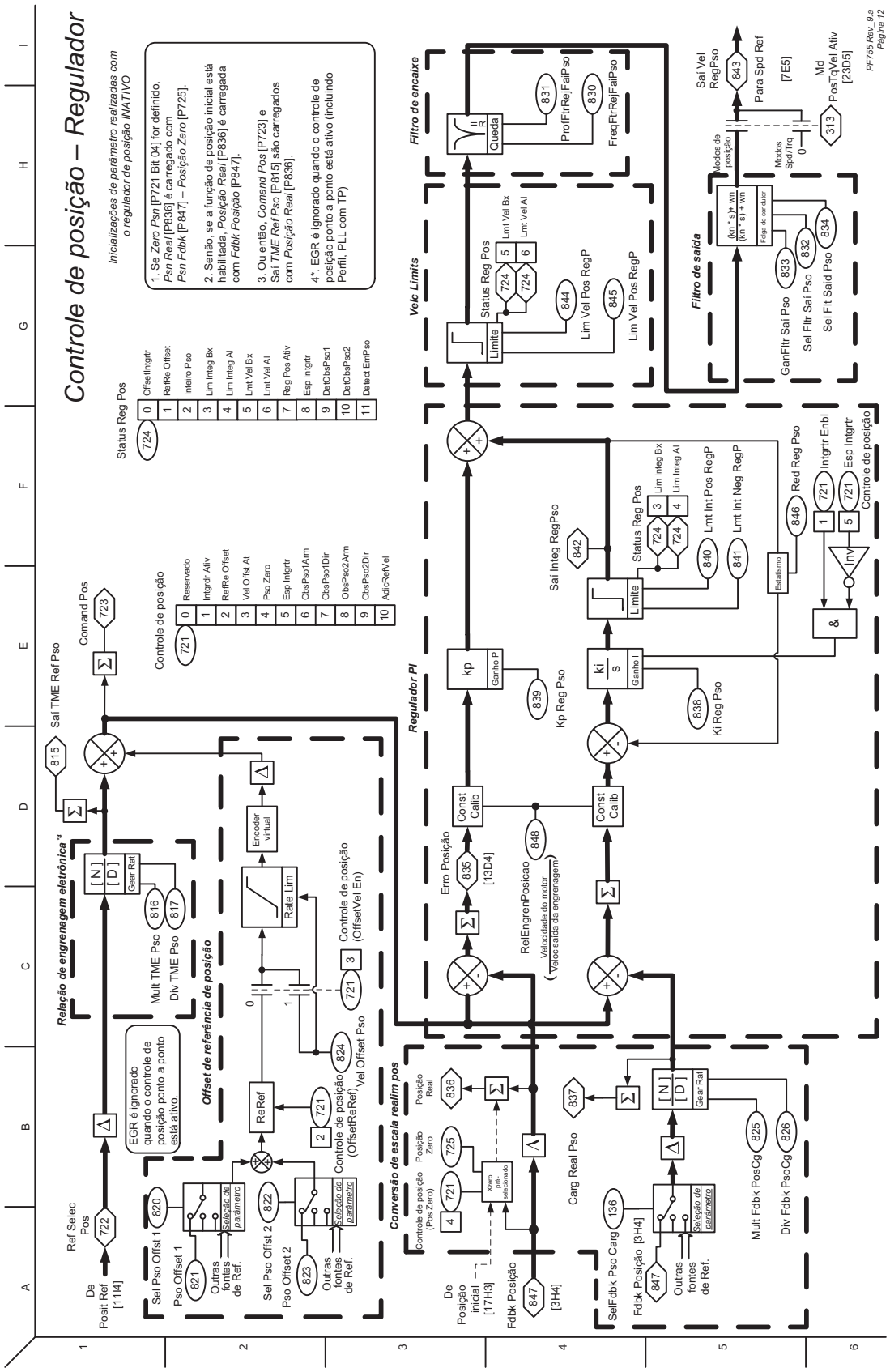

Controle de velocidade – Referência (3)
Vetorial de fluxo
Contr opções de veloc (Ref em atraso)
Ref Veloc Arranq [28C2]
Encoder virtual
Ref Veloc Retard
Pso Cod Virtual [11C5]
RtardCod Virtual [11C5]
Virtual Enc EPR (Borda por Rev)
Ref Vel Filtrado
Filtro Ref velocidade
Ref Veloc Após Limite Final [9A2]
Sel taxa e rampa vetorial
Cntl Opções Vel
Spd Options Ctrl (Manter rampa)
Temp Acel 1
Temp Acel 2
Temp Desacel 1
Temp Desacel 2
Temp Des Ac Tran
aceleração, desaceleração curva S
Partida Parada
Status do inversor 1 (Executando)
Status do inversor 2 (AutoTune)
Status do inversor 1 (Parando)
Não Parando e ativo
Parando ou Não ativo
RefVel comandada
Aplicação de fibra
Cruzamento/ P-Jump
Mudança velocidade sincr
Temp Sinc
SaltoP
Percur Máx
IncremPercur
DecremPercur
Controle de fibra
Status de fibra
Controle de velocidade
Bandas de inibição
Ref Vel Limitad [6H4]
Status do inversor (Jogging)
Ign Veloc 1
Ign Veloc 2
Ign Veloc 3
Ignorar da banda de velocidade
Ref rampa int Para Contr Torq (Comp fricção) [23A1]
Comp. inércia
Modo Comp Inérci
LBFPB Comp Inérc
Saída Comp Inérc
Inércia Total
Gan Acel Inércia
Gan Desac Inérci
Torq FF Para ContrTorq [23B3]
Comp velocidade
Sel Comp Veloc
Saída Comp Veloc
Velocidade Comp
Gan Comp Veloc
Ref Taxa Veloc
Ref Arranq Ext
Limites de ref de velocidade final
No status do limite (MaxSpeed Lmt)
Limite velocidade máx
Limite
Veloc Avanc Máx
Veloc Rev Máx
Veloc FF De Ref Pos [11I5]
SpdRef FltrGain
Filt Ref Veloc
LB Filt Ref Vel
RelEngrenPosicao
Status do inversor 1 (Jogging)
Saída reg posição
Sai Vel RegPso
De Reg Pos [12I5]
Escala Ref Veloc
Corte de velocidade PI
De Ctrl Processo [28E3]
Med Saída DIP
Sel saída PID (Corte velocidade)
PF755 Rev. 9 a Página 7

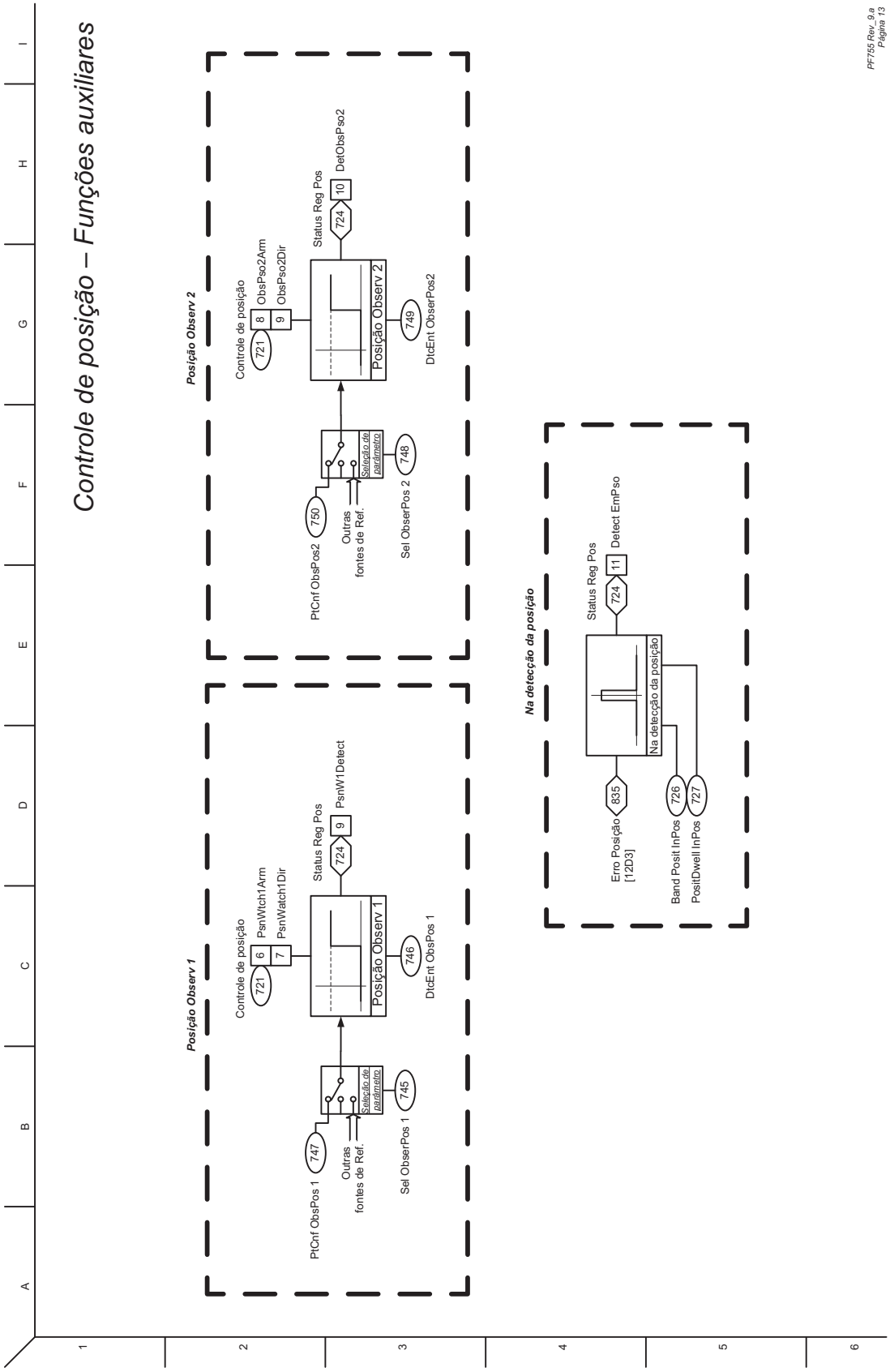

Controle de velocidade – Referência (4)
VF (V/Hz), SV
PF755 Rev_9.a
Página 8
Taxa de Rampa
[9E4]
[9E5]
Varredura anterior
Ref Veloc Arranq
594
[9A2], [28C2]
Seleção de taxa e rampa V/F
Cntl Opções Vel
(Rampa desabilitada)
(Stp No SCrvAcc)
Spd Options Ctrl (Manter rampa)
Rampa
Curva S
Temp Acel 1
Temp Acel 2
Temp Desacel 1
Temp Desacel 2
Temp Des Ac Tran
aceleração, desaceleração curva S
Resultado lógica do inversor (Tempo de aceleração 1, 2)
Resultado lógica do inversor (Tempo de desaceleração 1, 2)
[35H3]
Entrada em Rampa
[9E4]
Partida Parada
Status do inversor 1 (Executando)
Status do inversor 2 (AutoTune)
Status do inversor (Parando)
OU
Não Parando e ativo
Parando ou Não ativo
RefVel comandada
Aplicação de fibra
Cruzamento P-Jump
Mudança velocidade sincr
Temp Sinc
SaltoP
Percur Máx
IncremPercur
DecremPercur
Controle de fibra
Status de fibra
Bandas de inibição
Status do inversor 1 (Jogging)
Ref Vel Limitad
[6H4]
Ign Veloc 1
Ign Veloc 2
Ign Veloc 3
Ignorar da banda de velocidade
Controle de velocidade
Limites de ref de velocidade final
Limites de velocidade máx
Limite
Veloc Avanc Máx
Veloc Rev Máx
Ref Veloc Após Limite Final
[9A2]
Corte de velocidade PI
De Ctrl Processo
[28E3]
Med Saída DIP
Sel saída PID (Corte velocidade)
Status do inversor 1 (Jogging)

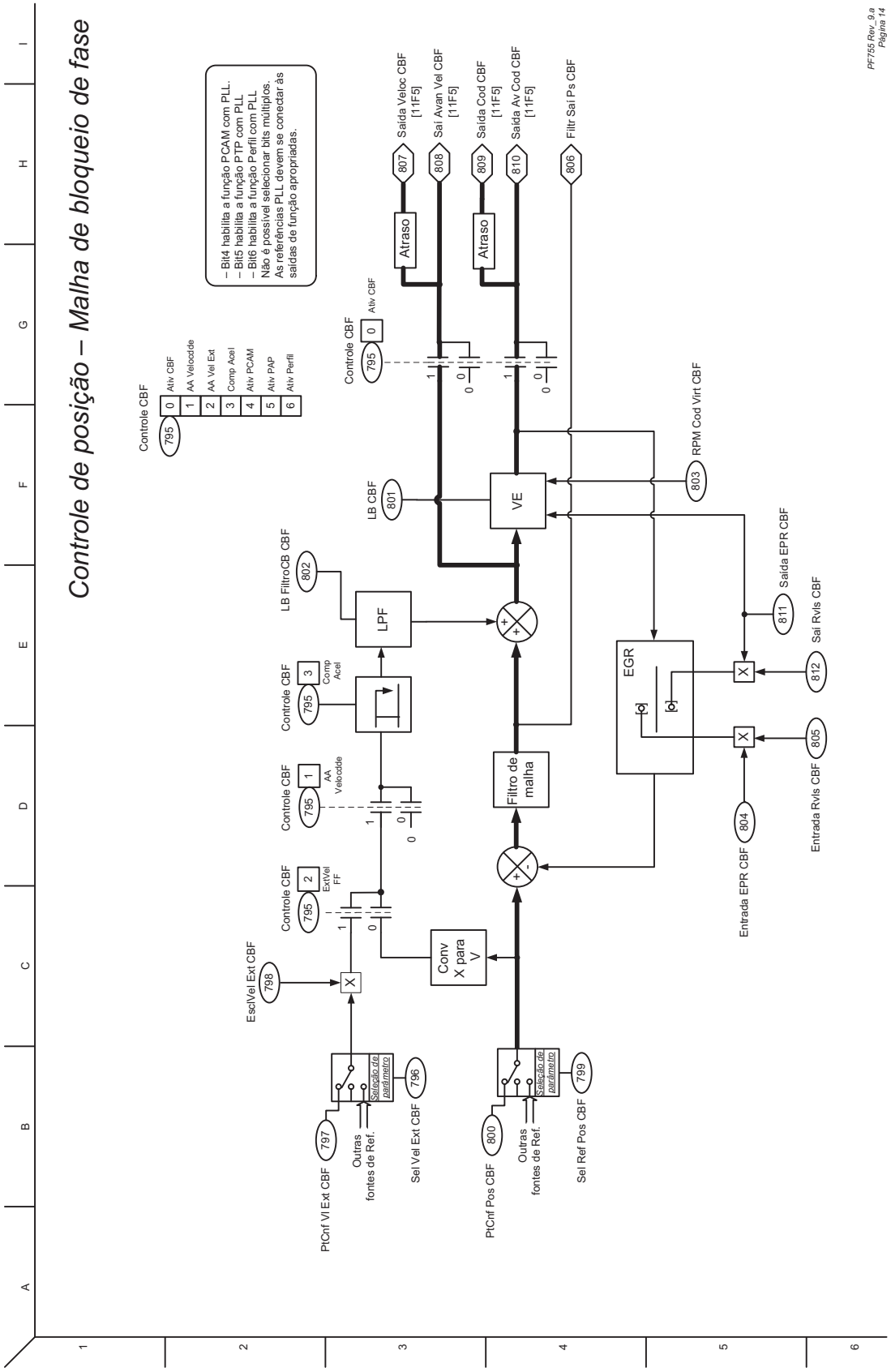

Controle de velocidade – Referência (5)
Objeto de Controle do motor
Controle de torque
Ref de torque
Referência de torque
Regulador de Velocidade
Ref Veloc Final
Para Reg Veloc
[10A3]
597
Modo de contr motor
35
Vetorial de fluxo (3.6)
Ref Veloc Após Limite Final [7/5] OR [8H4]
594
Ref Veloc Arranq [8G2]
Limite
Limite de Velocidade Máx Avanço/Reversão
VF ou SV (0-2,4,5,7,8)
No status do limite (MaxSpeed Lmt)
945
2
OU
Ref Veloc Final Para Fdbk [3B5]
Adicionador de velocidade limitada
(Max Fwd/Rev + Overspeed Limit) Speed Limit
Status No Lim
3
(OverSpd Lmt)
Adicionador de freq limitada (Hz)
Desl RPM em ACT
1.5
621
Realimentação Iq (pu) Filtrado (100 R/S)
RPM
Hz
[NP Spd]
[NP Freq]
*Pólos
120
Red RPM em ACT
620
Conversão de escala velocidade para frequência
Ref Freq selecionada (Hz)
Entrada em Rampa
[8E2]
Taxa de Rampa (Inter contr motor) (Hz/Seg)
Taxa rampa
[8I1]
Tempo interrupção conversão de escala
Freq Motor (Hz)
Conversão de escala velocidade para frequência
Freq motor
Para integrador em rampa
[8G1]
Limitador de barramento/ corrente (Rampa de freq)
Freq Integral (Hz)
Limite Freq alto (Hz)
Limite Freq baixo (Hz)
Prevenção de Reversão
Ref Veloc Arranq[8I2]
Anterior
(Máx Avanço/Reversão+ Limite Sobrevel) Limite Freq
Frequência de saída
1
[3D5]
[27E4]
[27H3]
VSVHz RegCtrVel
623
Realim velocidade com sensor
0
Realim velocidade uma malha
1
Tipo sensor de velocidade
*** SOMENTE CONDIÇÃO INTERNA ***
Kp Reg Vel VSVHz
663
PI
664
Ki Reg Vel VSVHz
Regulador de velocidade VF, SV
Fdbk Vel Ativa
131
De Fdbk [3F2]
Desl LB Comp
622
LPF
Realimentação Iq (pu)
Desl RPM em ACT
621
PF755 Rev. 9 a Página 9

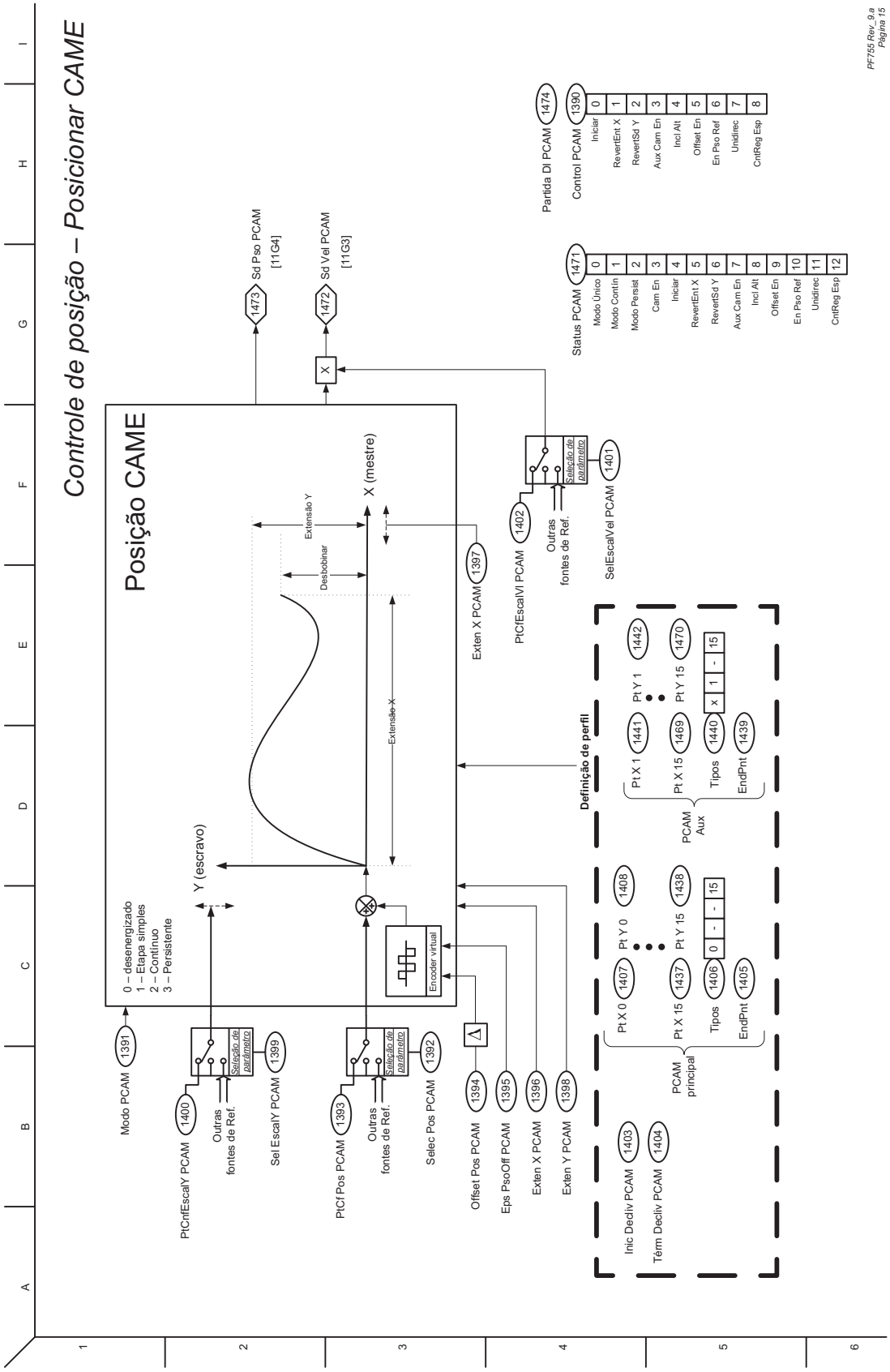

Controle de velocidade – Regulador
Vetorial de fluxo
PF755 Rev_9.a
Página 10
Saída Reg Vel
660
Para Torq Ctrl
[23B2]
Md ObsCar AdIner
704
0,2
Tipo sensor de velocidade
Sem sensor
Filtro
1a. ordem LPass
710
InertAdapt LBFltr*
SOMENTE CONDIÇÃO INTERNA
SelFtr Saí RegV
657
(kn * s)+ wn
(kn * s) + wn
Folga do condutor
659
SReg Out LBFltr
658
Saída Reg Vel GanFltr
No status do limite (Lmt Reg Vel)
945
4
Limite
655
Lmt Pos Reg Vel
656
Lmt Neg Reg Vel
Estatismo
620
Red RPM em ACT
Sai Int Reg Vel
654
kp
Ganho P
645
Reg Velocidade Kp*
649
Alt Speed Reg Kp*
ki
s
Ganho I
647
Reg Velocidade Ki*
650
Alt Reg Velocidade Ki*
Filtro
2a. ordem LPass
05
2Estágios
635
Definir=1 Estágio, Desenergizar=2 Estágios
Ctrl Opções Vel (FiltroErrVel)
644
LB Filt Err Vel*
651
AltSpdErr FltrBW*
Manter/Reinicializar
945
Status No Lim
2
720
StatusRefPos PAP (Cont Int PAP)
3
4
6
635
Cntl Opções Vel (ResInt/RegVel) (MantIntRegVl) (Tran S Integ)
Pré-sel
652
Pred Torq RegV
685
[23E2]
RefTorq Selecion
Sem distúrbio
313
[23D5]
Md PosTqVel Ativ
+10%
-10%
Limite
ks
s
ServoLck
642
Ganho de bloqueio do servo
nff
FeedFwd
643
AntiBckup RegVel
Erro Veloc
641
640
VelFdbk Filtrado
(kn * s)+ wn
(kn * s) + wn
Folga do condutor
637
638
639
Sel Fltr FB RegV
GanFltr FB RegS
LB Fltr FB RegV
Ref Veloc Final
597
De Ref Veloc [9C2]
Fdbk Vel Ativa
131
De Fdbk [3F2]
*
definir parâm
636/648 = 0 como ajust
Parâm manual
645/649 e 647/650
636 LB Reg Veloc
648 LB Reg Veloc Alt
653 Amortec Circ Vel
76 Inércia Total

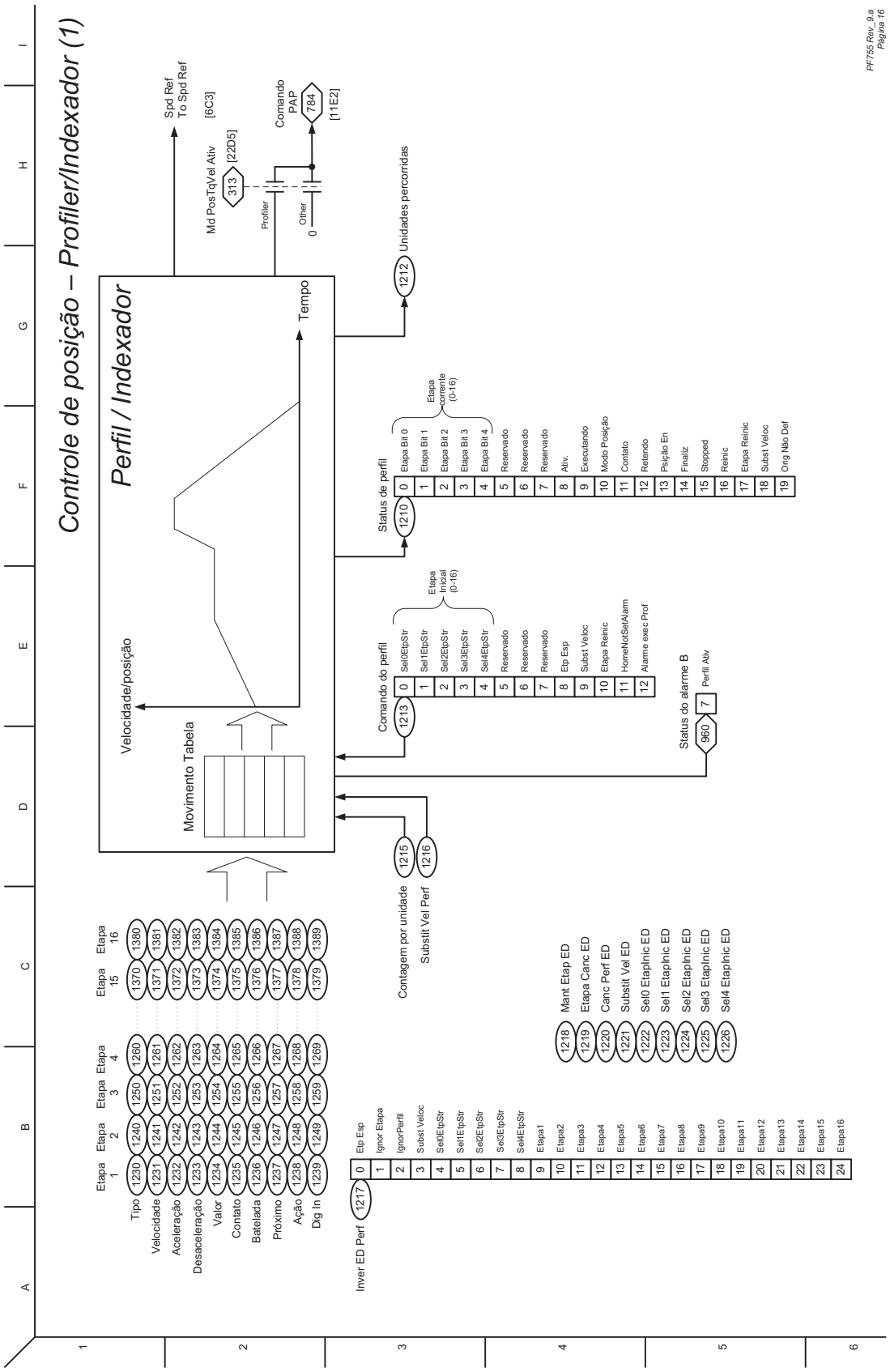

Controle de posição – Referência
Seleção do Modo de posição
Md PosTqVel Ativ [23D5]
313
Torque zero 0
Reg Velocidade 1
Reg Torque 2
SLAT Mín 3
SLAT Máx 4
Sum 5
Profiler 6
Pos PTP 7
Came eletrônico pos 8
Psn PLL 9
Psn Direct 10
Orientar Eixo Pos 11
≠0,1,2,3,4,5
Ref Veloc 0,1,2,3,4,5,10
Ref Selec Pos 722
Para Posit Reg [12A1]
Spd FF Para Ref [7G4]
Planejador de posição ponto a ponto
StatusRefPos PAP 720
RtVAvAlZro 0
Ref Completa 1
Cont Int PAP 2
RtAvAlVl At 3
RefAva Vel PAP 783
Referência PAP 776
Lim Vel Ava PAP 785
Lim Vel Rev PAP 786
Tempo Acel PAP 781
Tempo Desac PAP 782
Subst Vel PAP 788
Curva S
787 Curva S PAP
Encoder virtual
777 Feedback PAP
Referência PAP [P776], Feedback PAP [P777], Comando PAP [P784] são carregados com Posição Real [P836].
Inicializações de parâmetro ponto a ponto realizadas com o regulador de posição INATIVO
Comando PAP 784 [16H3], [17H2]
Orig Ativada
Md PosTqVel Ativ [23D5]
313
Profiler
PsnPTP
De Posição inicial [17H2]
730 Status Retorn
Planejador PCAM
[15G2] Sd Vel PCAM 1472
Sd Pso PCAM [15G2] 1473
Modo PCAM 1391
Tipos Prin PCAM 1406
Planejador PCAM
1407 PCAM Principal Pt X 0...15
1408 PCAM Principal Pt Y 0...15
1392 Selec Pos PCAM
1393 PtCf Pos PCAM
Seleção de parâmetro
Outras fontes de Ref.
Planejador PLL
Saída Veloc CBF [14H3] 807
Saída Cod CBF [14H4] 809
Saí Avan Vel CBF [14H3] 808
Saída AV Cod CBF [14H4] 810
Controle CBF
796 Sel Vel Ext CBF
797 PtCnf Vl Ext CBF
800 PtCnf Pos CBF
799 Sel Ref Pos CBF
767 Ref Direta Pos
Referência e interpretador de perfil
Valores de Etapas 1-16
1384
1244
1234
Etapa 1-16 Permanência
1385 1245 1235
Etapa 1-16 Batelada
1386 1246 1236
Etapa 1-16 Próximo
1387 1247 1237
Etapa 1-16 Ação
1388 1248 1238
Profiler
Comando Perfil 1213
StrStepSelD-4 0-4
Etp Esp 8
Etapa Reinic 10
Referência de posição Pt-Pt e interpretador
Modo PAP 771
Absoluto 0
Subst Veloc 0
Esp Intgrtr 4
Pausa Ref 5
Controle PAP 770
PTP EGR Mult/Div 789 790
Índice 1
[N] [D] Gear Rat
Posição absoluta
Mover 1
Controle PAP 770
Posição de Índice
Controle PAP 770
Modo Reverso 2
Predef Pso 3
Absoluta imediata 2
Mudança
Pred Índice PAP 779
Escala Ref PAP 778
Sel Ref PAP 775
PontoConf PAP 780
Outras fontes de Ref.
Etapa Ind ED 772
Rev Etap Ind ED 773
Pred Etap Ind ED 774
Seleção de referência de posição direta
Selec RefPos 765
PtCf Direto Pos 766
RtardCod Virtual [7H2] 140
Pso Cod Virtual [7H2] 142
Fdbk Posição [3H4] 847
Outras fontes de Ref.
PF755 Rev. 9.a Página 11


Controle de posição – Regulador
Inicializações de parâmetro realizadas com o regulador de posição INATIVO
1. Se Zero Psn [P721 Bit 04] for definido, Psn Real [P836] é carregado com Psn Fdbk [P847] – Posição Zero [P725].
2. Senão, se a função de posição inicial está habilitada, Posição Real [P836] é carregada com Fdbk Posição [P847].
3. Ou então, Comand Pos [P723] e Sai TME Ref Pso [P815] são carregados com Posição Real [P836].
4*. EGR é ignorado quando o controle de posição ponto a ponto está ativo (incluindo Perfil, PLL com TP)
Status Reg Pos
0 OffsetIntgrtr
1 RefRe Offset
2 Inteiro Pso
3 Lim Integ Bx
4 Lim Integ Al
5 Lmt Vel Bx
6 Lmt Vel Al
7 Reg Pos Ativ
8 Esp Intgrtr
9 DetObsPso1
10 DetObsPso2
11 Detect EmPso
Controle de posição
0 Reservado
1 Intgrdr Ativ
2 RefRe Offset
3 Vel Offst At
4 Pso Zero
5 Esp Intgrtr
6 ObsPso1Arm
7 ObsPso1Dir
8 ObsPso2Arm
9 ObsPso2Dir
10 AdiciRefVel
Comand Pos
Sai TME Ref Pso
Relação de engrenagem eletrônica 4*
Mult TME Pso
Div TME Pso
Gear Rat
EGR é ignorado quando o controle de posição ponto a ponto está ativo.
Ref Selec Pos
De Posit Ref [11H4]
Sel Pso Offst 1
Pso Offset 1
Outras fontes de Ref.
Seleção de parâmetro
Sel Pso Offst 2
Pso Offset 2
Offset de referência de posição
ReRef
Rate Lim
Encoder virtual
Controle de posição (OffsetReRef)
Controle de posição (OffsetVel En)
Vel Offset Pso
Conversão de escala realim pos
Posição Real
Posição Zero
Controle de posição (Pos Zero)
Xzero pré-selecionado
De Posição inicial [17H3]
Fdbk Posição
[3H4]
Carg Real Pso
SelFdbk Pso Carg
Fdbk Posição [3H4]
Mult Fdbk PosCg
Div Fdbk PsoCg
Regulador PI
kp
Ganho P
Kp Reg Pso
ki/s
Ganho I
Ki Reg Pso
Const Calib
Erro Posição
[13D4]
RelEngrenPosicao
Velocidade do motor
Veloc saída da engrenagem
Sai Integ RegPso
Lim Integ Bx
Lim Integ Al
Lmt Int Pos RegP
Lmt Int Neg RegP
Limite
Estatismo
Red Reg Pso
Intgrtr Enbl
Esp Intgrtr
Controle de posição
Inv
Velc Limits
Lmt Vel Bx
Lmt Vel Al
Lim Vel Pos RegP
Lim Vel Pos RegP
Filtro de encaixe
Queda
ProfFtrRejFaiPso
FreqFtrRejFaiPso
Filtro de saída
Modos de posição
Falga de condutor
GanFltr Saí Pso
Sel Fltr Saí Pso
Sel Flt Saíd Pso
Sai Vel RegPso
Para Spd Ref
[7E5]
Modos Spd/Trq
Md PosTqVel Ativ [23D5]
PF755 Rev_9.a Página 12


Controle de posição – Funções auxiliares
PF755 Rev. 9.a
Página 13
Posição Observ 1
Controle de posição
721
6
PsnWtch1Arm
7
PsnWatch1Dir
Posição Observ 1
746
DtcEnt ObsPos 1
Status Reg Pos
724
9
PsnW1Detect
PtCnf ObsPos 1
747
Outras
fontes de Ref.
Seleção de parâmetro
745
Sel ObserPos 1
Posição Observ 2
Controle de posição
721
8
ObsPso2Arm
9
ObsPso2Dir
Posição Observ 2
749
DtcEnt ObserPos2
Status Reg Pos
724
10
DetObsPso2
PtCnf ObsPos2
750
Outras
fontes de Ref.
Seleção de parâmetro
748
Sel ObserPos 2
Na detecção da posição
Na detecção da posição
835
Erro Posição
[12D3]
726
Band Posit InPos
727
PositDwell InPos
Status Reg Pos
724
11
Detect EmPso
A
B
C
D
E
F
G
H
I
1
2
3
4
5
6


Controle de posição – Malha de bloqueio de fase
PF755 Rev_9.a
Página 14
– Bit4 habilita a função PCAM com PLL.
– Bit5 habilita a função PTP com PLL
– Bit6 habilita a função Perfil com PLL
Não é possível selecionar bits múltiplos.
As referências PLL devem se conectar às saídas de função apropriadas.
Controle CBF
795
0 Ativ CBF
1 AA Velocdde
2 AA Vel Ext
3 Comp Acel
4 Ativ PCAM
5 Ativ PAP
6 Ativ Perfil
Controle CBF
795
0 Ativ CBF
Saída Veloc CBF [11F5]
807
Sai Avan Vel CBF [11F5]
808
Saída Cod CBF [11F5]
809
Saída Av Cod CBF [11F5]
810
Filtr Sai Ps CBF
806
Atraso
Atraso
LB CBF
801
VE
RPM Cod Virt CBF
803
LB FiltroCB CBF
802
LPF
Controle CBF
795
3 Comp Acel
Controle CBF
795
1 AA Velocdde
Controle CBF
795
2 ExtVel FF
EsclVel Ext CBF
798
Filtro de malha
Conv X para V
EGR
Saída EPR CBF
811
Sai Rvls CBF
812
Entrada Rvls CBF
805
Entrada EPR CBF
804
Seleção de parâmetro
797
Outras fontes de Ref.
Sel Vel Ext CBF
796
PtCnf Vl Ext CBF
Seleção de parâmetro
800
Outras fontes de Ref.
Sel Ref Pos CBF
799
PtCnf Pos CBF


Controle de posição – Posicionar CAME
PF755 Rev. 9.a
Página 15
Posição CAME
Sd Pso PCAM [11G4]
1473
Sd Vel PCAM [11G3]
1472
X
X (mestre)
Extensão Y
Desbobinar
Extensão X
Y (escravo)
0 – desenergizado
1 – Etapa simples
2 – Contínuo
3 – Persistente
Encoder virtual
Modo PCAM 1391
PtCnfEscalY PCAM 1400
Outras fontes de Ref.
Seleção de parâmetro
Sel EscalY PCAM 1399
PtCf Pos PCAM 1393
Selec Pos PCAM 1392
Offset Pos PCAM 1394
Eps PsoOff PCAM 1395
Exten X PCAM 1396
Exten Y PCAM 1398
Exten X PCAM 1397
PtCfEscalVl PCAM 1402
SelEscalVel PCAM 1401
Partida DI PCAM 1474
Control PCAM 1390
0 Iniciar
1 RevertEnt X
2 RevertSd Y
3 Aux Cam En
4 Incl Alt
5 Offset En
6 En Pso Ref
7 Unidirec
8 CntReg Esp
Status PCAM 1471
0 Modo Único
1 Modo Contín
2 Modo Persist
3 Cam En
4 Iniciar
5 RevertEnt X
6 RevertSd Y
7 Aux Cam En
8 Incl Alt
9 Offset En
10 En Pso Ref
11 Unidirec
12 CntReg Esp
Definição de perfil
PCAM principal
Pt X 0 1407
Pt Y 0 1408
Pt X 15 1437
Pt Y 15 1438
Tipos 1406 0 - 15
EndPnt 1405
Inic Dediv PCAM 1403
Térm Deciv PCAM 1404
PCAM Aux
Pt X 1 1441
Pt Y 1 1442
Pt X 15 1469
Pt Y 15 1470
Tipos 1440 x 1 - 15
EndPnt 1439


Controle de posição – Profiler/Indexador (1)
PF755 Rev_9.a
Página 16
Perfil / Indexador
Velocidade/posição
Movimento Tabela
Tempo
Spd Ref
To Spd Ref
Md PosTqVel Ativ [6C3]
313 [22D5]
Profiler
Other
0
Comando PAP
784 [11E2]
1212 Unidades percorridas
Status de perfil
1210
Etapa corrente (0-16)
0 Etapa Bit 0
1 Etapa Bit 1
2 Etapa Bit 2
3 Etapa Bit 3
4 Etapa Bit 4
5 Reservado
6 Reservado
7 Reservado
8 Ativ.
9 Executando
10 Modo Posição
11 Contato
12 Retendo
13 Paição En
14 Finaliz
15 Stopped
16 Reinic
17 Etapa Reinic
18 Subst Veloc
19 Orig Não Def
Comando do perfil
1213
Etapa Inicial (0-16)
0 Sel0EtpStr
1 Sel1EtpStr
2 Sel2EtpStr
3 Sel3EtpStr
4 Sel4EtpStr
5 Reservado
6 Reservado
7 Reservado
8 Etp Esp
9 Subst Veloc
10 Etapa Reinic
11 HomeNotSetAlarm
12 Alarme exec Prof
Status do alarme B
960
7 Perfil Ativ
1215 Contagem por unidade
1216 Substit Vel Perf
Etapa 1 Etapa 2 Etapa 3 Etapa 4 Etapa 15 Etapa 16
Tipo 1230 1240 1250 1260 1370 1380
Velocidade 1231 1241 1251 1261 1371 1381
Aceleração 1232 1242 1252 1262 1372 1382
Desaceleração 1233 1243 1253 1263 1373 1383
Valor 1234 1244 1254 1264 1374 1384
Contato 1235 1245 1255 1265 1375 1385
Batelada 1236 1246 1256 1266 1376 1386
Próximo 1237 1247 1257 1267 1377 1387
Ação 1238 1248 1258 1268 1378 1388
Dig In 1239 1249 1259 1269 1379 1389
1218 Mant Etap ED
1219 Etapa Canc ED
1220 Canc Perf ED
1221 Substit Vel ED
1222 Sel0 EtapInic ED
1223 Sel1 EtapInic ED
1224 Sel2 EtapInic ED
1225 Sel3 EtapInic ED
1226 Sel4 EtapInic ED
Inver ED Perf 1217
0 Etp Esp
1 Ignor Etapa
2 IgnorPerfil
3 Subst Veloc
4 Sel0EtpStr
5 Sel1EtpStr
6 Sel2EtpStr
7 Sel3EtpStr
8 Sel4EtpStr
9 Etapa1
10 Etapa2
11 Etapa3
12 Etapa4
13 Etapa5
14 Etapa6
15 Etapa7
16 Etapa8
17 Etapa9
18 Etapa10
19 Etapa11
20 Etapa12
21 Etapa13
22 Etapa14
23 Etapa15
24 Etapa16

Controle de posição – Profiler/Indexador (2)

Tipo = Posição absoluta (Posit Abs)

Ação	Combinação de posição	Combinação de tempo	Combinação de parâmetro	Combinação Digin	(+) Digin Espera	Etapa para próxima	Fim
Velocidade	Veloc mvm	N/A	N/A	N/A	Veloc mvm	Veloc mvm	N/A
Aceleração	Aceleração do mvm	N/A	N/A	N/A	Aceleração do mvm	Aceleração do mvm	N/A
Desaceleração	Desaceleração do mvm	N/A	N/A	N/A	Desaceleração do mvm	Desaceleração do mvm	N/A
Valor	Pos alvo absoluta	N/A	N/A	N/A	Pos alvo absoluta	Pos alvo absoluta	Tempo de permanência
Contato	N/A	N/A	N/A	N/A	Tempo de permanência	Tempo de permanência	N/A
Batalada	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A
Próximo	Próxima etapa	N/A	N/A	N/A	Próxima etapa	Próxima etapa	N/A
Condição próxima etapa	Posição > Valor	N/A	N/A	N/A	Transição Digin	Posição > Valor	Reiniciar Indexador
Digin #	N/A	N/A	N/A	N/A	Digin #	N/A	N/A

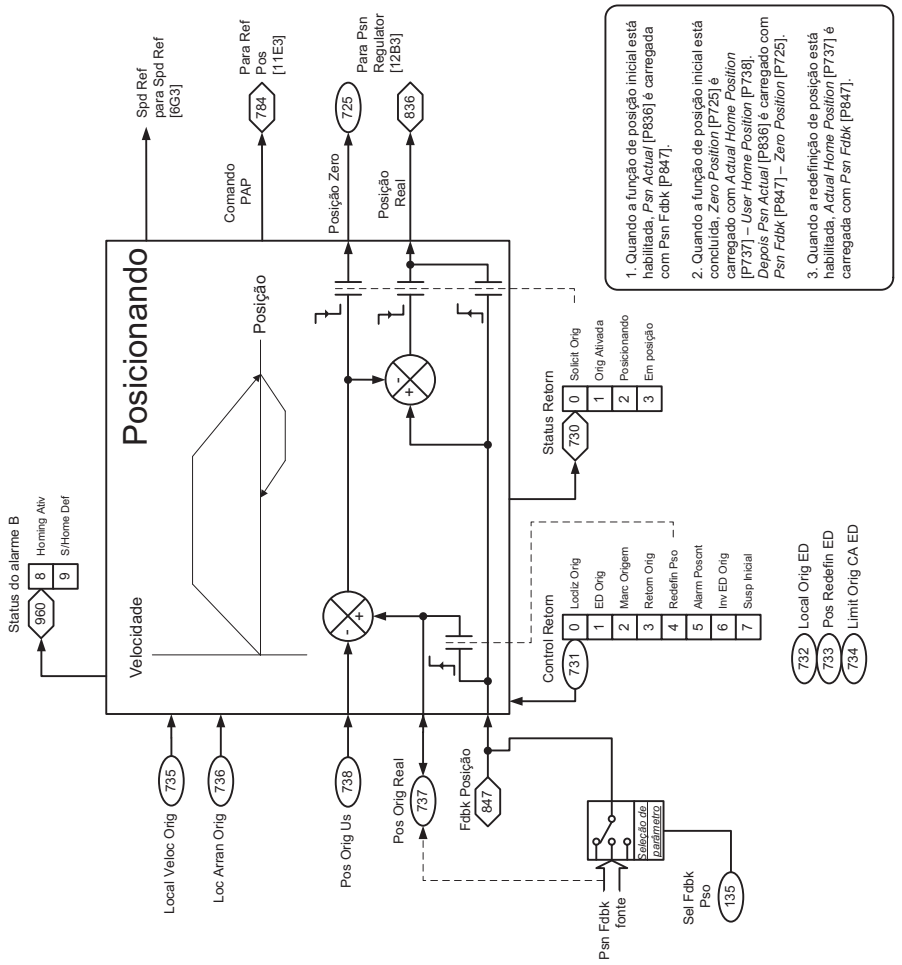
Tipo = Posição incremental (Posit Incr)

Ação	Combinação de posição	Combinação de tempo	Combinação de parâmetro	Combinação Digin	(+) Digin Espera	Etapa para próxima	Fim
Velocidade	Veloc mvm	N/A	N/A	N/A	Veloc mvm	Veloc mvm	N/A
Aceleração	Aceleração do mvm	N/A	N/A	N/A	Aceleração do mvm	Aceleração do mvm	N/A
Desaceleração	Desaceleração do mvm	N/A	N/A	N/A	Desaceleração do mvm	Desaceleração do mvm	N/A
Valor	Incremental Pos alvo	N/A	N/A	N/A	Pos alvo incremental	Pos alvo incremental	N/A
Contato	N/A	N/A	N/A	N/A	Tempo de permanência	Tempo de permanência	Tempo de permanência
Batalada	N/A	N/A	N/A	N/A	batalada #	batalada #	N/A
Próximo	Próxima etapa	N/A	N/A	N/A	Próxima etapa	Próxima etapa	N/A
Condição próxima etapa	Posição > Valor	N/A	N/A	N/A	Transição Digin	Posição > Valor	Reiniciar Indexador
Digin #	N/A	N/A	N/A	N/A	Digin #	N/A	N/A

Tipo = Perfil de velocidade

Ação	Combinação de posição	Combinação de tempo	Combinação de parâmetro	Combinação Digin	(+) Digin Espera	Etapa para próxima	Fim
Velocidade	Veloc mvm	Veloc mvm	Veloc mvm	Veloc mvm	Veloc mvm	Veloc mvm	N/A
Aceleração	Aceleração do mvm	Aceleração do mvm	Aceleração do mvm	Aceleração do mvm	Aceleração do mvm	Aceleração do mvm	N/A
Desaceleração	Desaceleração do mvm	Desaceleração do mvm	Desaceleração do mvm	Desaceleração do mvm	Desaceleração do mvm	Desaceleração do mvm	N/A
Valor	Próxima Pos incremental	Tempo total	Comparação de parâmetro # (+)	N/A	Tempo total	Tempo total	N/A
Contato	N/A	N/A	Comparação de parâmetro	Tempo de permanência	Tempo de permanência	Tempo de permanência	Tempo de permanência
Batalada	N/A	N/A	N/A	batalada #	batalada #	batalada #	N/A
Próximo	Próxima etapa	Próxima etapa	Próxima etapa	Próxima etapa	Próxima etapa	Próxima etapa	N/A
Condição próxima etapa	Posição > Valor	Tempo > Valor	Parâm [valor] Comparar a Parâm [Parâmetro#]	Transição Digin [valor]	Transição Digin	Tempo > Valor	Reiniciar Perfil
Digin #	N/A	N/A	N/A	Digin #	Digin #	N/A	N/A

Controle de posição – Ir para a posição inicial

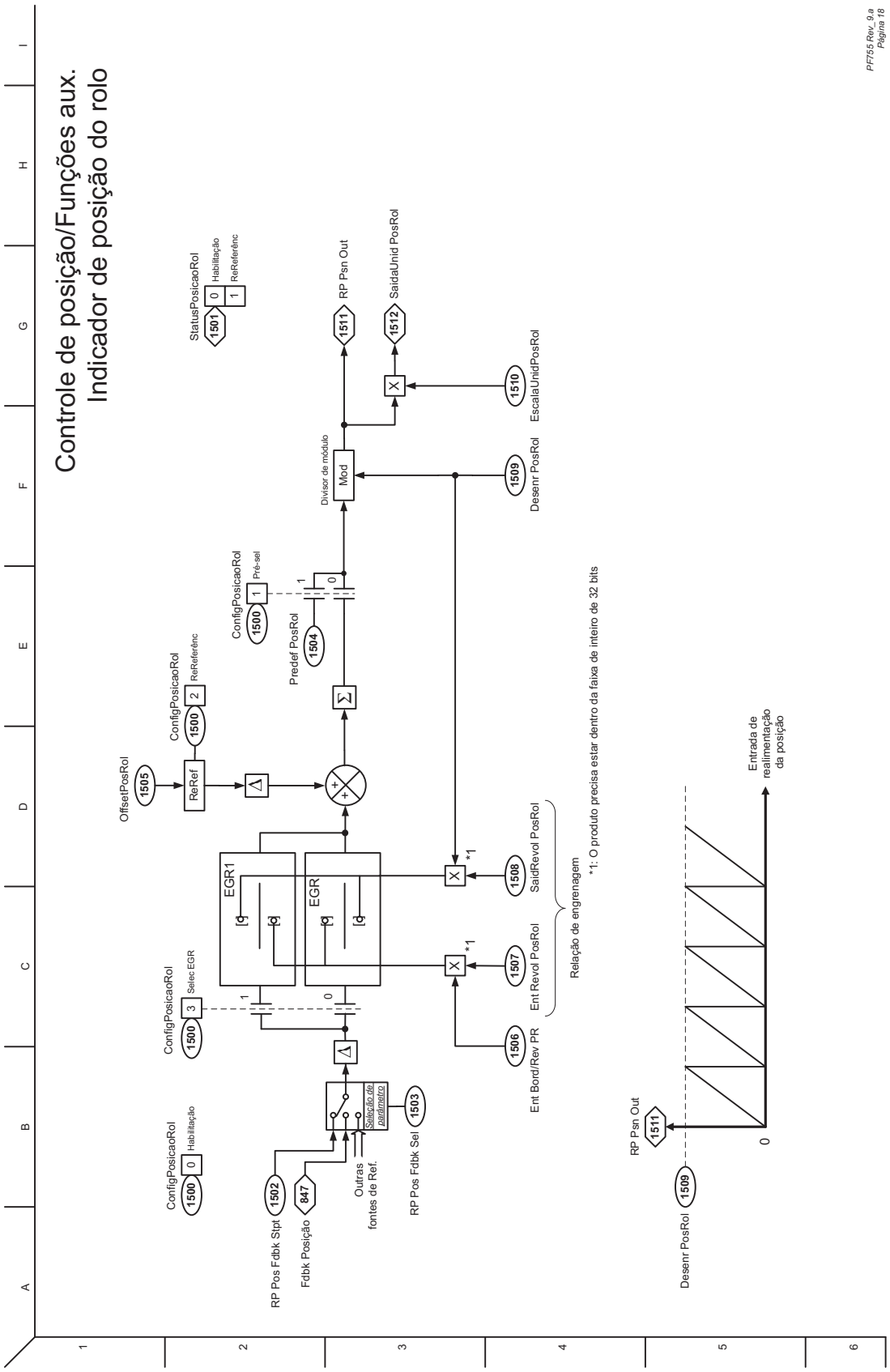


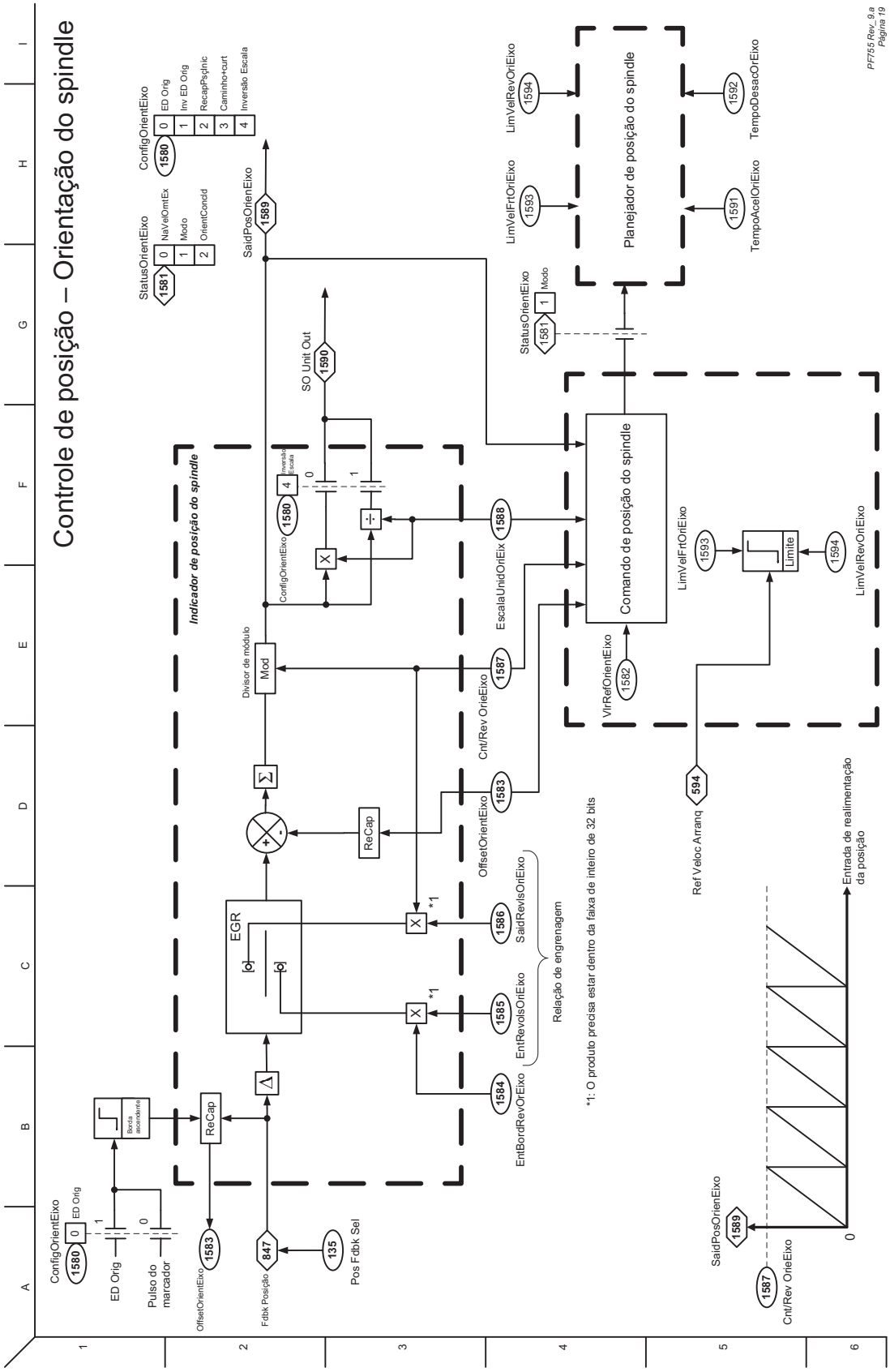
1. Quando a função de posição inicial está habilitada, *Psn Actual* [P836] é carregada com Psn Fdbk [P847].

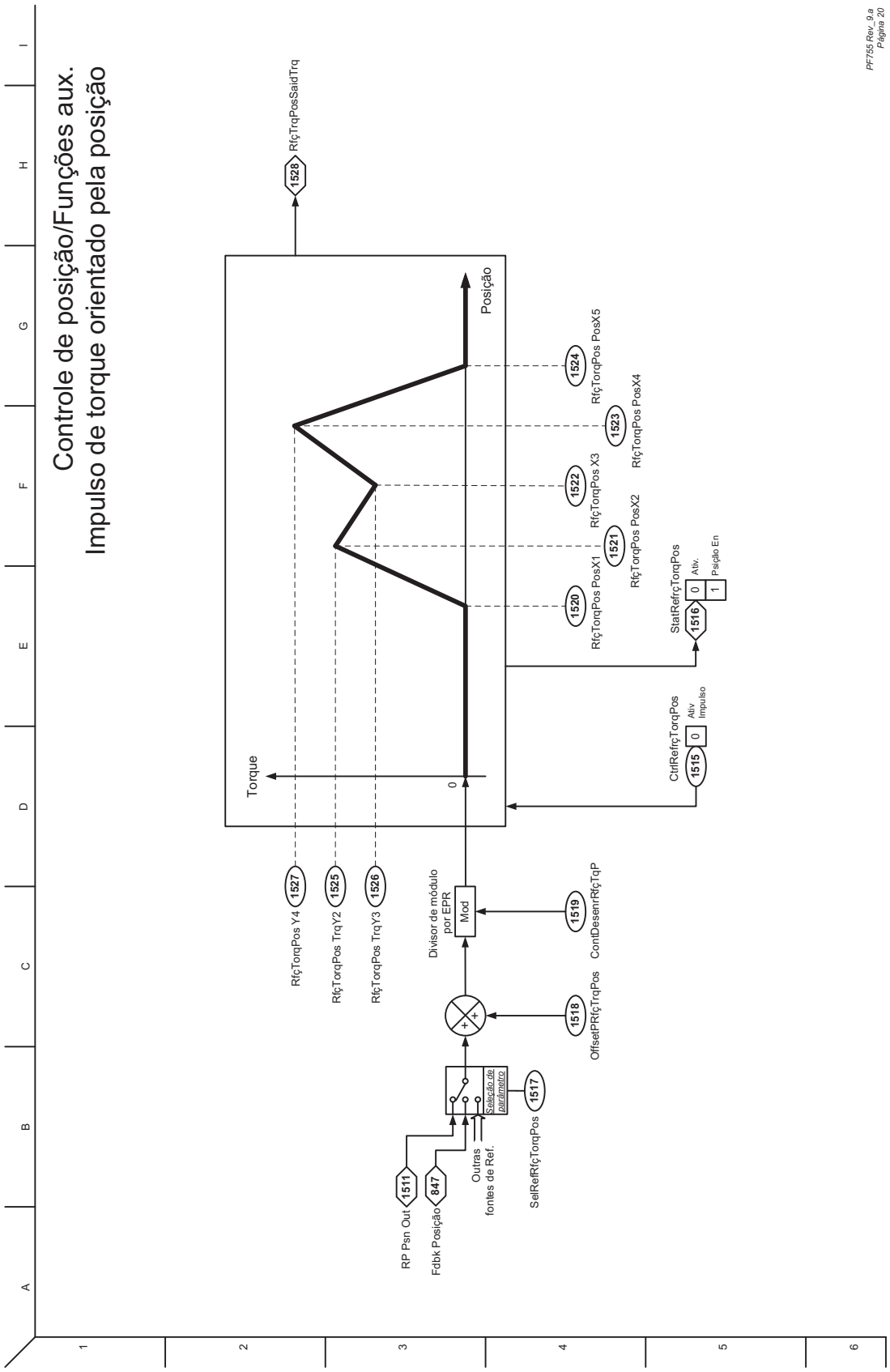
2. Quando a função de posição inicial está concluída, *Zero Position* [P725] é carregado com *Actual Home Position* [P737] – *User Home Position* [P738]. *Depois Psn Actual* [P836] é carregado com *Psn Fdbk* [P847] – *Zero Position* [P725].

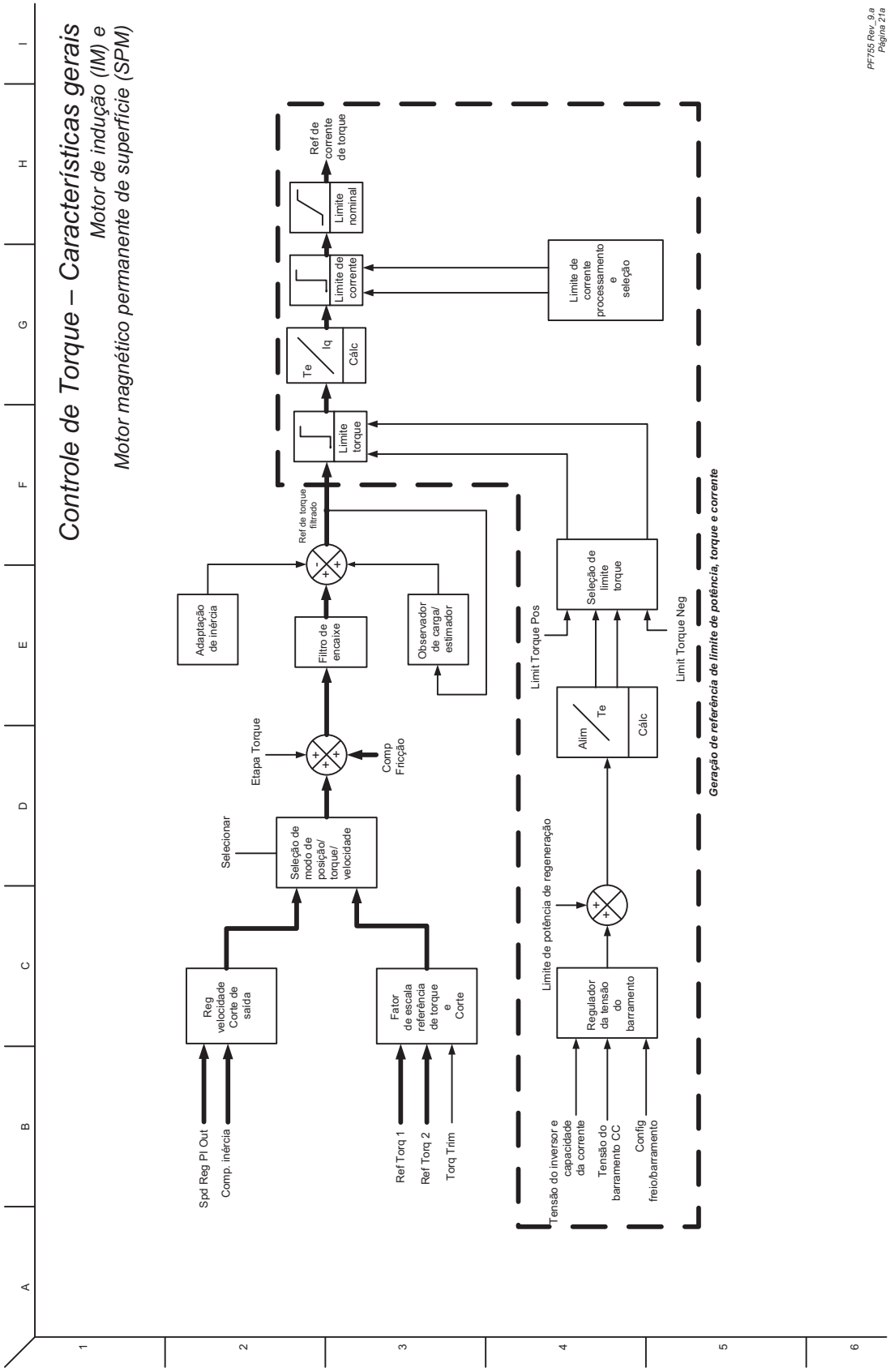
3. Quando a redefinição de posição está habilitada, *Actual Home Position* [P737] é carregada com *Psn Fdbk* [P847].

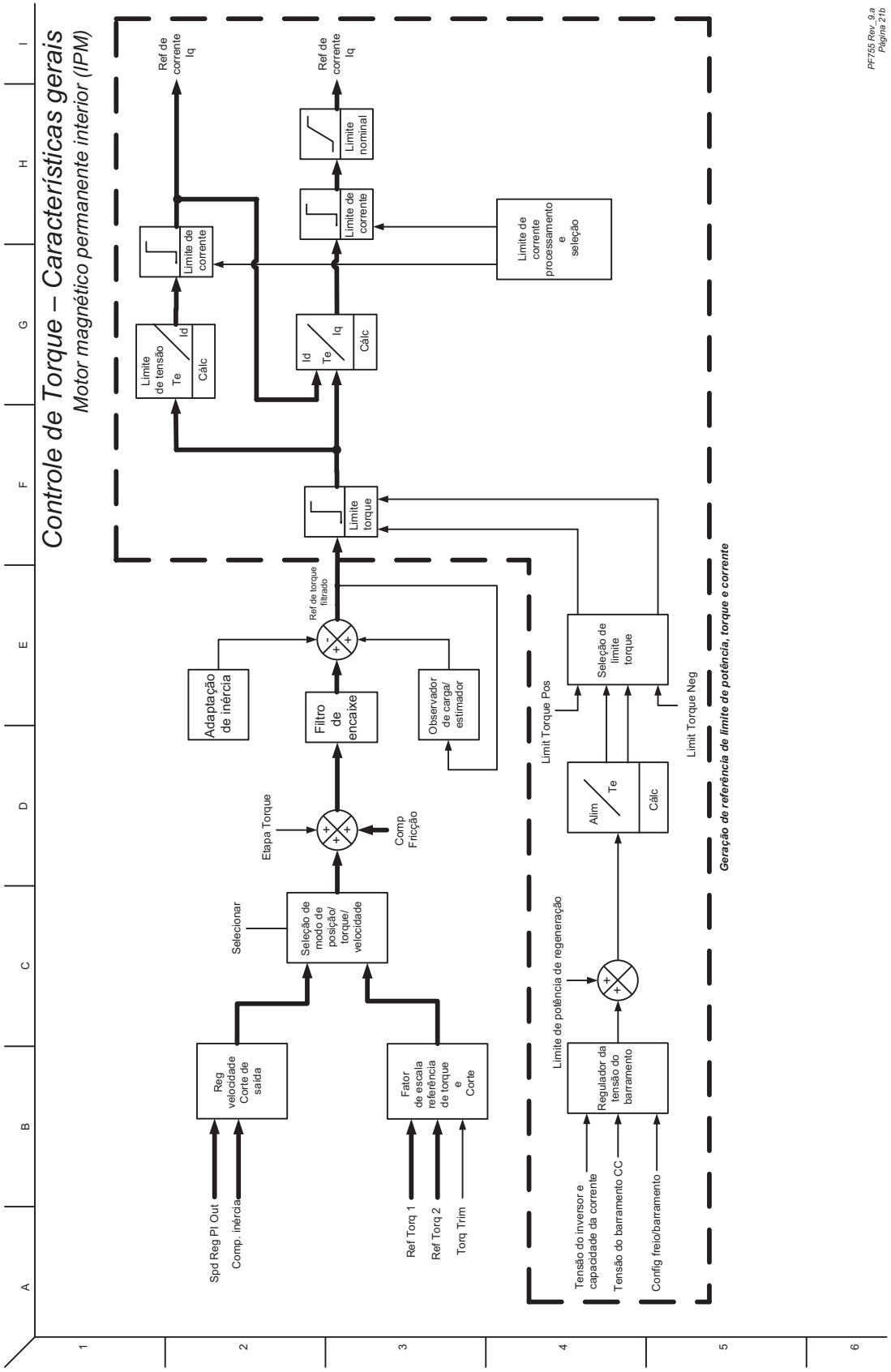
PF755 Rev. 9.a
Página 17

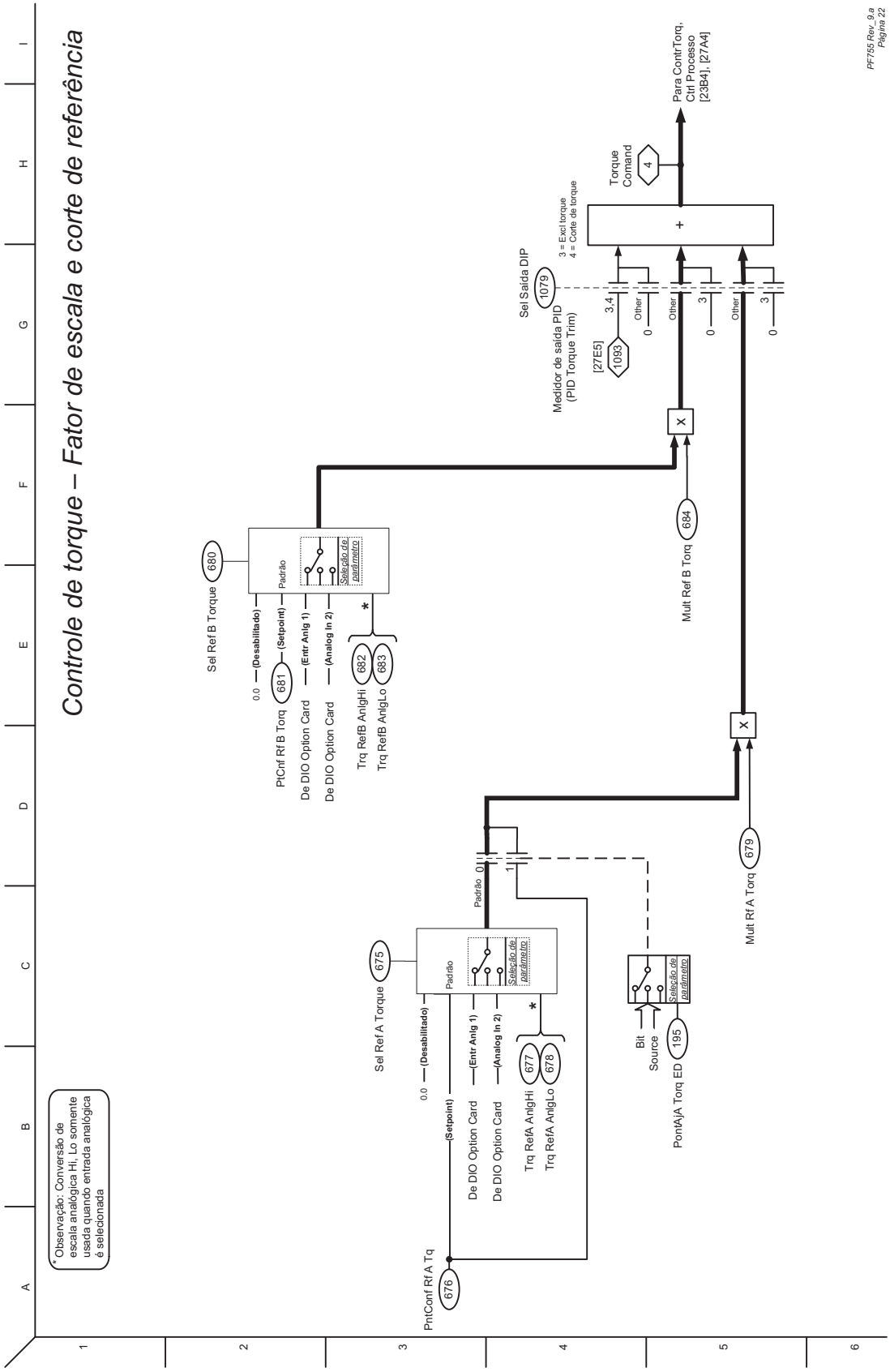

Controle de posição/Funções aux.
Indicador de posição do rolo
PF755 Rev. 9.a
Página 18
StatusPosicaoRol
Habilitação
ReReferênc
1501
RP Psn Out
1511
SaidaUnid PosRol
1512
EscalaUnidPosRol
1510
Divisor de módulo
Mod
Desenr PosRol
1509
ConfigPosicaoRol
Pré-sel
1500
Predef PosRol
1504
ConfigPosicaoRol
ReReferênc
1500
OffsetPosRol
1505
ReRef
EGR1
EGR
ConfigPosicaoRol
Selec EGR
1500
ConfigPosicaoRol
Habilitação
1500
RP Pos Fdbk Stpt
1502
Fdbk Posição
847
Outras
fontes de Ref.
Seleção de parâmetro
RP Pos Fdbk Sel
1503
SaidRevol PosRol
1508
Ent Revol PosRol
1507
Ent Bord/Rev PR
1506
Relação de engrenagem
*1: O produto precisa estar dentro da faixa de inteiro de 32 bits
Entrada de realimentação da posição
RP Psn Out
1511
Desenr PosRol
1509
0

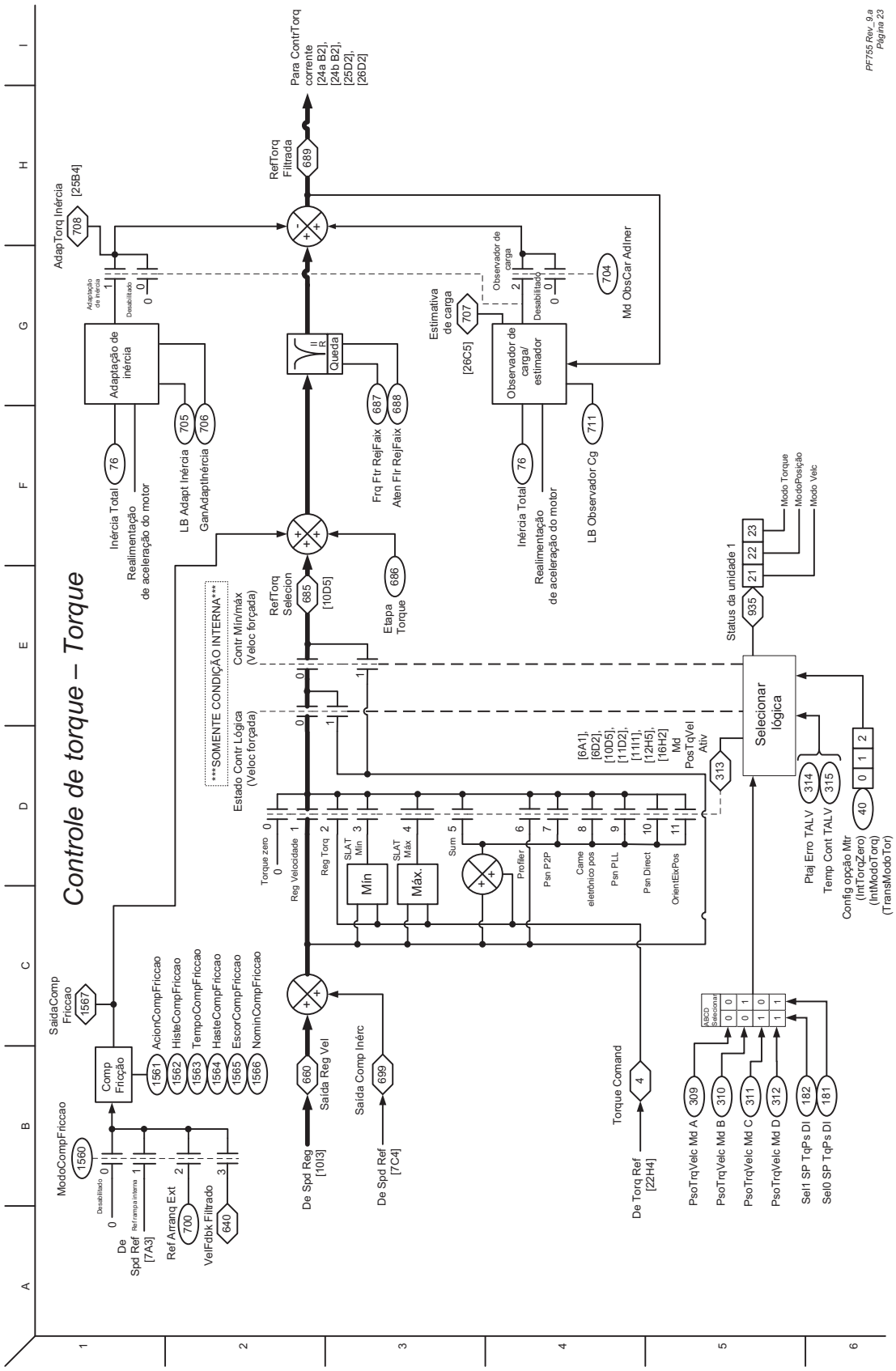

Controle de posição – Orientação do spindle
PF755 Rev_ 9.a
Página 19
Indicador de posição do spindle
Comando de posição do spindle
Planejador de posição do spindle
StatusOrientEixo
1581
0 NaVelOmtEx
1 Modo
2 OrientCondd
ConfigOrientEixo
1580
0 ED Orig
1 Inv ED Orig
2 RecapPsginic
3 Caminho>curt
4 Inversão Escala
SaidPosOrientEixo
1589
SO Unit Out
1590
LimVelFrtOriEixo
1593
LimVelRevOriEixo
1594
TempoAcelOriEixo
1591
TempoDesacOriEixo
1592
VlrRefOrientEixo
1582
EscalaUnidOriEix
1588
Cnt/Rev OrieEixo
1587
OffsetOrientEixo
1583
SaidRevlsOriEixo
1586
EntRevolsOriEixo
1585
EntBordRevOriEixo
1584
Relação de engrenagem
*1: O produto precisa estar dentro da faixa de inteiro de 32 bits
Divisor de módulo
Mod
ReCap
EGR
Limite
Ref Veloc Arranq
594
Entrada de realimentação da posição
ED Orig
Pulso do marcador
Borda ascendente
Fdbk Posição
847
Pos Fdbk Sel
135

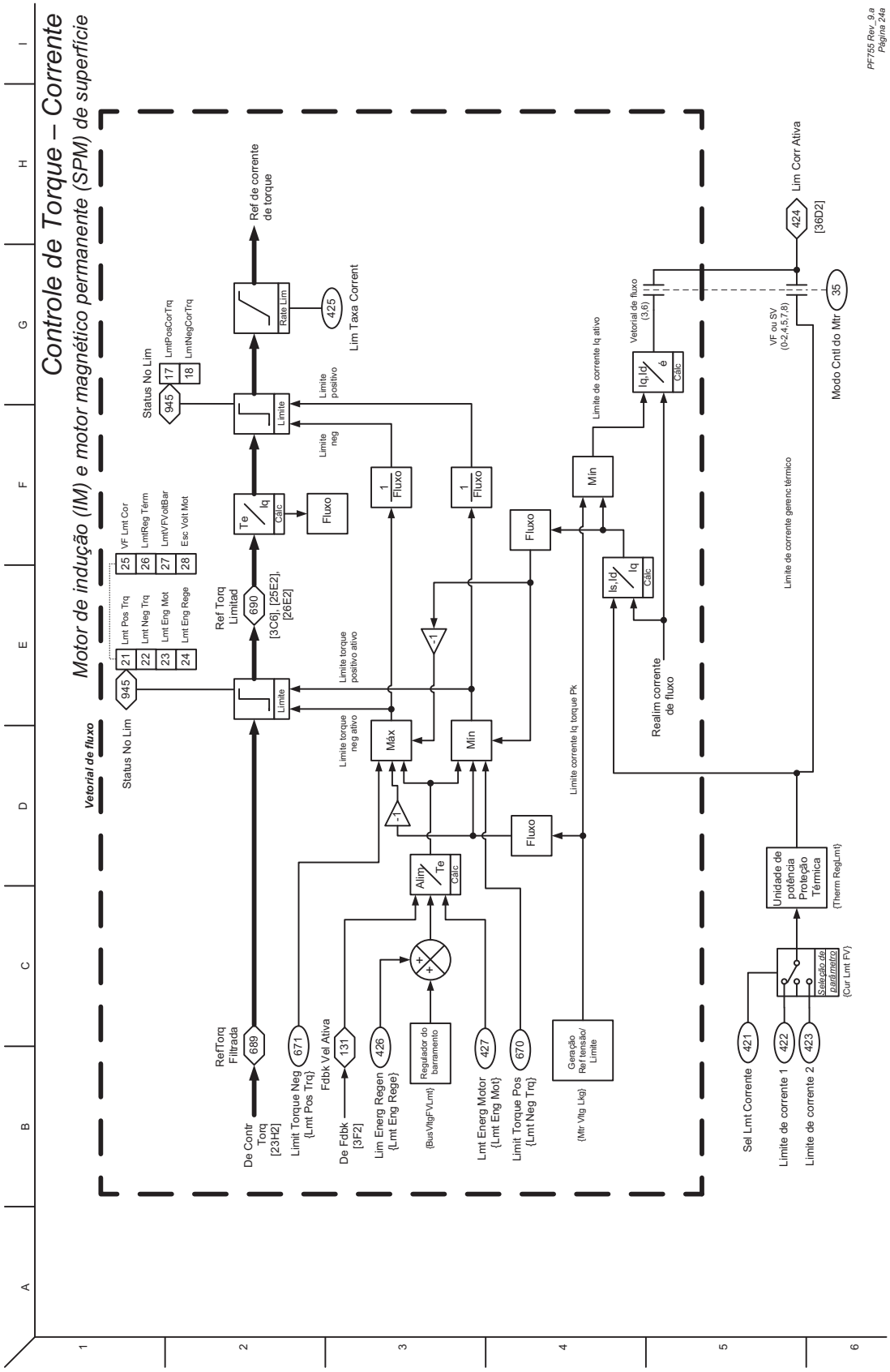

Controle de posição/Funções aux.
Impulso de torque orientado pela posição
PF755 Rev. 9.a
Página 20
RfçTrqPosSaidTrq
1528
Posição
Torque
0
1524
RfçTorqPos PosX5
1523
RfçTorqPos PosX4
1522
RfçTorqPos X3
1521
RfçTorqPos PosX2
1520
RfçTorqPos PosX1
StatRefrçTorqPos
1516
Ativ.
Posição En
CtrlRefrçTorqPos
1515
Ativ
Impulso
1527
RfçTorqPos Y4
1525
RfçTorqPos TrqY2
1526
RfçTorqPos TrqY3
Divisor de módulo por EPR
Mod
1519
ContDesenrRfçTqP
1518
OffsetPRfçTrqPos
Seleção de parâmetro
1517
SelRefRfçTorqPos
1511
RP Psn Out
847
Fdbk Posição
Outras fontes de Ref.

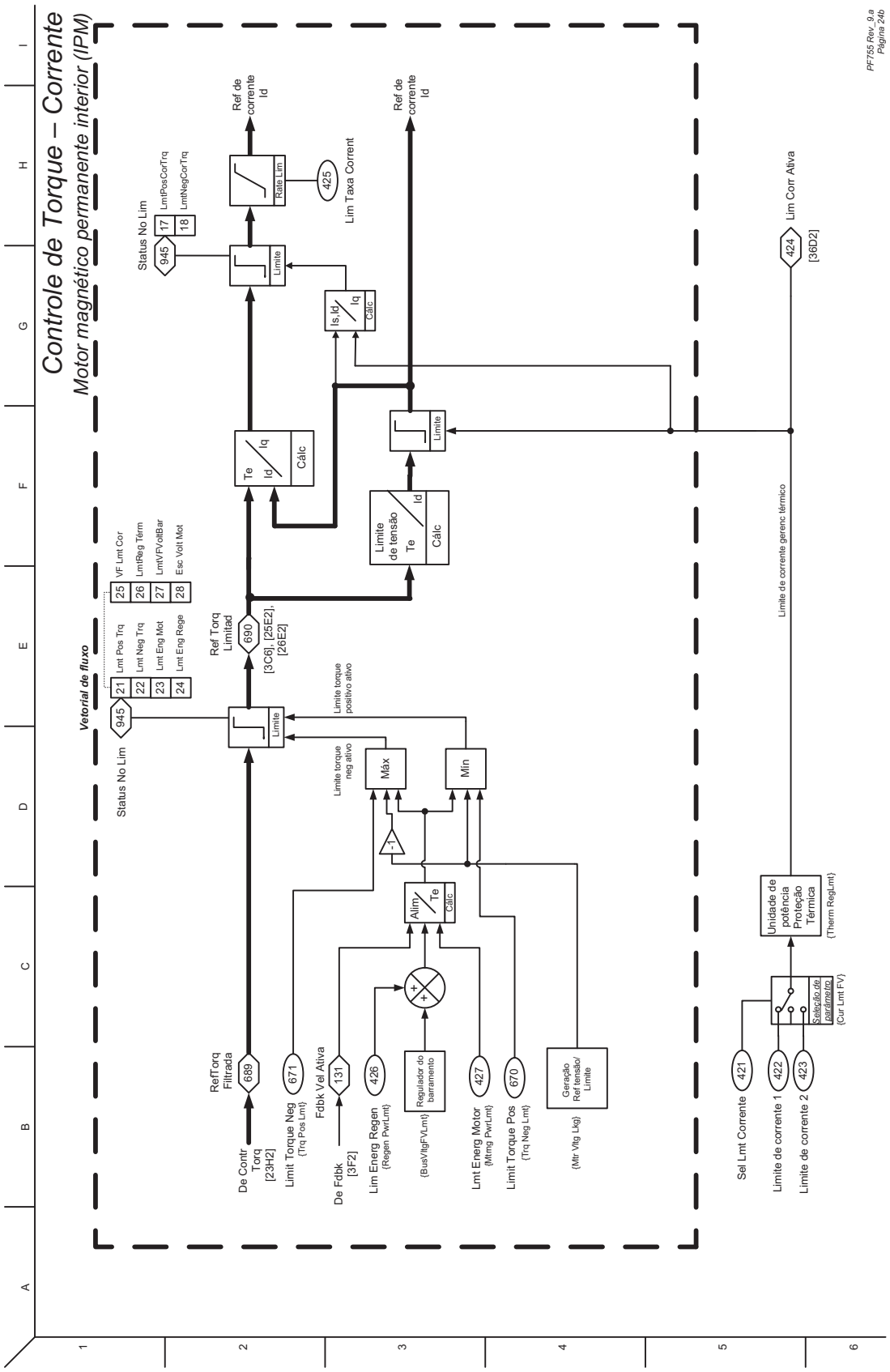

Controle de Torque – Características gerais
Motor de indução (IM) e
Motor magnético permanente de superfície (SPM)
PF755 Rev. 9.a
Página 21a
Spd Reg PI Out
Comp. inércia
Reg velocidade Corte de saída
Selecionar
Seleção de modo de posição/ torque/ velocidade
Ref Torq 1
Ref Torq 2
Torq Trim
Fator de escala referência de torque e Corte
Etapa Torque
Comp Fricção
Adaptação de inércia
Filtro de encaixe
Observador de carga/ estimador
Ref de torque filtrado
Limite torque
Te
Iq
Cálc
Limite de corrente
Limite nominal
Ref de corrente de torque
Limite de corrente processamento e seleção
Tensão do inversor e capacidade da corrente
Tensão do barramento CC
Config freio/barramento
Regulador da tensão do barramento
Limite de potência de regeneração
Alim
Te
Cálc
Limit Torque Pos
Seleção de limite torque
Limit Torque Neg
Geração de referência de limite de potência, torque e corrente

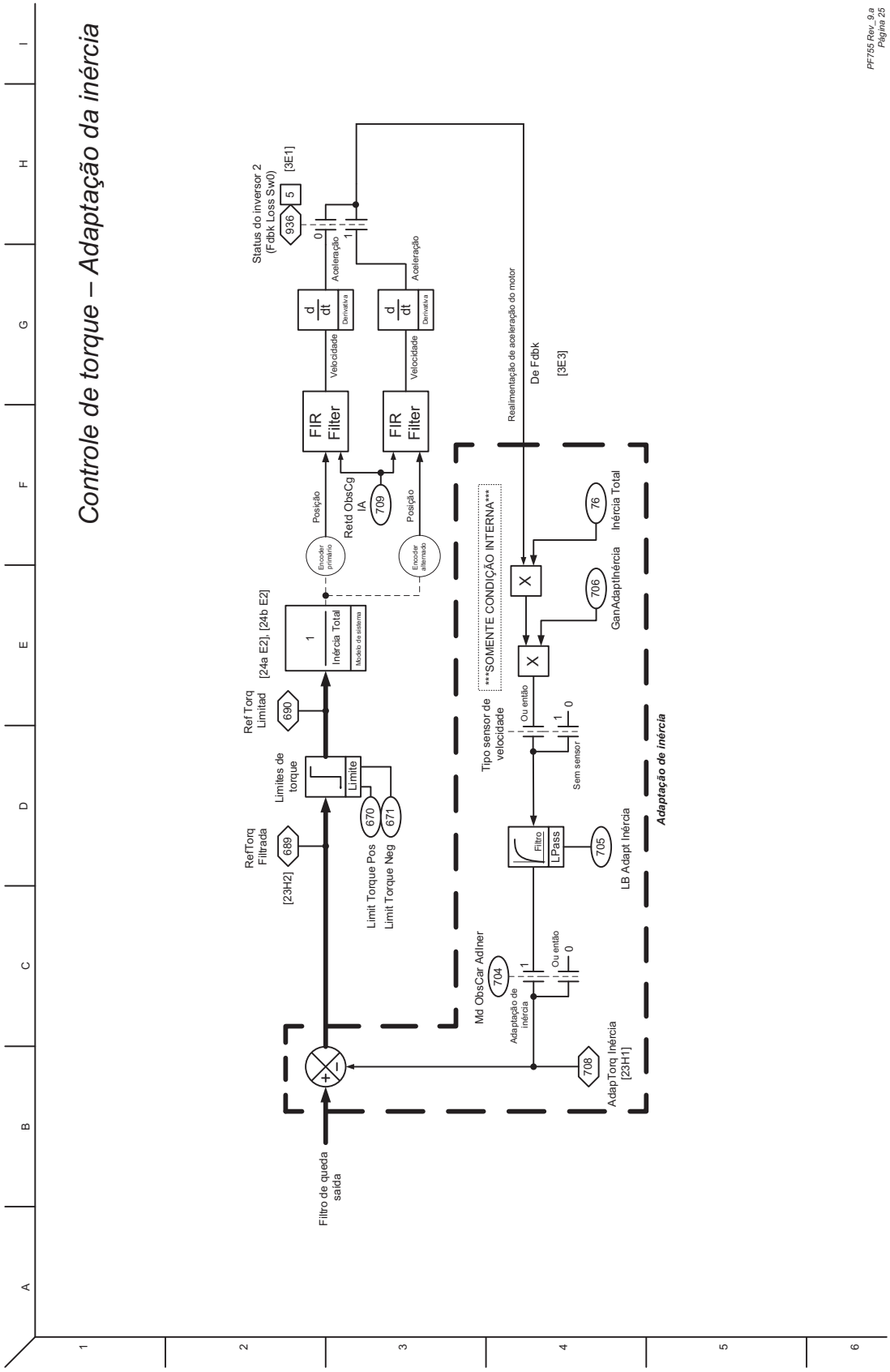

Controle de Torque – Características gerais
Motor magnético permanente interior (IPM)
PF755 Rev. 9.a
Página 21b
Ref de corrente Iq
Ref de corrente Iq
Limite nominal
Limite de corrente
Limite de corrente
Limite de corrente processamento e seleção
Limite de tensão
Te
Id
Cálc
Id
Te
Iq
Cálc
Limite torque
Ref de torque filtrado
Adaptação de inércia
Filtro de encaixe
Observador de carga/ estimador
Seleção de limite torque
Limit Torque Pos
Limit Torque Neg
Alim
Te
Cálc
Etapa Torque
Comp Fricção
Selecionar
Seleção de modo de posição/ torque/ velocidade
Limite de potência de regeneração
Reg velocidade Corte de saída
Fator de escala referência de torque e Corte
Regulador da tensão do barramento
Spd Reg PI Out
Comp. inércia
Ref Torq 1
Ref Torq 2
Torq Trim
Tensão do inversor e capacidade da corrente
Tensão do barramento CC
Config freio/barramento
Geração de referência de limite de potência, torque e corrente

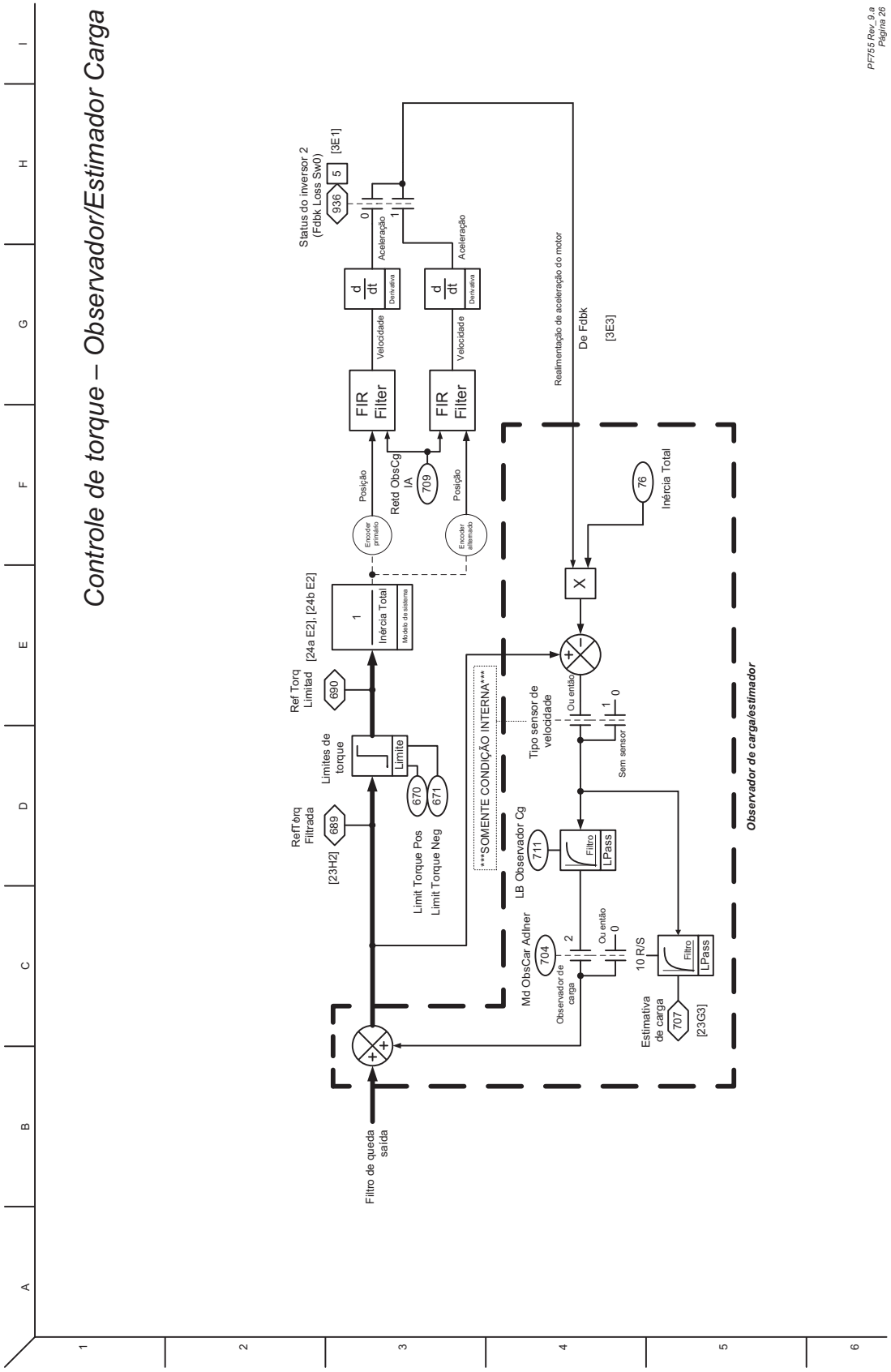

Controle de torque – Fator de escala e corte de referência
*Observação: Conversão de escala analógica Hi, Lo somente usada quando entrada analógica é selecionada
Sel Ref B Torque
680
Padrão
Seleção de parâmetro
0.0 (Desabilitado)
(Setpoint)
(Entr Anlg 1)
(Analog In 2)
PtCnf Rf B Torq
681
De DIO Option Card
De DIO Option Card
Trq RefB AnlgHi
682
Trq RefB AnlgLo
683
Sel Ref A Torque
675
Padrão
Seleção de parâmetro
0.0 (Desabilitado)
(Setpoint)
(Entr Anlg 1)
(Analog In 2)
PntConf Rf A Tq
676
De DIO Option Card
De DIO Option Card
Trq RefA AnlgHi
677
Trq RefA AnlgLo
678
Bit Source
Seleção de parâmetro
PontAjA Torq ED
195
Mult Ref B Torq
684
Mult Rf A Torq
679
Sel Saída DIP
1079
Medidor de saída PID (PID Torque Trim)
[27E5]
1093
3,4
Other
0
3 = Excl torque
4 = Corte de torque
Torque Comand
4
Para ContrTorq, Ctrl Processo [23B4], [27A4]
PF755 Rev. 9.a
Página 22

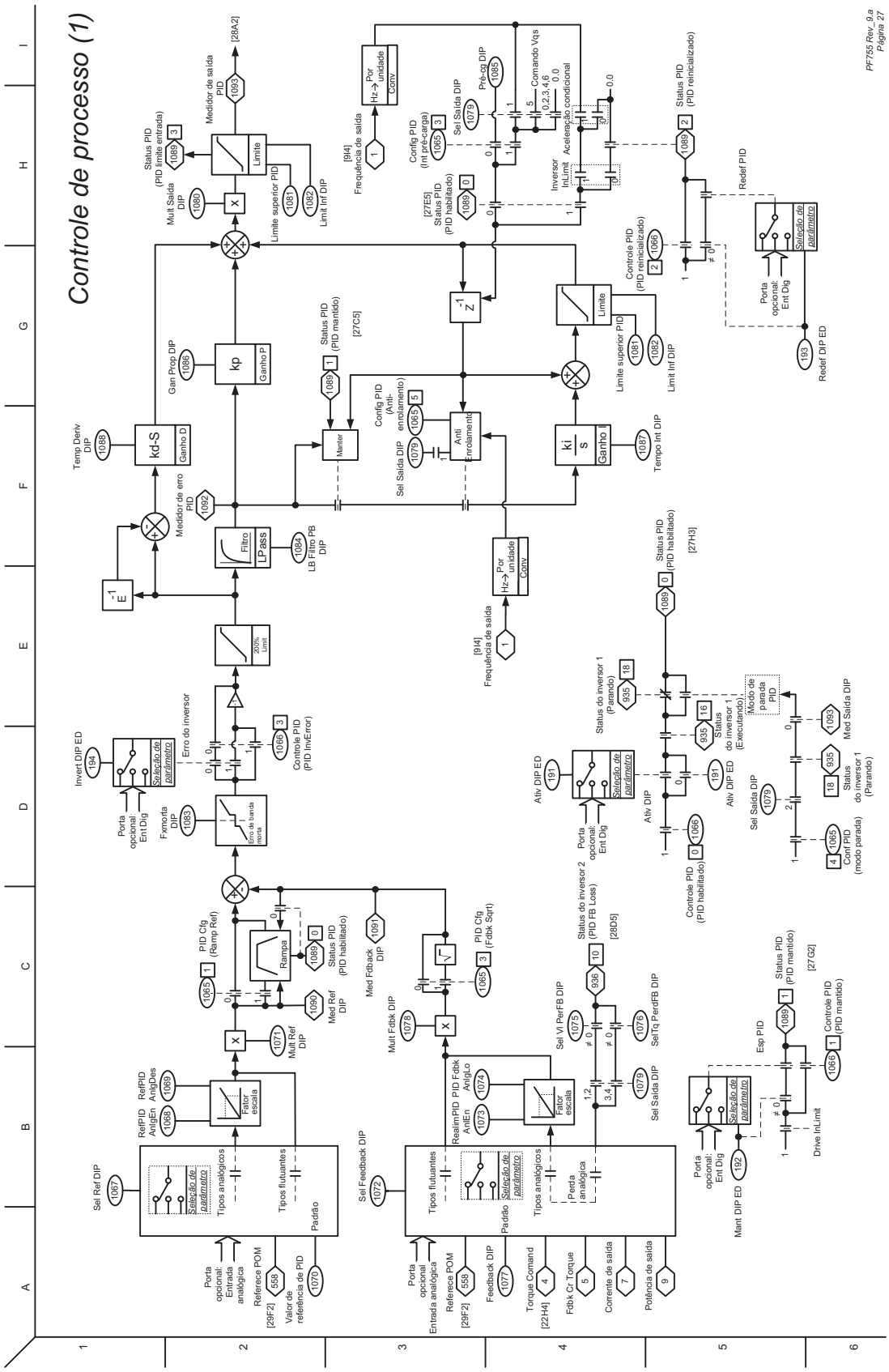

Controle de torque – Torque
PF755 Rev_9.a
Página 23
Para ContrTorq corrente [24a B2], [24b B2], [25D2], [26D2]
RefTorq Filtrada
689
AdapTorq Inércia [25B4]
708
Adaptação de inércia
Desabilitado
Adaptação de inércia
Inércia Total
76
Realimentação de aceleração do motor
LB Adapt Inércia
705
GanAdaptInércia
706
Queda
687
688
Frq Ftr RejFaix
Aten Ftr RejFaix
Observador de carga
Estimativa de carga
707
[26C5]
Observador de carga/ estimador
704
Md ObsCar AdInér
711
LB Observador Cg
RefTorq Selecion
685
[10D5]
686
Etapa Torque
Status da unidade 1
935
Modo Torque
ModoPosição
Modo Velc
Selecionar lógica
SOMENTE CONDIÇÃO INTERNA
Contr Min/máx (Veloc forçada)
Estado Contr Lógica (Veloc forçada)
[6A1], [6D2], [10D5], [11D2], [11I1], [12H5], [16H2]
Md PosTqVel Ativ
313
Torque zero
Reg Velocidade
Reg Torq
SLAT Mín
SLAT Máx
Sum
Profiler
Psn P2P
Came eletrônico pos
Psn PLL
Psn Direct
OrientExPos
Min
Máx.
Ptaj Erro TALV
Temp Cont TALV
314
315
Config opção Mtr (IntTorqZero) (IntModoTorq) (TransModoTor)
40
SaidaComp Fricção
1567
Comp Fricção
AcionCompFriccao
HisteCompFriccao
TempoCompFriccao
HasteCompFriccao
EscorCompFriccao
NominCompFriccao
1561
1562
1563
1564
1565
1566
ModoCompFriccao
1560
Desabilitado
Ref rampa interna
De Spd Ref [7A3]
Ref Arranq Ext
700
VelFdbk Filtrado
640
De Spd Reg [10I3]
660
Saída Reg Vel
Saída Comp Inérc
699
De Spd Ref [7C4]
Torque Comand
4
De Torq Ref [22H4]
RECD Selecional
PsoTrqVelc Md A
PsoTrqVelc Md B
PsoTrqVelc Md C
PsoTrqVelc Md D
Sel1 SP TqPs DI
Sel0 SP TqPs DI
309
310
311
312
182
181

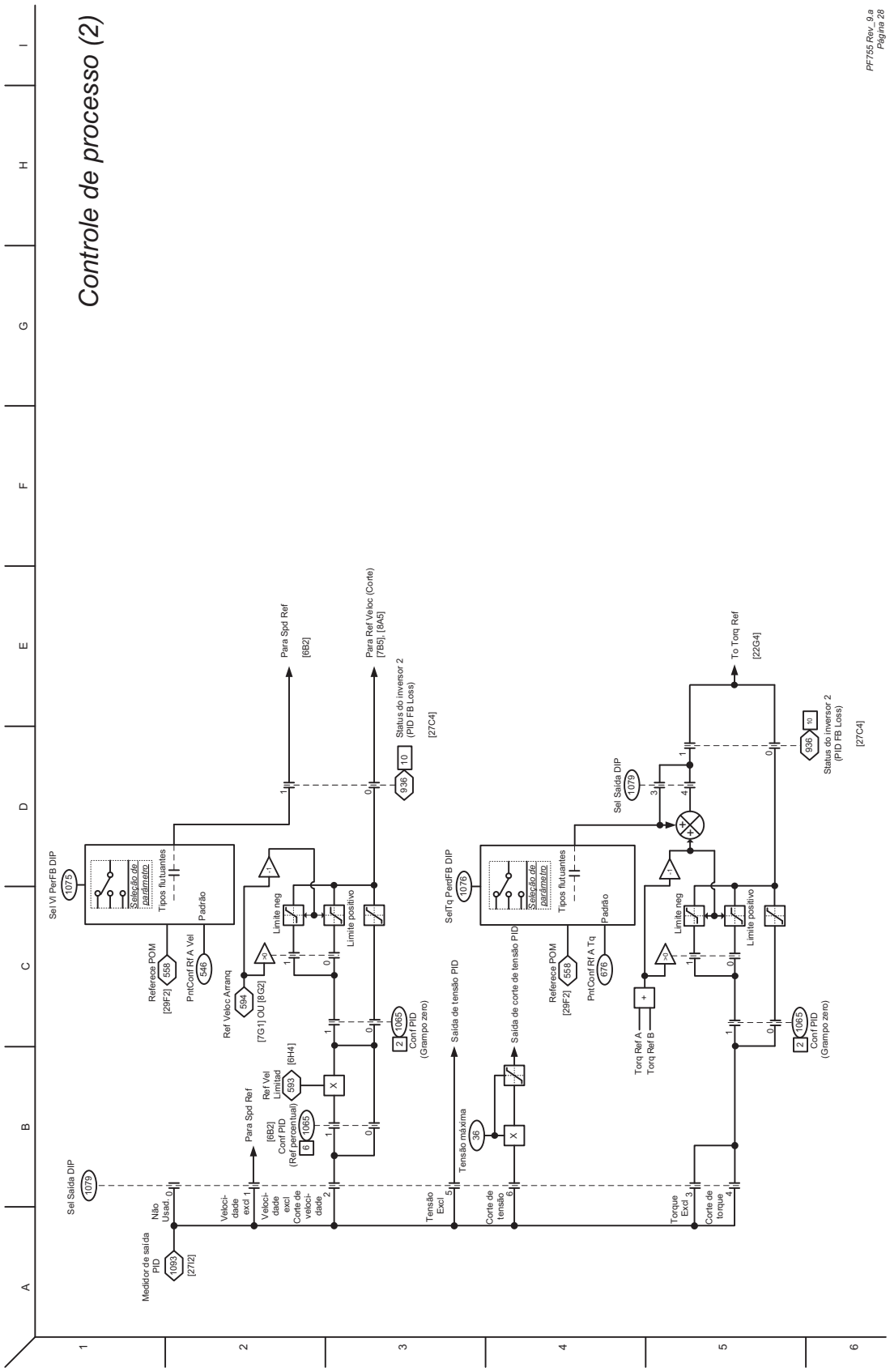

Controle de Torque – Corrente
Motor de indução (IM) e motor magnético permanente (SPM) de superfície
Vetorial de fluxo
Status No Lim
945
21 Lmt Pos Trq
22 Lmt Neg Trq
23 Lmt Eng Mot
24 Lmt Eng Rege
25 VF Lmt Cor
26 LmtReg Térm
27 LmtVFVoltBar
28 Esc Volt Mot
Limite
Ref Torq Limitad
690
[3C6], [25E2], [26E2]
Te
Iq
Calc
Fluxo
Limite torque positivo ativo
Limite torque neg ativo
Máx
Mín
-1
Alim
Te
Calc
Regulador do barramento
{Bus Vltg FVLmt}
Lmt Energ Motor {Lmt Eng Mot}
Limit Torque Pos {Lmt Neg Trq}
Limite positivo
Limite neg
Status No Lim
945
17 LmtPosCorTrq
18 LmtNegCorTrq
Rate Lim
425
Lim Taxa Corrent
Ref de corrente de torque
RefTorq Filtrada
689
De Contr Torq [23H2]
Limit Torque Neg {Lmt Pos Trq}
671
Fdbk Vel Ativa
131
De Fdbk [3F2]
Lim Energ Regen {Lmt Eng Rege}
426
Limite corrente Iq torque Pk
Geração Ref tensão/ Limite
{Mtr Vltg Lkg}
Limite de corrente Iq ativo
Vetorial de fluxo (3,6)
Iq,Id
é
Calc
Is,Id
Iq
Realim corrente de fluxo
Limite de corrente gerenc térmico
VF ou SV (0-2,4,5,7,8)
Modo Cntl do Mtr
35
Lim Corr Ativa
424
[36D2]
Unidade de potência Proteção Térmica
{Therm RegLmt}
Seleção de parâmetro
{Cur Lmt FV}
Sel Lmt Corrente
421
Limite de corrente 1
422
Limite de corrente 2
423
PF755 Rev. 9.a
Página 24a

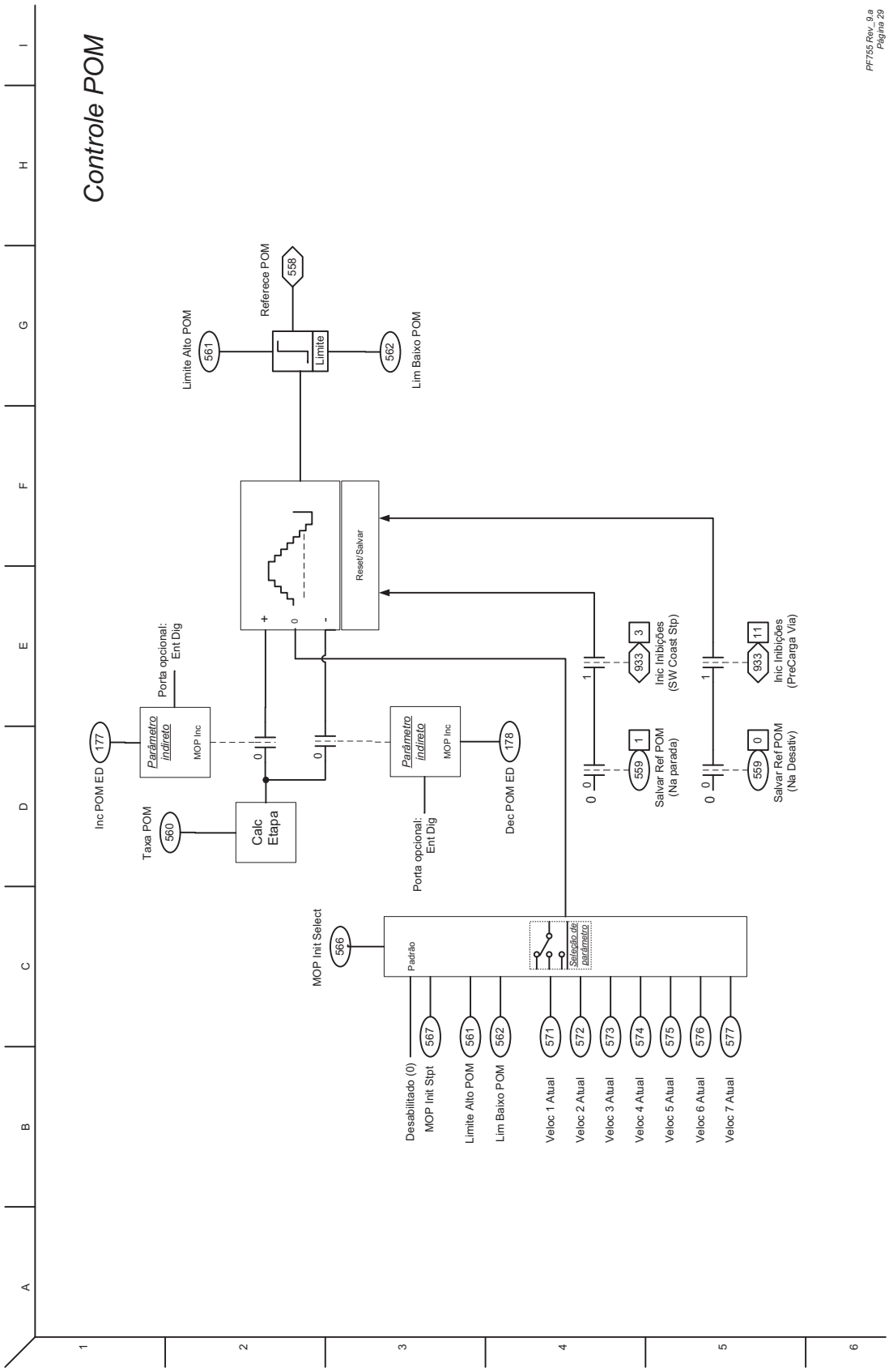

Controle de Torque – Corrente
Motor magnético permanente interior (IPM)
PF755 Rev. 9.a
Página 24b
Vetorial de fluxo
Status No Lim
945
21 Lmt Pos Trq
22 Lmt Neg Trq
23 Lmt Eng Mot
24 Lmt Eng Rege
25 VF Lmt Cor
26 LmtReg Térm
27 LmtVFVoltBar
28 Esc Volt Mot
Limite
Ref Torq Limitad
690
[3C6], [25E2], [26E2]
Limite torque positivo ativo
Limite torque neg ativo
Max
Min
-1
Te
Id
Iq
Cálc
Ref de corrente Id
Rate Lim
425
Lim Taxa Corrent
Status No Lim
17 LmtPosCorTrq
18 LmtNegCorTrq
Is,Id
Iq
Limite de tensão
Alim
Regulador do barramento
Geração Ref tensão/ Limite
RefTorq Filtrada
689
De Contr Torq [23H2]
Limit Torque Neg (Trq Pos Lmt)
671
Fdbk Vel Ativa
131
De Fdbk [3F2]
Lim Energ Regen (Regen PwrLmt)
426
(BusVltgFVLmt)
Lmt Energ Motor (Mtrng PwrLmt)
427
Limit Torque Pos (Trq Neg Lmt)
670
(Mtr Vltg Lkg)
Lim Corr Ativa
424
[36D2]
Limite de corrente gerenc térmico
Unidade de potência Proteção Térmica
(Therm RegLmt)
Seleção de parâmetro
(Cur Lmt FV)
Sel Lmt Corrente
421
Limite de corrente 1
422
Limite de corrente 2
423

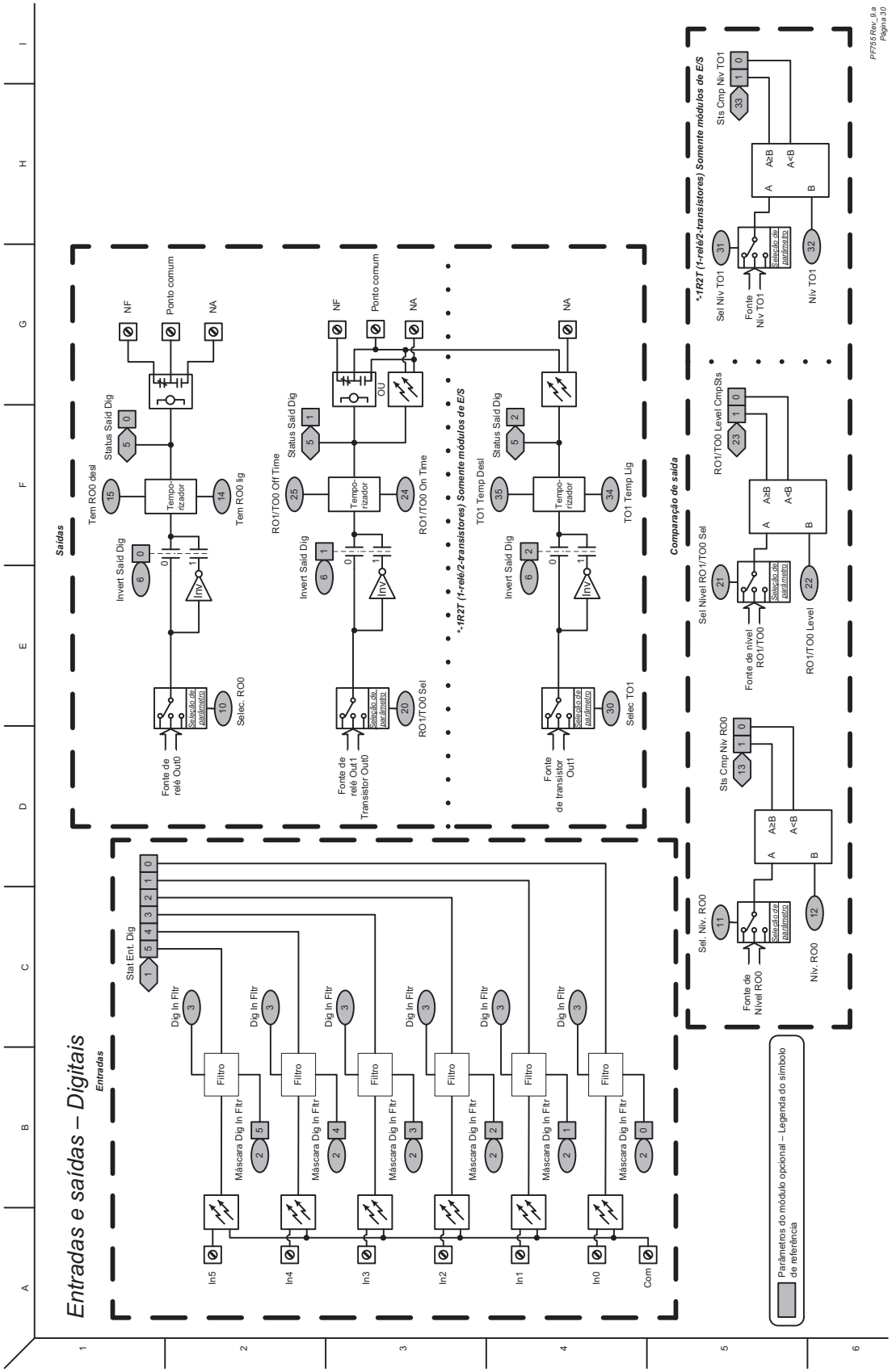

Controle de torque – Adaptação da inércia
PF755 Rev. 9.a
Página 25
Status do inversor 2
(Fdbk Loss Sw0)
936
5
[3E1]
0
1
Aceleração
Derivativa
Velocidade
FIR Filter
Posição
Encoder primário
Encoder alternado
Realimentação de aceleração do motor
De Fdbk
[3E3]
Refd ObsCg IA
709
[24a E2], [24b E2]
1
Inércia Total
Modelo do sistema
Ref Torq Limitad
690
Limites de torque
Limite
670
671
Limit Torque Pos
Limit Torque Neg
RefTorq Filtrada
689
[23H2]
Filtro de queda saída
SOMENTE CONDIÇÃO INTERNA
Tipo sensor de velocidade
Ou então
Sem sensor
Filtro
LPass
705
LB Adapt Inércia
Md ObsCar AdIner
704
Adaptação de inércia
708
AdapTorq Inércia
[23H1]
76
Inércia Total
706
GanAdaptInércia
Adaptação de inércia

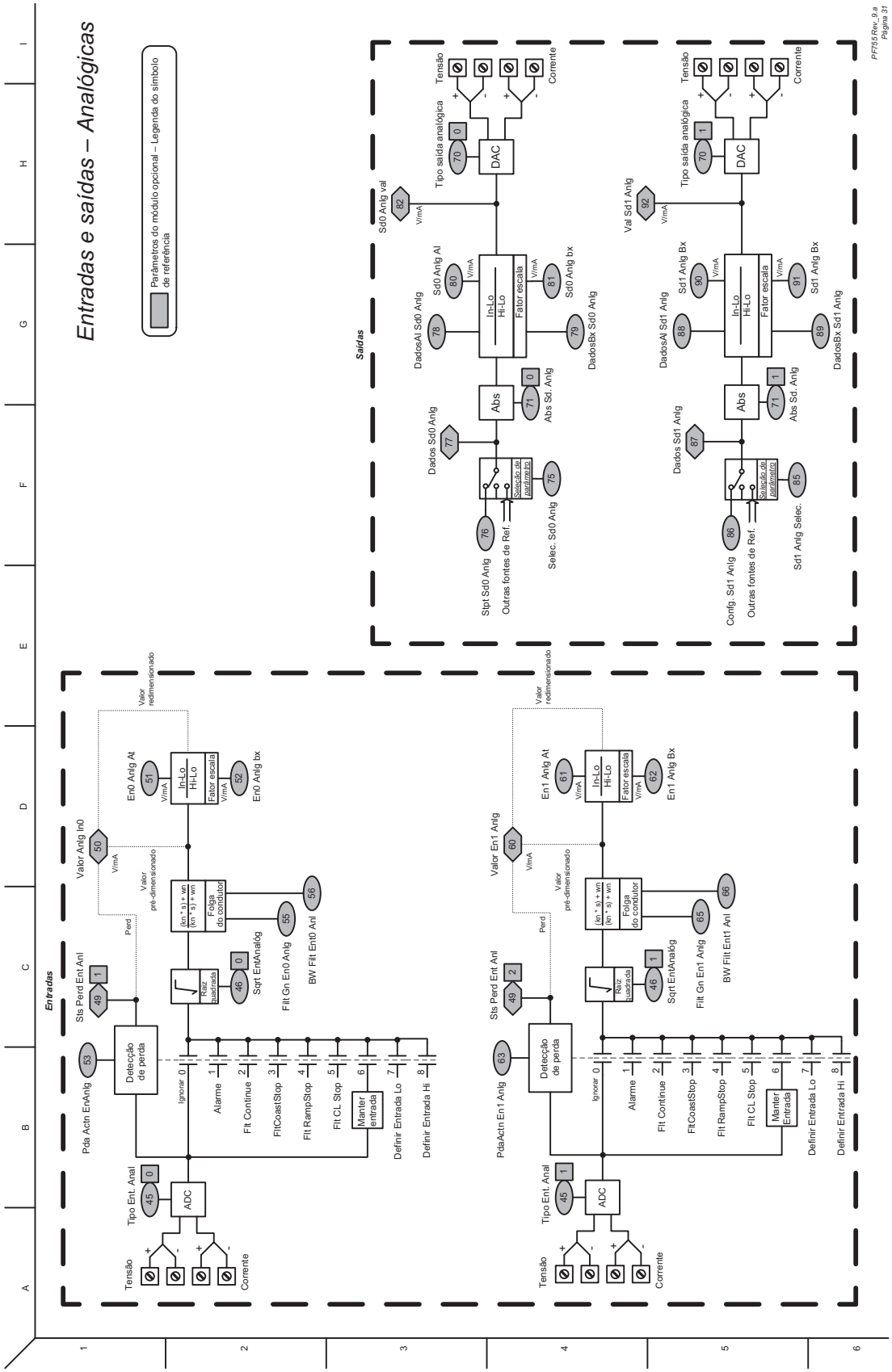

Controle de torque – Observador/Estimador Carga
PF755 Rev. 9.a
Página 26
Status do inversor 2
(Fdbk Loss Sw0)
936
5
[3E1]
0
1
Aceleração
Derivativa
Velocidade
FIR Filter
Posição
Encoder primário
Encoder alternado
Retd ObsCg IA
709
Realimentação de aceleração do motor
De Fdbk
[3E3]
76
Inércia Total
Modelo de sistema
[24a E2], [24b E2]
Ref Torq Limitad
690
Limites de torque
Limite
670
671
Limit Torque Pos
Limit Torque Neg
RefTorq Filtrada
689
[23H2]
SOMENTE CONDIÇÃO INTERNA
Tipo sensor de velocidade
Ou então
Sem sensor
LB Observador Cg
711
Filtro
LPass
Md ObsCar Adiner
704
Observador de carga
10 R/S
Estimativa de carga
707
[23G3]
Observador de carga/estimador
Filtro de queda saída

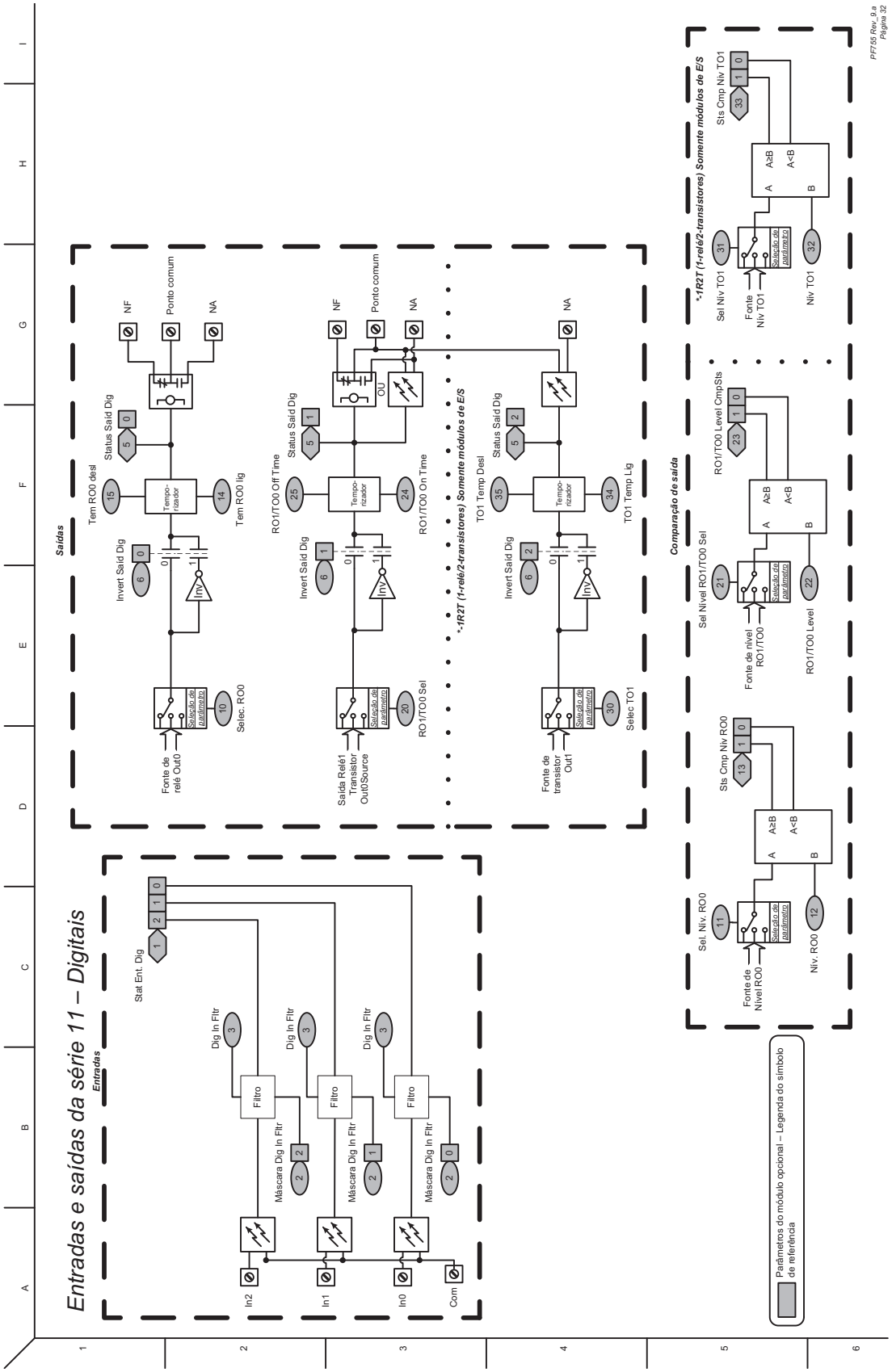

Controle de processo (1)
PF755 Rev. 9.a
Página 27
Sel Ref DIP
Porta opcional: Entrada analógica
Reference POM
Valor de referência de PID
Tipos analógicos
Tipos flutuantes
Padrão
Seleção de parâmetro
Fator escala
RefPID AnlgEn
RefPID AnlgDes
Mult Ref DIP
PID Cfg (Ramp Ref)
Rampa
Status PID (PID habilitado)
Med Ref DIP
Med Fdback DIP
Mult Fdbk DIP
PID Cfg (Fdbk Sqrt)
Sel Feedback DIP
Porta opcional Entrada analógica
Feedback DIP
Torque Comand
Fdbk Cr Torque
Corrente de saída
Potência de saída
Sel Vl PerFB DIP
Status do inversor 2 (PID FB Loss)
SelTq PerdrFB DIP
Sel Saída DIP
Esp PID
Controle PID (PID mantido)
Drive InLimit
Mant DIP ED
Invert DIP ED
Porta opcional: Ent Dig
Fxmorta DIP
Erro de banda morta
Erro do inversor
Controle PID (PID InvError)
Medidor de erro PID
Filtro
LPass
LB Filtro PB DIP
300% Limit
Temp Deriv DIP
kd-S
Ganho D
Gan Prop DIP
kp
Ganho P
Status PID (PID mantido)
Mantler
Config PID (Anti-enrolamento)
Sel Saída DIP
Anti Enrolamento
Hz-> Por unidade
Conv
[914] Frequência de saída
ki/s
Ganho I
Tempo Int DIP
Limite
Limite superior PID
Limit Inf DIP
Medidor de saída PID
Status PID (PID limite entrada)
Mult Saída DIP
Status PID (PID reinicializado)
Controle PID (PID reinicializado)
Redef PID
Redef DIP ED
Status PID (PID habilitado)
Status do inversor 1 (Parando)
Status do inversor 1 (Executando)
Modo de parada PID
Ativ DIP ED
Ativ DIP
Controle PID (PID habilitado)
Med Saída DIP
Status do inversor 1 (Parando)
Conf PID (modo parada)
Inversor InLimit
Aceleração condicional
Comando Vqs
Pré-cg DIP
Config PID (Int pré-carga)
[27E5] Status PID (PID habilitado)
[27C5]
[27H3]
[28A2]
[28D5]
[29F2]
[22H4]
[27G2]

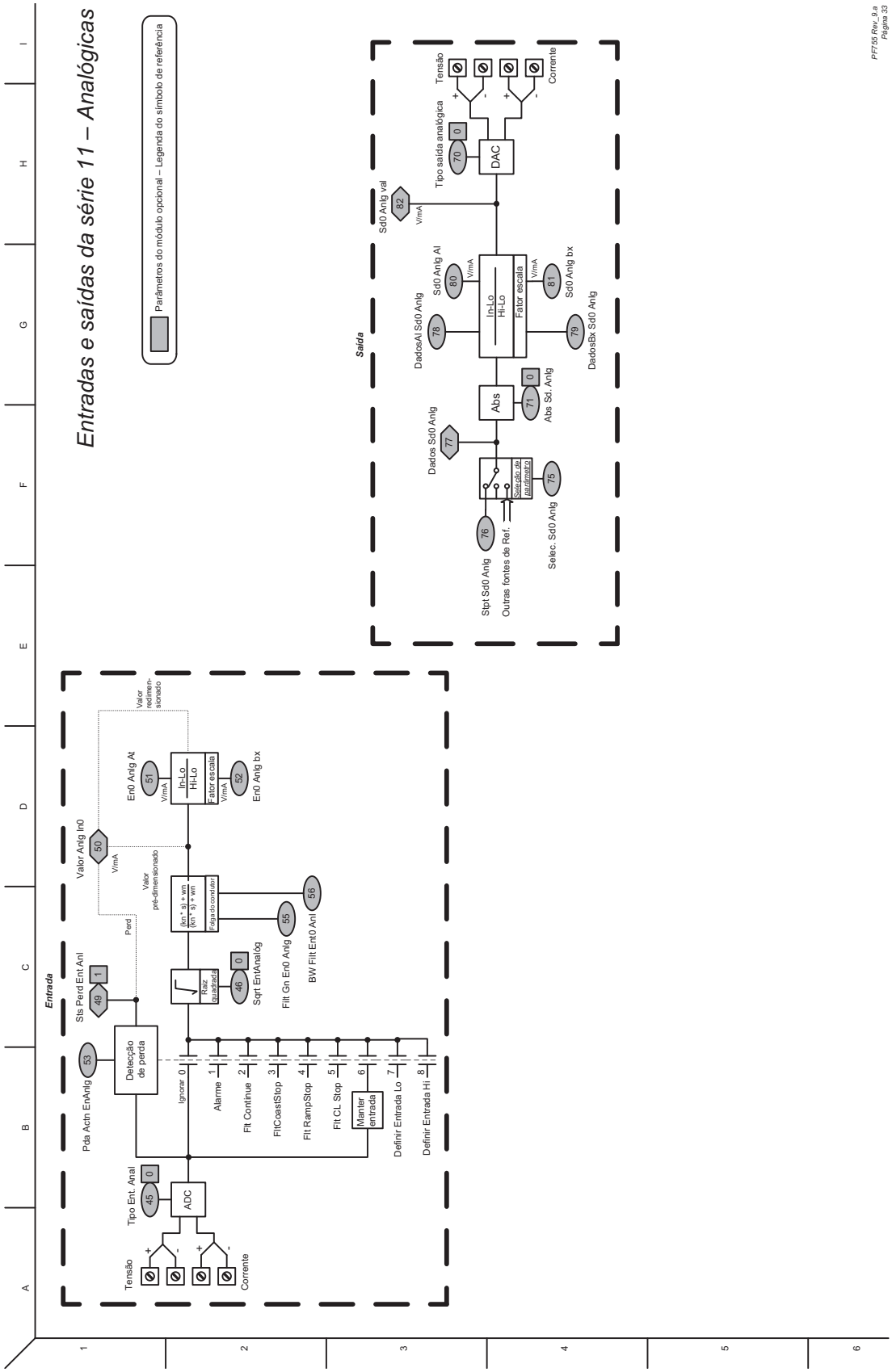

Controle de processo (2)
PF755 Rev_9.a
Página 28
Sel Vl PerFB DIP
1075
Selecção de parâmetro
Tipos flutuantes
Padrão
Referece POM
[29F2]
558
PntConf Rf A Vel
546
Ref Veloc Arranq
594
[7G1] OU [8G2]
Limite neg
Limite positivo
Para Spd Ref
[6B2]
Para Ref Veloc (Corte)
[7B5], [8A5]
Status do inversor 2
(PID FB Loss)
[27C4]
936
10
Ref Vel Limited
593
[6H4]
Conf PID
(Ref percentual)
1065
6
2
Conf PID
(Grampo zero)
Sel Saída DIP
1079
Não Usad.
Medidor de saída PID
1093
[2712]
Veloci-dade excl
Veloci-dade avrd
Corte de veloci-dade
Tensão Excl
Corte de tensão
Torque Excl
Corte de torque
Saída de tensão PID
Tensão máxima
36
Saída de corte de tensão PID
SelTq PerdFB DIP
1076
Referece POM
[29F2]
558
PntConf Rf A Tq
676
Torq Ref A
Torq Ref B
To Torq Ref
[22G4]
A
B
C
D
E
F
G
H
I
1
2
3
4
5
6

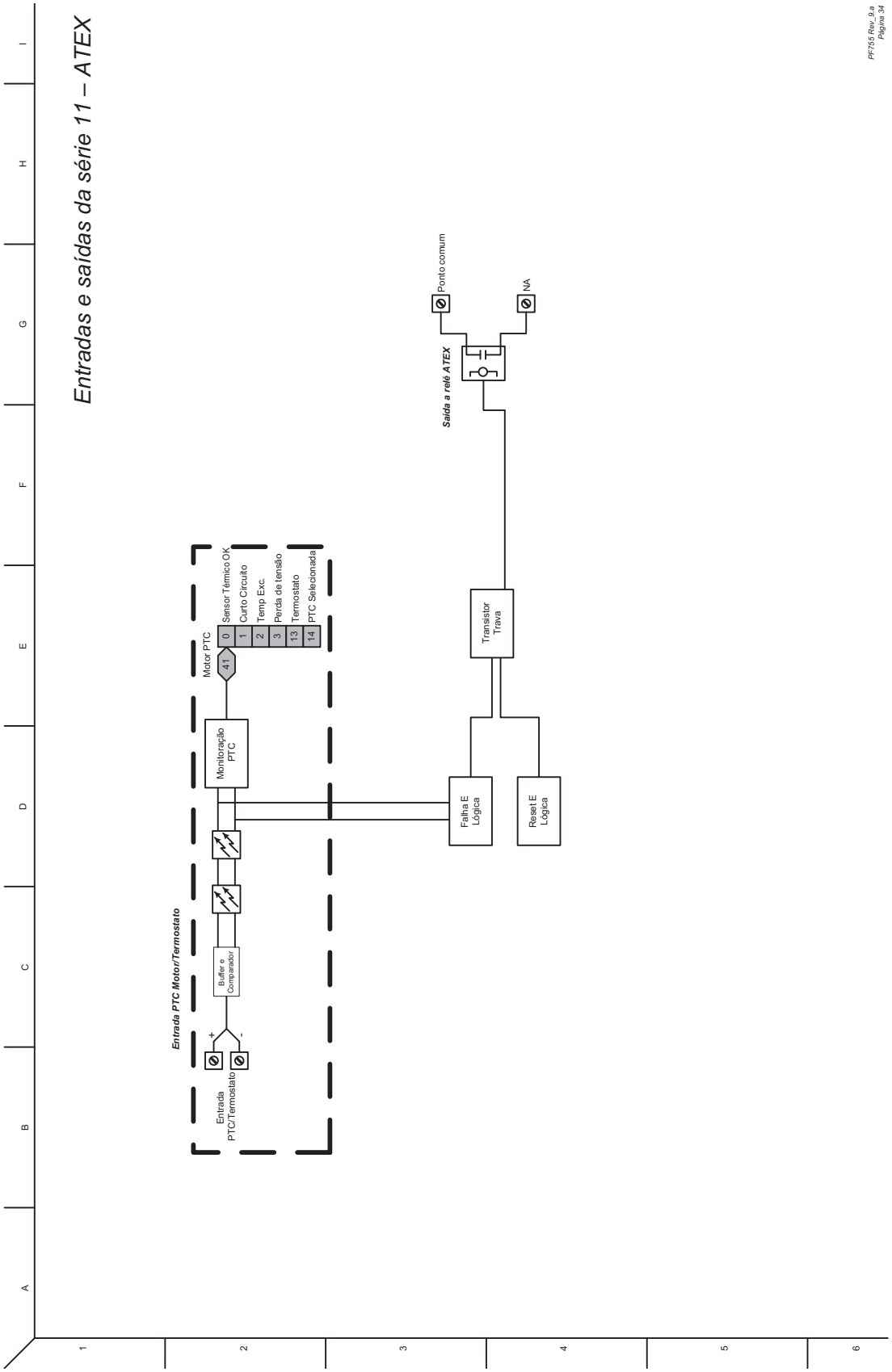

Controle POM
PF755 Rev_9.a
Página 29
Limite Alto POM
561
Referece POM
558
Limite
562
Lim Baixo POM
Reset/Salvar
Porta opcional:
Ent Dig
Parâmetro indireto
MOP Inc
177
Inc POM ED
Taxa POM
560
Calc Etapa
178
Dec POM ED
933
3
Inic Inibições (SW Coast Stp)
559
1
Salvar Ref POM (Na parada)
11
Inic Inibições (PreCarga Via)
0
Salvar Ref POM (Na Desativ)
MOP Init Select
566
Padrão
Seleção de parâmetro
Desabilitado (0)
MOP Init Stpt
567
Limite Alto POM
561
Lim Baixo POM
562
Veloc 1 Atual
571
Veloc 2 Atual
572
Veloc 3 Atual
573
Veloc 4 Atual
574
Veloc 5 Atual
575
Veloc 6 Atual
576
Veloc 7 Atual
577

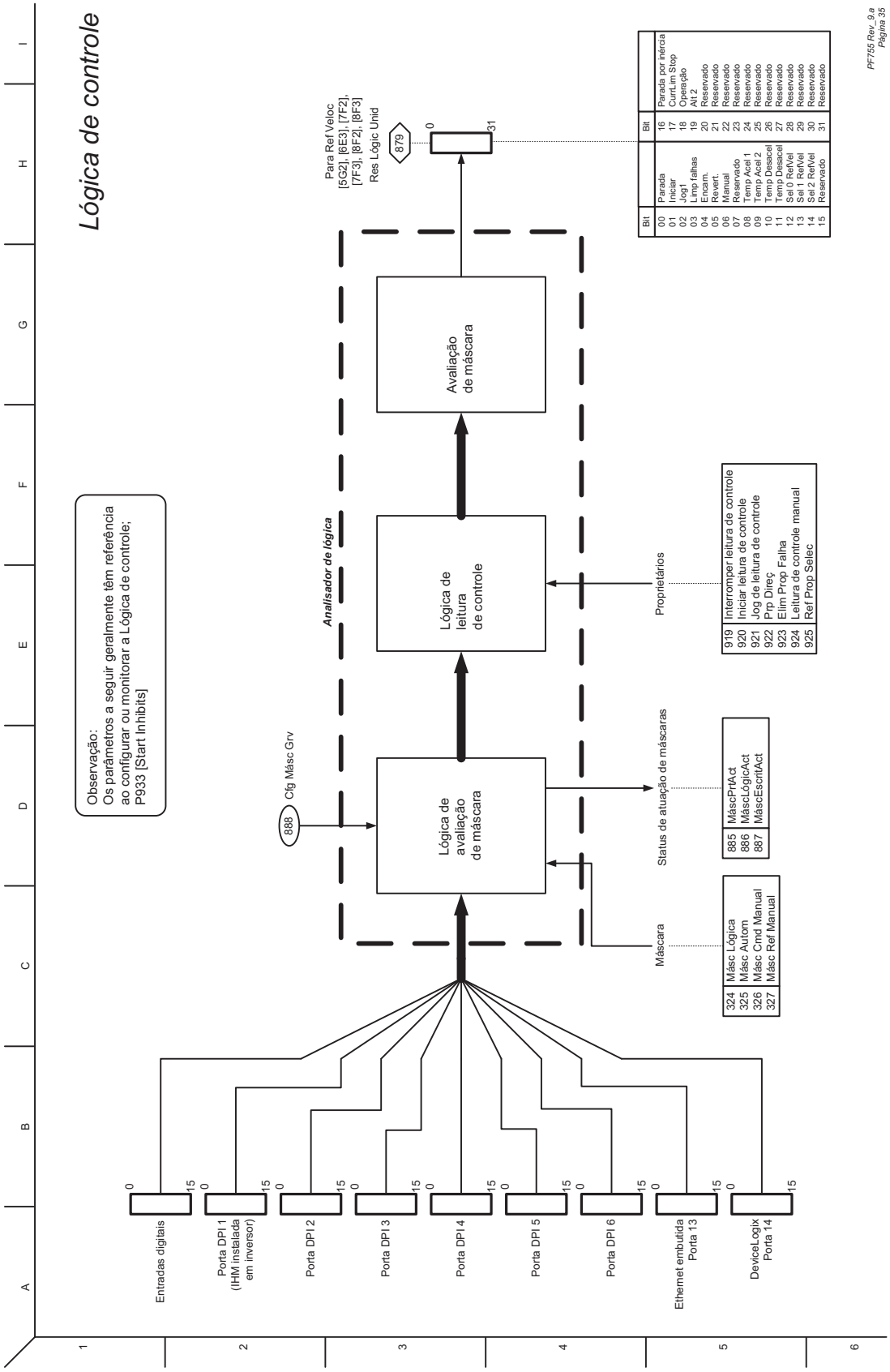

Entradas e saídas – Digitais
Entradas
Stat Ent. Dig
Dig In Fltr
Filtro
Máscara Dig In Fltr
In5
In4
In3
In2
In1
In0
Com
Saídas
NF
Ponto comum
NA
Status Saíd Dig
Tem RO0 desl
Tempo-rizador
Tem RO0 lig
Invert Saíd Dig
Inv
Seleção de parâmetro
Selec. RO0
Fonte de relé Out0
RO1/TO0 Off Time
RO1/TO0 On Time
OU
RO1/TO0 Sel
Fonte de relé Out1 Transistor Out0
*-1R2T (1-relé/2-transistores) Somente módulos de E/S
TO1 Temp Desl
TO1 Temp Lig
Selec TO1
Fonte de transistor Out1
Comparação de saída
Sel Nível RO1/TO0 Sel
Fonte de nível RO1/TO0
RO1/TO0 Level
RO1/TO0 Level CmpSts
Sel Niv TO1
Fonte Niv TO1
Niv TO1
Sts Cmp Niv TO1
Sel. Niv. RO0
Fonte de Nível RO0
Niv. RO0
Sts Cmp Niv RO0
A≥B
A<B
Parâmetros do módulo opcional – Legenda do símbolo de referência
PF755 Rev. 9 a Página 30

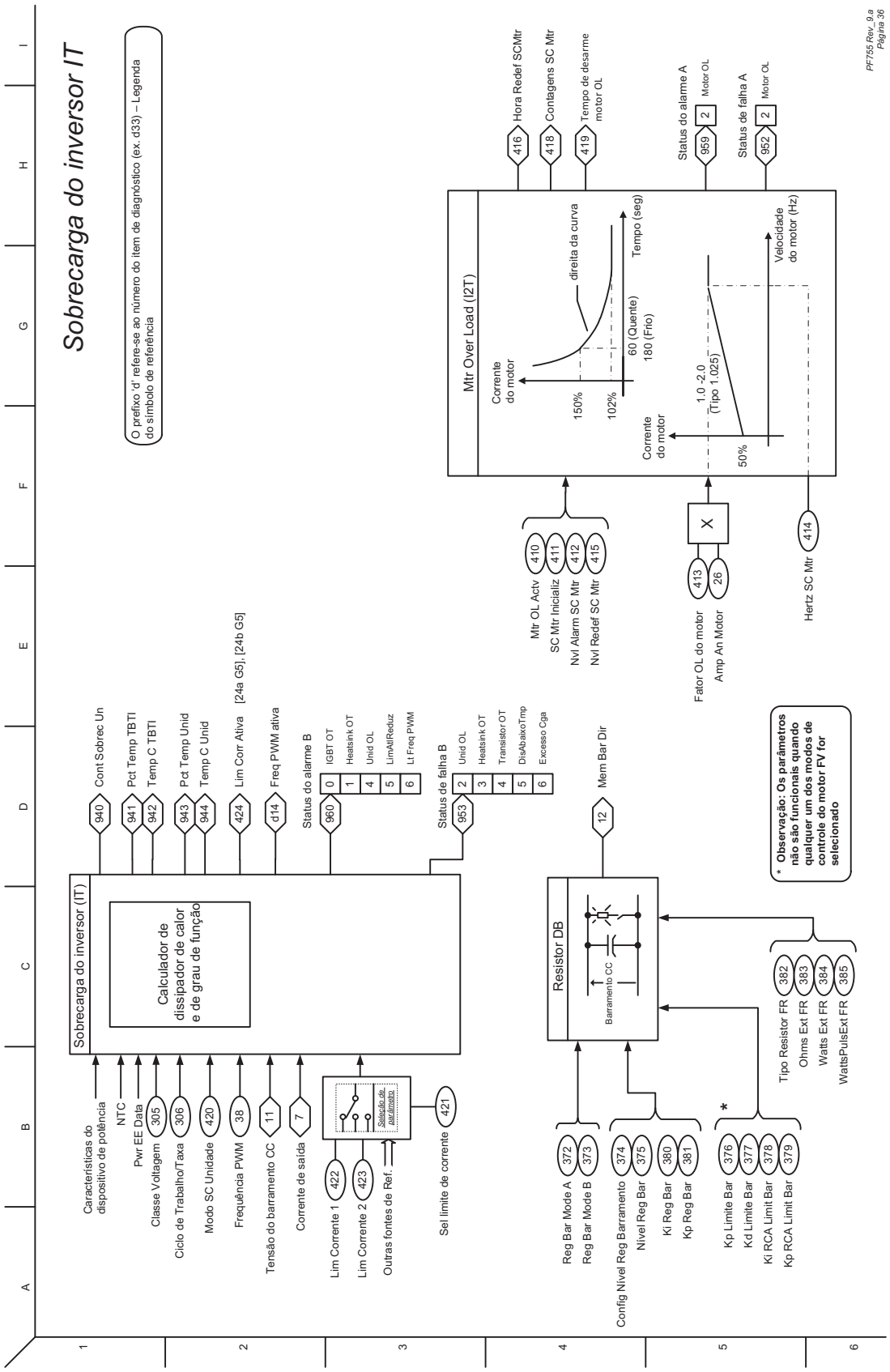

Entradas e saídas – Analógicas
Parâmetros do módulo opcional – Legenda do símbolo de referência
Entradas
Saídas
Tensão
Corrente
Tipo Ent. Anal
ADC
Pda Actn EnAnlg
Sts Perd Ent Anl
Detecção de perda
Valor Anlg In0
Valor pré-dimensionado
Valor redimensionado
En0 Anlg At
En0 Anlg bx
Raiz quadrada
Sqrt EntAnalóg
Filt Gn En0 Anlg
BW Filt Ent0 Anl
Ignorar
Alarme
Flt Continue
FltCoastStop
Flt RampStop
Flt CL Stop
Manter entrada
Definir Entrada Lo
Definir Entrada Hi
Pda/Actn En1 Anlg
Valor En1 Anlg
En1 Anlg At
En1 Anlg Bx
Sqrt EntAnalóg
Filt Gn En1 Anlg
BW Filt Ent1 Anl
Manter Entrada
Tipo saída analógica
DAC
Sd0 Anlg val
Dados Sd0 Anlg
Abs
Abs Sd. Anlg
Stpt Sd0 Anlg
Outras fontes de Ref.
Selec. Sd0 Anlg
Seleção de parâmetro
DadosAl Sd0 Anlg
Sd0 Anlg Al
Sd0 Anlg bx
DadosBx Sd0 Anlg
Val Sd1 Anlg
Dados Sd1 Anlg
Config. Sd1 Anlg
Sd1 Anlg Selec.
DadosAl Sd1 Anlg
Sd1 Anlg Bx
DadosBx Sd1 Anlg
PF755 Rev_9 a
Página 31

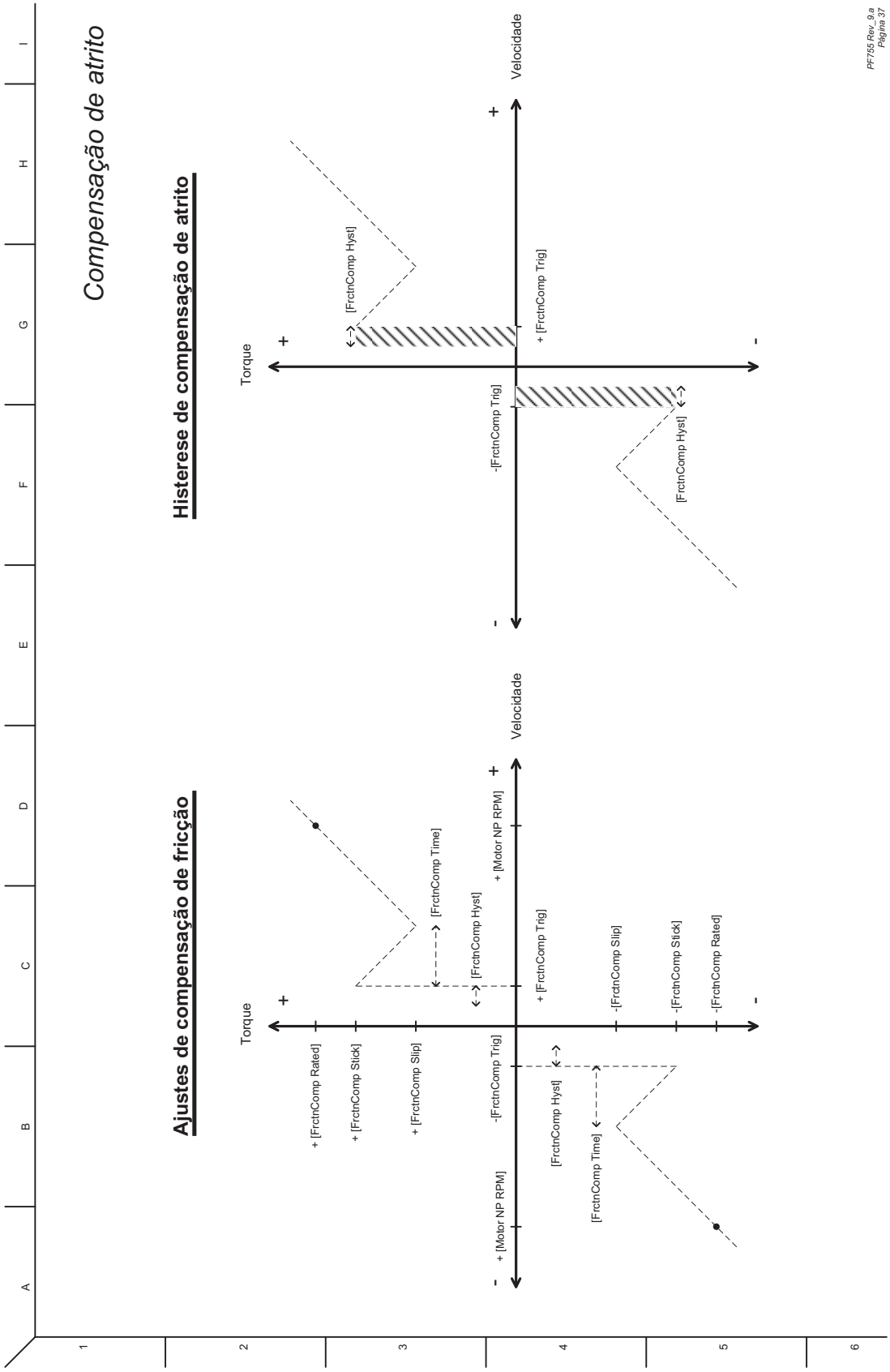

Entradas e saídas da série 11 – Digitais
Entradas
Stat Ent. Dig
Dig In Fltr
Filtro
Máscara Dig In Fltr
In2
In1
In0
Com
Saídas
Invert Said Dig
Status Said Dig
Tem RO0 desl
Tem RO0 lig
Tempo-rizador
Inv
NF
Ponto comum
NA
Fonte de relé Out0
Seleção de parâmetro
Selec. RO0
RO1/TO0 Off Time
RO1/TO0 On Time
OU
Saída Relé1 Transistor Out0Source
RO1/TO0 Sel
*-1R2T (1-relé/2-transistores) Somente módulos de E/S
TO1 Temp Desl
TO1 Temp Lig
Fonte de transistor Out1
Selec TO1
Comparação de saída
Sel Nível RO1/TO0 Sel
Fonte de nível RO1/TO0
RO1/TO0 Level
RO1/TO0 Level CmpSts
Sel. Niv. RO0
Fonte de Nível RO0
Niv. RO0
Sts Cmp Niv RO0
A≥B
A<B
Sel Niv TO1
Fonte Niv TO1
Niv TO1
Sts Cmp Niv TO1
Parâmetros do módulo opcional – Legenda do símbolo de referência
PF755 Rev. 9.a
Página 32

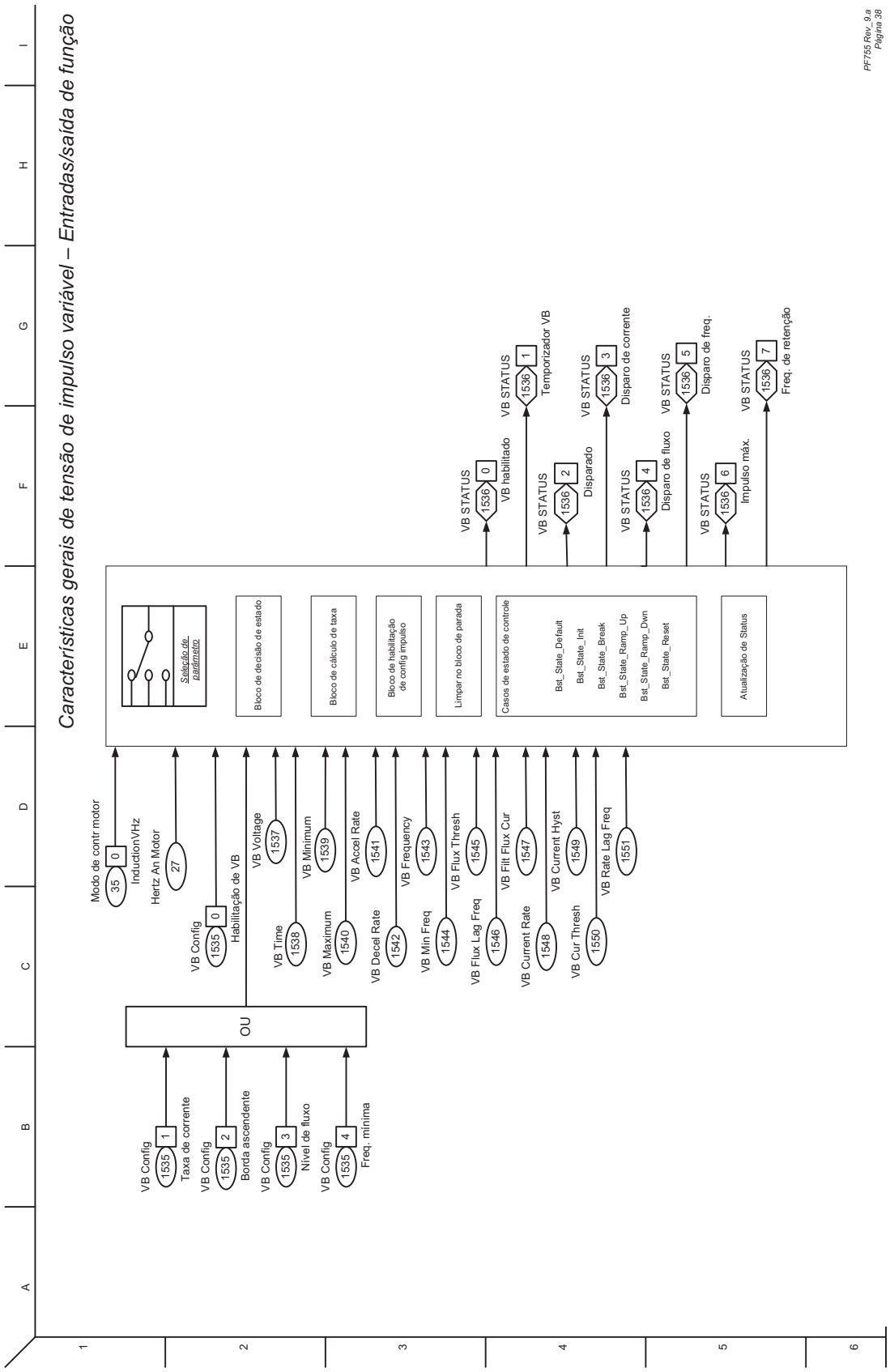

Entradas e saídas da série 11 – Analógicas
Parâmetros do módulo opcional – Legenda do símbolo de referência
Entrada
Saída
Tensão
Corrente
Tipo Ent. Anal
45
0
ADC
Pda Actn EnAnlg
53
Detecção de perda
Sts Perd Ent Anl
49
1
Perd
Valor Anlg In0
50
V/mA
Valor pré-dimensionado
Valor redimensionado
En0 Anlg At
51
In-Lo
Hi-Lo
Fator escala
En0 Anlg bx
52
Raiz quadrada
46
0
Sqrt EntAnalóg
(An * a) + wn
(An * a) + wn
Fator do conversor
Filt Gn En0 Anlg
55
BW Filt En0 Anl
56
Ignorar 0
Alarme 1
Flt Continue 2
FltCoastStop 3
Flt RampStop 4
Flt CL Stop 5
Manter entrada 6
Definir Entrada Lo 7
Definir Entrada Hi 8
Tipo saída analógica
70
0
DAC
Sd0 Anlg val
82
Sd0 Anlg AI
80
Dados Sd0 Anlg
77
Abs
71
0
Abs Sd. Anlg
Seleção de caudímetro
Stpt Sd0 Anlg
76
Outras fontes de Ref.
Selec. Sd0 Anlg
75
DadosAI Sd0 Anlg
78
DadosBx Sd0 Anlg
79
Sd0 Anlg bx
81
PF755 Rev_9.a
Página 33

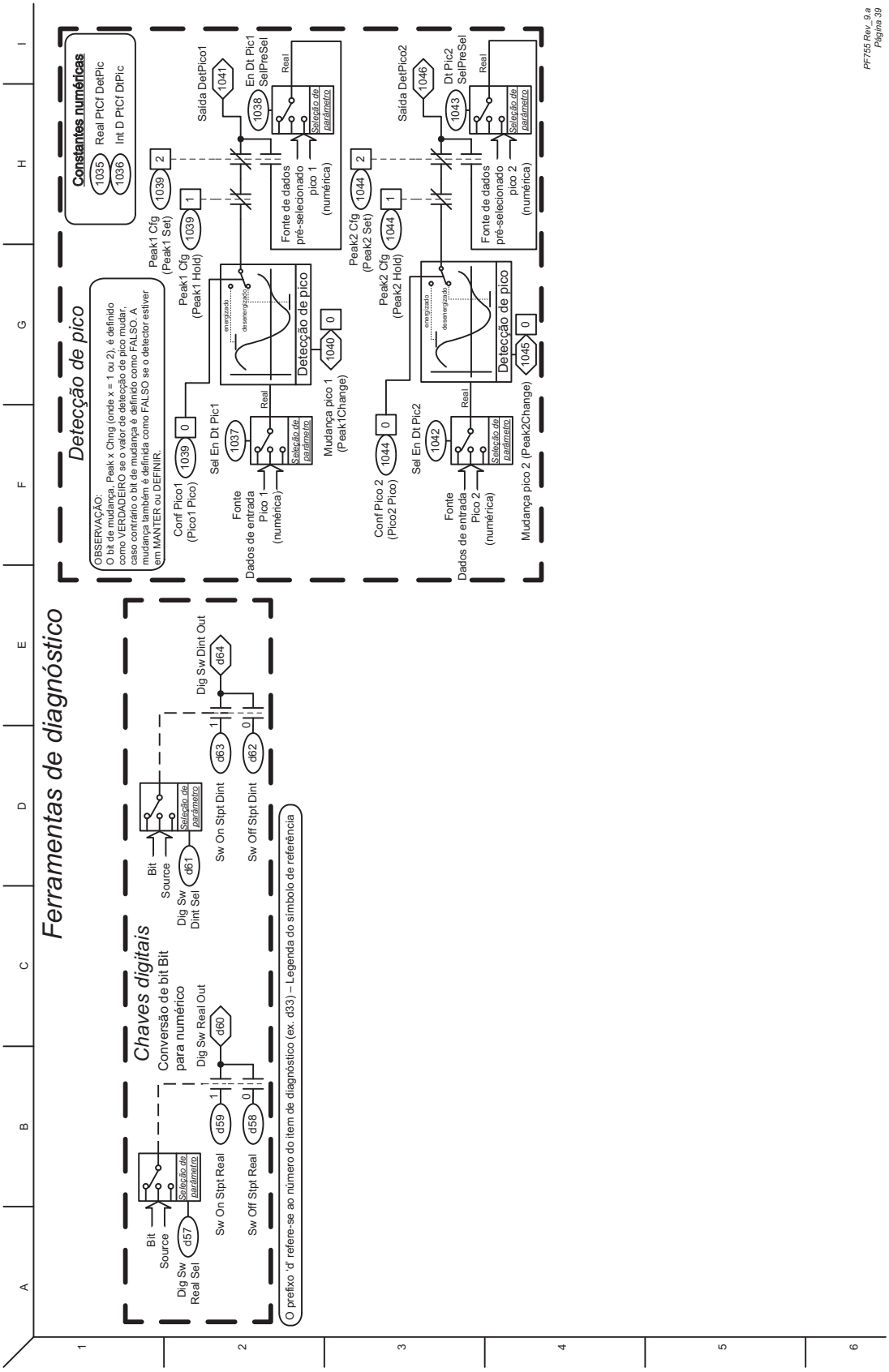

Entradas e saídas da série 11 – ATEX
PF755 Rev. 9.a
Página 34
Entrada PTC Motor/Termostato
Entrada PTC/Termostato
+
-
Buffer e Comparador
Motor PTC
41
Monitoração PTC
0 Sensor Térmico OK
1 Curto Circuito
2 Temp Exc.
3 Perda de tensão
13 Termostato
14 PTC Selecionada
Falha E Lógica
Reset E Lógica
Transistor Trava
Saída a relé ATEX
Ponto comum
NA

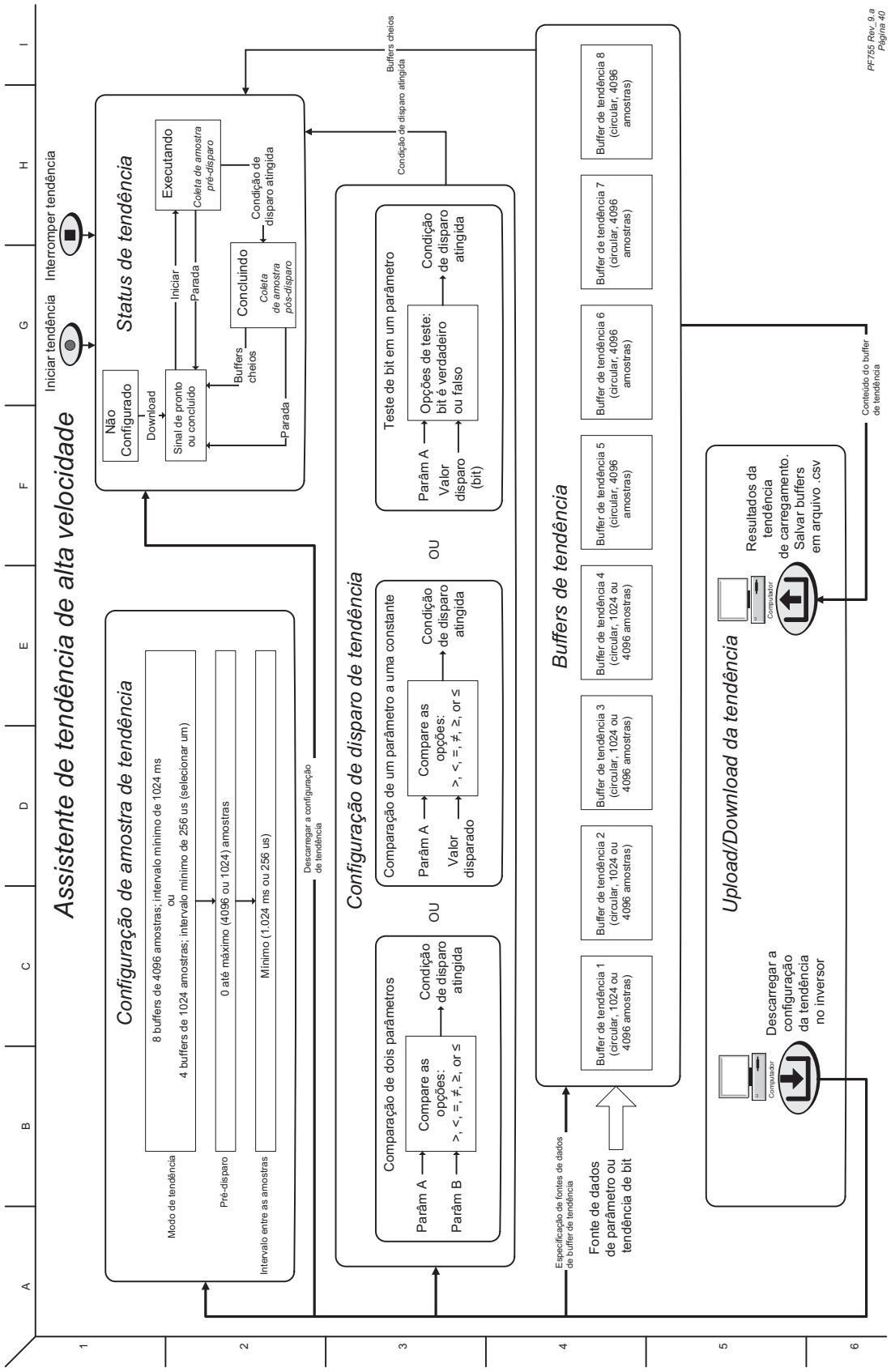

Lógica de controle
Observação:
Os parâmetros a seguir geralmente têm referência ao configurar ou monitorar a Lógica de controle; P933 [Start Inhibits]
Entradas digitais
Porta DPI 1 (IHM instalada em inversor)
Porta DPI 2
Porta DPI 3
Porta DPI 4
Porta DPI 5
Porta DPI 6
Ethernet embutida Porta 13
DeviceLogix Porta 14
Máscara
Status de atuação de máscaras
Proprietários
Analisador de lógica
Cfg Másc Grv
888
Lógica de avaliação de máscara
Lógica de leitura de controle
Avaliação de máscara
Para Ref Veloc [5G2], [6E3], [7F2], [7F3], [8F2], [8F3]
Res Lógic Unid
879
0
31
324 Másc Lógica
325 Másc Autom
326 Másc Cmd Manual
327 Másc Ref Manual
885 MascPrtAct
886 MascLógicAct
887 MascEscrtAct
919 Interromper leitura de controle
920 Iniciar leitura de controle
921 Jog de leitura de controle
922 Prp Direç
923 Elim Prop Falha
924 Leitura de controle manual
925 Ref Prop Selec
Bit
00 Parada
01 Iniciar
02 Jog1
03 Limp falhas
04 Encam.
05 Revert.
06 Manual
07 Reservado
08 Temp Acel 1
09 Temp Acel 2
10 Temp Desacel
11 Temp Desacel
12 Sel 0 RefVel
13 Sel 1 RefVel
14 Sel 2 RefVel
15 Reservado
16 Parada por inércia
17 CurtLim Stop
18 Operação
19 Alt 2
20 Reservado
21 Reservado
22 Reservado
23 Reservado
24 Reservado
25 Reservado
26 Reservado
27 Reservado
28 Reservado
29 Reservado
30 Reservado
31 Reservado
PF755 Rev. 9.a
Página 35


Sobrecarga do inversor IT
O prefixo 'd' refere-se ao número do item de diagnóstico (ex. d33) – Legenda do símbolo de referência
Sobrecarga do inversor (IT)
Calculador de dissipador de calor e de grau de função
Cont Sobrec Un
Pct Temp TBTI
Temp C TBTI
Pct Temp Unid
Temp C Unid
Lim Corr Ativa [24a G5], [24b G5]
Freq PWM ativa
Status do alarme B
IGBT OT
Heatsink OT
Unid OL
LimAtlReduz
Lt Freq PWM
Status de falha B
Unid OL
Heatsink OT
Transistor OT
DisAbaixoTmp
Excesso Cga
Mem Bar Dir
Resistor DB
Barramento CC
Características do dispositivo de potência
NTC
Pwr EE Data
Classe Voltagem
Ciclo de Trabalho/Taxa
Modo SC Unidade
Frequência PWM
Tensão do barramento CC
Corrente de saída
Lim Corrente 1
Lim Corrente 2
Outras fontes de Ref.
Seleção de par de ganho
Sel limite de corrente
Reg Bar Mode A
Reg Bar Mode B
Config Nível Reg Barramento
Nível Reg Bar
Ki Reg Bar
Kp Reg Bar
Kp Limite Bar
Kd Limite Bar
Ki RCA Limit Bar
Kp RCA Limit Bar
Tipo Resistor FR
Ohms Ext FR
Watts Ext FR
WattsPulsExt FR
* Observação: Os parâmetros não são funcionais quando qualquer um dos modos de controle do motor FV for selecionado
Mtr Over Load (I2T)
Corrente do motor
150%
102%
direita da curva
Tempo (seg)
60 (Quente)
180 (Frio)
1.0 -2.0
(Tipo 1.025)
50%
Velocidade do motor (Hz)
Hora Redef SCMtr
Contagens SC Mtr
Tempo de desarme motor OL
Status do alarme A
Motor OL
Status de falha A
Motor OL
Mtr OL Actv
SC Mtr Inicializ
Nvl Alarm SC Mtr
Nvl Redef SC Mtr
Fator OL do motor
Amp An Motor
Hertz SC Mtr
PF755 Rev_9.a
Página 36


Compensação de atrito
Histerese de compensação de atrito
Torque
Velocidade
+
-
[FrctnComp Hyst]
+ [FrctnComp Trig]
-[FrctnComp Trig]
[FrctnComp Hyst]
Ajustes de compensação de fricção
+ [FrctnComp Rated]
+ [FrctnComp Stick]
+ [FrctnComp Slip]
[FrctnComp Time]
[FrctnComp Hyst]
+ [Motor NP RPM]
+ [FrctnComp Trig]
-[FrctnComp Slip]
-[FrctnComp Stick]
-[FrctnComp Rated]
-[FrctnComp Trig]
[FrctnComp Hyst]
[FrctnComp Time]
- + [Motor NP RPM]
PF755 Rev. 9.a
Página 37


Características gerais de tensão de impulso variável – Entradas/saída de função
PF755 Rev. 9 a
Página 38
Modo de contr motor
35
0
InductionVHz
Hertz An Motor
27
VB Config
1535
0
Habilitação de VB
VB Voltage
1537
VB Time
1538
VB Minimum
1539
VB Maximum
1540
VB Accel Rate
1541
VB Decel Rate
1542
VB Frequency
1543
VB Min Freq
1544
VB Flux Thresh
1545
VB Flux Lag Freq
1546
VB Filt Flux Cur
1547
VB Current Rate
1548
VB Current Hyst
1549
VB Cur Thresh
1550
VB Rate Lag Freq
1551
OU
VB Config
1535
1
Taxa de corrente
VB Config
1535
2
Borda ascendente
VB Config
1535
3
Nível de fluxo
VB Config
1535
4
Freq. mínima
Seleção de parâmetro
Bloco de decisão de estado
Bloco de cálculo de taxa
Bloco de habilitação de config impulso
Limpar no bloco de parada
Casos de estado de controle
Bst_State_Default
Bst_State_Init
Bst_State_Break
Bst_State_Ramp_Up
Bst_State_Ramp_Dwn
Bst_State_Reset
Atualização de Status
VB STATUS
1536
0
VB habilitado
VB STATUS
1536
1
Temporizador VB
VB STATUS
1536
2
Disparado
VB STATUS
1536
3
Disparo de corrente
VB STATUS
1536
4
Disparo de fluxo
VB STATUS
1536
5
Disparo de freq.
VB STATUS
1536
6
Impulso máx.
VB STATUS
1536
7
Freq. de retenção


Ferramentas de diagnóstico
Chaves digitais
Conversão de bit Bit para numérico
Bit Source
Dig Sw Real Sel
d57
Seleção de parâmetro
Sw On Stpt Real
Sw Off Stpt Real
d59
d58
Dig Sw Real Out
d60
Bit Source
Dig Sw Dint Sel
d61
Sw On Stpt Dint
Sw Off Stpt Dint
d63
d62
Dig Sw Dint Out
d64
O prefixo 'd' refere-se ao número do item de diagnóstico (ex. d33) – Legenda do símbolo de referência
Detecção de pico
OBSERVAÇÃO:
O bit de mudança, Peak x Chng (onde x = 1 ou 2), é definido como VERDADEIRO se o valor de detecção de pico mudar, caso contrário o bit de mudança é definido como FALSO. A mudança também é definida como FALSO se o detector estiver em MANTER ou DEFINIR.
Constantes numéricas
1035 Real PtCf DetPic
1036 Int D PtCf DtPic
Conf Pico1 (Pico1 Pico)
Sel En Dt Pic1
1037
Fonte Dados de entrada Pico 1 (numérica)
Real
Peak1 Cfg (Peak1 Hold)
1039
Peak1 Cfg (Peak1 Set)
Detecção de pico
Mudança pico 1 (Peak1Change)
1040
Saída DetPico1
1041
En Dt Pic1 SelPreSel
1038
Fonte de dados pré-selecionado pico 1 (numérica)
Conf Pico 2 (Pico2 Pico)
Sel En Dt Pic2
1042
Fonte Dados de entrada Pico 2 (numérica)
Peak2 Cfg (Peak2 Hold)
1044
Peak2 Cfg (Peak2 Set)
Detecção de pico
Mudança pico 2 (Peak2Change)
1045
Saída DetPico2
1046
Dt Pic2 SelPreSel
1043
Fonte de dados pré-selecionado pico 2 (numérica)
PF755 Rev. 9.a
Página 39


Assistente de tendência de alta velocidade
Iniciar tendência
Interromper tendência
Status de tendência
Não Configurado
Download
Sinal de pronto ou concluído
Iniciar
Parada
Executando
Coleta de amostra pré-disparo
Condição de disparo atingida
Concluindo
Coleta de amostra pós-disparo
Buffers cheios
Parada
Buffers cheios
Condição de disparo atingida
Configuração de amostra de tendência
Modo de tendência
8 buffers de 4096 amostras; intervalo mínimo de 1024 ms
ou
4 buffers de 1024 amostras; intervalo mínimo de 256 us (selecionar um)
Pré-disparo
0 até máximo (4096 ou 1024) amostras
Intervalo entre as amostras
Mínimo (1.024 ms ou 256 us)
Descarregar a configuração de tendência
Configuração de disparo de tendência
Comparação de dois parâmetros
Parâm A
Parâm B
Compare as opções: >, <, =, ≠, ≥, or ≤
Condição de disparo atingida
OU
Comparação de um parâmetro a uma constante
Parâm A
Valor disparado
Compare as opções: >, <, =, ≠, ≥, or ≤
Condição de disparo atingida
OU
Teste de bit em um parâmetro
Parâm A
Valor disparo (bit)
Opções de teste: bit é verdadeiro ou falso
Condição de disparo atingida
Buffers de tendência
Buffer de tendência 1 (circular, 1024 ou 4096 amostras)
Buffer de tendência 2 (circular, 1024 ou 4096 amostras)
Buffer de tendência 3 (circular, 1024 ou 4096 amostras)
Buffer de tendência 4 (circular, 1024 ou 4096 amostras)
Buffer de tendência 5 (circular, 4096 amostras)
Buffer de tendência 6 (circular, 4096 amostras)
Buffer de tendência 7 (circular, 4096 amostras)
Buffer de tendência 8 (circular, 4096 amostras)
Especificação de fontes de dados de buffer de tendência
Fonte de dados de parâmetro ou tendência de bit
Upload/Download da tendência
Computador
Descarregar a configuração da tendência no inversor
Computador
Resultados da tendência de carregamento. Salvar buffers em arquivo .csv
Conteúdo do buffer de tendência
PF755 Rev. 9.a
Página 40

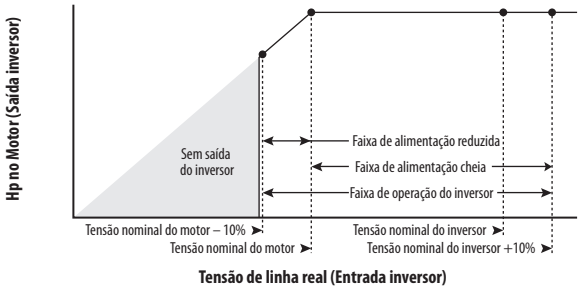
Observações:

Observações sobre a aplicação

Tolerância da tensão

Classificação do inversor	Tensão nominal de linha	Tensão nominal do motor	Faixa de plena tensão do inversor	Faixa de operação do inversor
380…400	380	380	380…528	342…528
	400	400	400…528	
	480	460	460…528	

Faixa de plena tensão do inversor =	Tensão nominal do motor para tensão nominal do inversor +10%. A corrente nominal está disponível por toda a faixa de potência plena do inversor
Faixa de operação do inversor =	Tensão nominal mais baixa do motor -10% para tensão nominal do inversor +10%. A saída do inversor é linearmente reduzida quando a tensão de linha real é menor do que a tensão nominal do motor

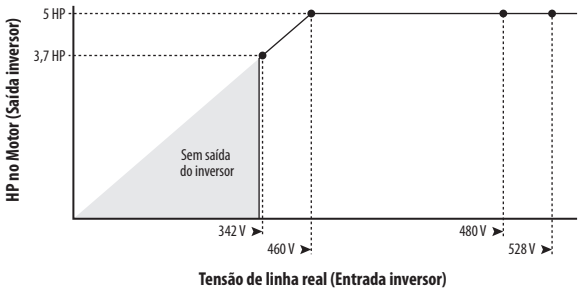


Exemplo:

Calcule a potência máxima de um motor de 5 Hp, 460 V conectado a um inversor com potência nominal de 480 V equipado com uma entrada de tensão de linha real de 342 V.

- Tensão de linha real/Tensão nominal do motor = 74,3%
- 74,3% × 5 HP = 3,7 HP
- 74,3% × 60 Hz = 44,6 Hz

Na tensão de linha real de 342 V, a potência máxima que o motor de 5 HP, 460 V pode produzir é 3,7 HP à 44,6 Hz.



Prova de Içamento/Torque PowerFlex 755

O recurso TorqProve™ dos inversores PowerFlex 755 somente. É destinado a aplicações em que a coordenação correta entre o controle de motor e um freio mecânico é necessária. Antes da liberação do freio mecânico, o inversor verificará a continuidade da fase de saída do motor e verificará o controle adequado do motor (verificação de torque). O inversor verificará também se o freio mecânico tem controle sobre a carga antes de liberar o controle do inversor (verificação de freio). Após o inversor definir o freio, o movimento do motor é monitorado para garantir a habilidade dos freios para suportar a carga.

ATENÇÃO: A perda de controle em aplicações de carga suspensa pode causar ferimentos pessoais e/ou dano no dispositivo. As cargas devem sempre ser controladas pelo inversor ou por um freio mecânico. Os parâmetros 1100 a 1113 são projetados para aplicações de verificação de içamento/torque. É responsabilidade do engenheiro e/ou usuário final configurar os parâmetros do inversor, testar toda funcionalidade de içamento e atender as especificações de segurança de acordo com todos os códigos e normas aplicáveis.

O TorqProve pode ser operado com um encoder ou sem encoder. Consulte "Atenção" na página 344 antes de usar o TorqProve sem encoder.

A funcionalidade TorqProve com um encoder inclui:

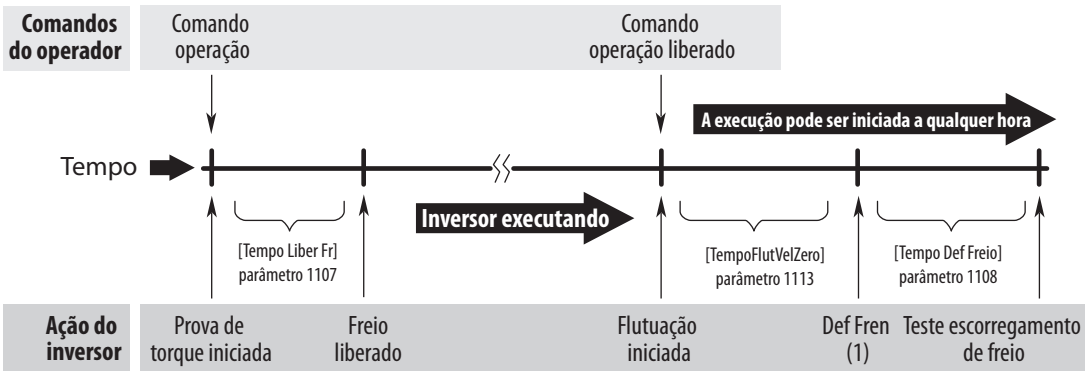
- Verificação de torque (inclui medição de fluxo ascendente e de último torque)
- Verificação de freio
- Escorregamento do freio (esta função abaixa a carga se o freio escorregar/falhar)
- Recurso de flutuação (habilidade de manter torque pleno em velocidade zero)
- Microposicionamento
- Pard Ráp
- Falha de desvio de velocidade, falha de perda de fase de saída, Falha por perda do encoder.

A funcionalidade TorqProve sem encoder inclui:

- Verificação de torque (inclui medição de fluxo ascendente e de último torque)
- Microposicionamento
- Pard Ráp
- Falha de desvio de velocidade, falha de perda de fase de saída.

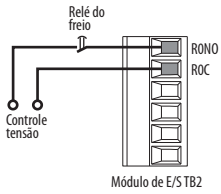
IMPORTANTE Recurso de detecção de escorregamento do freio e de flutuação (habilidade de manter a carga a uma velocidade zero) não estão disponíveis em TorqProve sem encoder.

Figura 1 – Diagrama de fluxo de prova de torque



Todos os tempos entre as ações do inversor são programáveis e podem ser deixados muito pequenos (ex. Tempo de liberação do freio pode ser 0,1 segundos)

(1) Para verificar se o torque está funcionando corretamente, um freio mecânico precisa ser conectado a um módulo opcional de E/S digital. No módulo de E/S, ajuste P10 [Selec. R00] na porta 0, P1103 [Status Prov Torq] Bit 4 "Brake Set" e P6 [Invert Sda Dig] Bit 0 "Relay Out 0" = 1.



Ajuste do motor para aplicações Torque Prove

É possível usar a rotina de partida para ajustar o motor (Consulte a página 17). No entanto, recomenda-se que o motor seja desconectado do dispositivo de guincho/guindaste durante a rotina

ATENÇÃO: Para oferecer proteção contra ferimentos pessoais e/ou dano ao dispositivo causado pela liberação inesperada do freio, verifique a saída digital usada para as conexões do freio e/ou para programação. O inversor PowerFlex Série 755 **não controlará o freio mecânico até que o TorqProve seja ativado**. Se o freio estiver conectado a uma saída digital, ele pode ser liberado. Se necessário, **desconecte a saída digital enquanto a fiação/programação possam ser concluídas e verificadas**.

Configuração do guindaste com realimentação do encoder

Essas instruções de configuração presumem o seguinte.

- O tamanho do inversor e do motor foi cuidadosamente selecionado
- O resistor de frenagem externo foi devidamente dimensionado
- O inversor está com os ajustes de fábrica.
  Se não, desconecte o borne do relé de saída e emita a reinicialização das configurações de fábrica para o HOST e todas as PORTAS. Conecte o borne novamente.
- A programação é feita através do DriveExecutive ou do DriveExplorer
- O controle do guindaste é feito por meio das entradas operação para frente/operação reversa
- O controle do freio mecânico está conectado ao relé 0 de saída
- O inversor está equipada com um incremental simples (20-750-ENC-1) ou uma placa de encoder incremental duplo (20-750-DENC-1)
- O encoder está montado na parte traseira do motor (não atrás da caixa de engrenagens)
- Especificação do encoder: Diferencial da quadratura (A, A-, B, B-), saída a linha de comando, sinais 1000PPR 5 V ou 12 V no mínimo (12 V recomendado)

ATENÇÃO: A perda de controle em aplicações de carga suspensa pode causar ferimentos pessoais e/ou dano no dispositivo. As cargas devem sempre ser controladas pelo inversor ou por um freio mecânico. Os parâmetros 1100 a 1113 são projetados para aplicações de verificação de içamento/torque. É responsabilidade do engenheiro e/ou usuário final configurar os parâmetros do inversor, testar toda funcionalidade de içamento e atender as especificações de segurança de acordo com todos os códigos e normas aplicáveis.

Configuração do inversor

1. Ajuste os parâmetros e insira os dados da placa de identificação.

Parâmetro	Configuração
Detalhes de frenagem	
P370 [Inter Modo A]	1 "Incl"
P372 [Reg Bar Mode A]	2 "Freio Din" (frenagem dinâmica)
P382 [Tipo Resistor FR	1 "Externo"
P383 [Ohms Ext FR]	Valor total em Ohm do resistor externo.
P384 [Watts Ext FR]	Tensão nominal real em watt do resistor externo.
P385 [WattsPulsExt FR]	Valor máximo para o resistor devidamente dimensionado.
P426 [Lim Energ Regen]	-800% (valor mínimo)
Dados da placa de identificação do motor	
P25 [Volts An Motor]	Tensão da placa de identificação do motor.
P26 [Amp An Motor]	Corrente da placa de identificação do motor.
P27 [Hertz An Motor]	Frequência da placa de identificação do motor.
P28 [RPM An Motor]	Velocidade da placa de identificação do motor.
P29 [Uni Ener An Mtr]	0 "HP" ou 1 "kW"
P30 [Ener Anunc Motor]	Potência nominal na placa de identificação do motor.
P31 [Polos do Mtr]	Número de polos do motor.
Controle do motor	
P35 [Modo Cntl do Mtr]	3 "VF Indução"
Frequência máxima	
P37 [Freq Máxima]	Frequência da placa de identificação do motor.
Taxa de operação do inversor	
P306 [Taxa Serviço]	1 "Ser pesado"
Hertz da sobrecarga	
P414 [Hertz SC Mtr]	0,00 (Garante que não seja aplicada nenhuma redução da capacidade de corrente.)
Torq AjusteAuto	
P71 [Torq Sint Autom]	100,00% (Usado durante a sintonia de rotação e da inércia.)
Proteção	
P420 [Modo SC Unidade]	1 "Reduz MLP"
P422 [Lim Corrente 1]	200% de P26 [Amp An Motor]
P444 [AçãoPrdFaseSaída]	3 "Flh Par Inér"

Rotinas de ajuste do motor

Sint Est
Esta rotina mede as características do motor com o conjunto de frenagem (freio fechado).

Sint. Rotaç
Esta rotina fornece melhores resultados se os equipamentos conectados permitirem. Ela requer que o freio mecânico abra e o motor possa operar a, pelo menos, 70% da velocidade nominal.

Ajust inérci
Esta rotina mede o tempo de aceleração do sistema até a velocidade nominal.

Sint Est

Durante uma sintonia estática, o freio mecânico permanece configurado.

1. Insira os ajustes de parâmetro do Sint Est.

Parâmetro do inversor	Configuração
P70 [Sint Autom]	2 "Sint Est"

Parâmetro do módulo de E/S (porta X)	Configuração
P10 [Selec. RO0]	0,00 "Desativ."

2. Clique no ícone Controls para abrir a barra de controle.

3. Pressione o botão Partida na barra de controle.

   Quando a rotina Sint Est estiver concluída, P70 [Sint Autom] muda para 0 "Pronto".

Verifique a direção do inversor

1. Realize um teste de direção para verificar a direção correta do guindaste.

Parâmetros do módulo de E/S (porta *n*)	Configuração
P164 [Exec Avan ED]	Núm. porta, P1 [Stat. Ent Dig], Bit *n* (Exc Entr Avanç)
P165 [Exec Rev ED]	Núm. porta, P1 [Stat. Ent Dig], Bit *n* (Exc Rev Avanç)

IMPORTANTE Neste ponto, o guindaste pode ser iniciado através da unidade de controle do guindaste.

Parâmetro do inversor	Configuração
P545 [Sel Ref A Veloc]	Porta 0, P571 [Veloc 1 Atual]
P571 [Veloc 1 Atual]	15 Hz (Ajuste para velocidade baixa para o teste de direção.)
P535 [Temp Acel 1]	2,00 s
P537 [T. Desacel 1]	2,00 s

Parâmetro do módulo de E/S (porta X)	Configuração
P10 [Selec. RO0]	Porta 0, P935 [Status Unid 1], Bit 16 "Executando"

IMPORTANTE Neste ponto, o freio mecânico abrirá quando o inversor estiver operando.

2. Execute o guindaste com sua unidade de controle e verifique se a direção está correta.

   Se a direção do guindaste não estiver correta, altere a direção do motor.

Parâmetro do inversor	Configuração
P40 [Cnfg Opções Mtr]	Bit 4 "Rev Mtr Prin" = 1 (Reverso)

   Execute o guindaste com sua unidade de controle e verifique se a direção está correta agora.

   Mover o gancho do guindaste para uma posição que permitirá o percurso suficiente em ambas as direções.

Verifique a direção do encoder

1. Se o módulo opcional do encoder incremental duplo (20-750-DENC-1) for usado e somente um encoder estiver conectado, desabilite a falha de perda do encoder do canal não usado.

Parâmetro do inversor	Configuração
P132 [Sel Fdbk Vel Aux]	Nº da porta do encoder, Fdbk Cod 0 (seleciona o canal 0)

Parâmetro do módulo do encoder (porta X)	Configuração
P13 [CnfPrdFdbk Eric1]	0 "Ignorar" (Desabilita o canal 1)
P2 [PPR Cod. 0]	Pulsos reais por rotação (por exemplo 1024).

2. Opere o guindaste para cima e para baixo e monitore o sinal (+ ou -) da frequência da saída na tela da IHM ou através do software. Compare-o ao sinal de P134 [Feedback Vel Aux]. Ambos os sinais têm o mesmo sinal (ambos positivos ou ambos negativos).

   Se os sinais não corresponderem, altere a configuração de direção do encoder.

Parâmetro do módulo do encoder (porta X)	Configuração
P1 [Cnfg. Cod. 0]	Bit 5 "Direção" = 1 (Invert)

3. Execute o guindaste para cima e para baixo e verifique se o sinal de ambas velocidades correspondem.

Parâmetro do inversor	Configuração
P125 [Sel Fdbk Vel Pri]	Nº da porta do encoder, P1 [Stat. Ent Dig]

   A direção do encoder agora corresponde à direção do motor.

Sint. Rotaç

Durante uma rotina Sint. Rotaç, o motor executará por 20 segundos na direção comandada. Em controle vetorial de fluxo, a rotina Sint. Rotaç será executada em uma condição sem carga ou levemente carregada como com o motor conectado a uma caixa de engrenagem, tambor de cabo ou cabo e gancho.

IMPORTANTE Certifique-se de que a rotina Sint. Rotaç pode ser interrompida se uma condição de percurso final estiver prestes a ocorrer.

Se o motor estiver conectado a uma carga, determine se há espaço de percurso suficiente para a sequência de Sint. Rotaç ser concluída. Se necessário, mova o gancho do guindaste para cima e para baixo para obter uma distância de percurso maior na direção oposta.

Se a rotina Sint. Rotaç falhar devido ao carregamento do motor, execute a rotina Sint Est novamente e pule esta rotina.

1. Insira os ajustes de parâmetro do Sint. Rotaç.

Parâmetro do inversor	Configuração
P70 [Sint Autom]	3 "Sint. Rotaç"
P520 [Veloc Avanc Máx]	Limite da velocidade de avanço usada durante a sintonia automática. 70% P27 [Hertz An Motor] no mínimo.
P521 [Veloc Rev Máx]	Limite da velocidade reversa usada durante a sintonia automática. 70% P27 [Hertz An Motor] no mínimo.

Parâmetro do módulo do encoder (porta X)	Configuração
P10 [Selec. RO0]	Porta 0, P935 [Status Unid 1], Bit 1 "Ativo"

2. Pressione o botão Partida na barra de controle.

   Quando a rotina Sint. Rotaç estiver concluída, P70 [Sint Autom] muda para 0 "Pronto".

   Verifique os resultados de ajuste em P73 [Queda Volt RC], P74 Queda Volt Rfg], e P75 [Ref corrent flux].

Ajust Inérci

A rotina Ajust Inérci mede o tempo de aceleração do sistema (com carga) usando P71 [Torq Sint Autom] até a velocidade nominal. A velocidade de teste pode ser limitada com a redução P520 [Veloc Avanc Máx] e P521 [Veloc Rev Máx]. O teste mais rápido é alcançado com P71 [Torq Sint Autom] ajustado a um valor alto e P520 [Veloc Avanc Máx] e P521 [Veloc Rev Máx] ajustado a um valor baixo.

Como a carga varia em aplicações de guindastes, o resultado de um ajuste de inércia é mais ou menos irrelevante, pois serve para apenas uma condição.

Etapa 8 resume a configuração manual do valores de sintonia.

IMPORTANTE Certifique-se de que a rotina de ajuste da inércia pode ser interrompida se uma condição de percurso final estiver prestes a ocorrer.

1. Insira os ajustes de parâmetro Ajust. Inérc.

Parâmetro do inversor	Configuração
P70 [Sint Autom]	4 "Ajust Inérci"

2. Pressione o botão Partida na barra de controle.

   Quando a rotina Sint. Rotaç estiver concluída, P70 [Sint Autom] muda para 0 "Pronto".

   Verifique os resultados de ajuste em P76 [Inércia Total].

   Quando usar um encoder, o inversor e o motor podem manter a velocidade zero com plena carga mesmo com o freio mecânico aberto.

3. Ajuste a velocidade mínima.

Parâmetro do inversor	Configuração
P522 [Veloc Avanc Mín]	0.00
P523 [Veloc Rev Mín]	0.00

4. Ajuste os limites de velocidade máxima.

Parâmetro do inversor	Configuração
P520 [Veloc Avanc Máx]	Limite da velocidade de avanço usada durante a operação normal. Não mais que a frequência nominal do motor.
P521 [Veloc Rev Máx]	Limite da velocidade reversa usada durante a operação normal. Não mais que a frequência nominal do motor.

5. Define as funções de entrada digital.

Entradas de seleção da velocidade

Parâmetro do inversor	Configuração
P173…175 [Selc X Vel DI *n*]	Núm. da porta de E/S, P1 [Stat. Ent Dig], Bit *n*

Entrada da falha de remoção

Parâmetro do inversor	Configuração
P156 [Falha Clar ED]	Núm. da porta de E/S, P1 [Stat. Ent Dig], Bit *n*

6. Configure a referência de velocidade.

Programe as velocidade pré-definidas de acordo com as entradas de seleção de velocidade usadas.

Status de entrada (1 = Entrada atuada)			Fonte de referência automática
Selc 2 Vel DI	Selc 1 Vel DI	Selc 0 Vel DI	
0	0	0	Referec. A
0	0	1	Referec. A
0	1	0	Referec. B
0	1	1	Veloc 3 Atual
1	0	0	Veloc 4 Atual
1	0	1	Veloc 5 Atual
1	1	0	Veloc 6 Atual
1	1	1	Veloc 7 Atual

Parâmetro do módulo de E/S (porta X)	Configuração
P10 [Selec. RO0]	Porta 0, P935 [Status Unid 1], Bit 16 "Executando"

7. Opere o guindaste com sua unidade de controle.

Verifique as referências de velocidade examinando P930 [Origem Ref Veloc].

8. Defina a sintonia da malha de velocidade.

Parâmetro do inversor	Configuração
P636 [LB Reg Veloc]	20 R/S Define a reação do regulador de velocidade. É usado para calcular os ganhos Kp e Ki.
P76 [Inércia Total]	1,5 s Este valor pode ser aumentado ou diminuído de acordo com a resposta do regulador de velocidade.

P645 [Kp Reg Veloc] = P636 [LB Reg Veloc] x P76 [Inércia Total] = BW x J (Inércia)

Prova de torque

Execute cuidadosamente as etapas a seguir na sequência apresentada.

1. Insira os ajustes do parâmetro Prov Torque.

Parâmetro do módulo de E/S (porta X)	Configuração
P10 [Selec. RO0]	0,00 (Desativ.)
P6 [Invert Saíd Dig]	Bit 0 "Transm Sd 0" = 1 (saída invertida)
P10 [Selec. RO0]	Port 0, P1103 [Status Prov Torq], Bit 4 "Def Fren" = 1

Parâmetro do inversor	Configuração
P1100 [Cnfg Prov Torq]	Bit 0 "TP Ativ" = 1

Uma vez que Prov Torque estiver ativado, o inversor estará em estado de alarme.

2. Selecione a fonte do comentário de posição.

Parâmetro do inversor	Configuração
P135 [Sel Fdbk Pso]	Núm. porta do encoder, P4 [Fdbk Cod 0]

3. Ajuste o tempo para diminuir o torque do motor durante o teste de escorregamento do freio.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1104 [TaxaGir LmtTorq]	10,000 s (padrão)

4. Ajuste o desvio da velocidade.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1105 [Band Dev Veloc]	Inicie com Hz ou RPM padrão.

Aumente esta configuração se o inversor falhar em F20 [Band Vel PrvTorq].

5. Ajuste o nível de desvio da velocidade.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1106 [Int Band Veloc]	0,060 s (padrão)

Aumente esta configuração se o inversor falhar em F20 [Band Vel PrvTorq].

6. Ajuste o tempo de liberação do freio.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1107 [Tempo Liber Fr]	0,100 s (padrão)

Aumente ou diminua esta configuração de acordo com o tempo necessário para abrir o freio.

7. Configure o tempo de definição de frenagem.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1108 [Tempo Def Freio]	0,100 s (padrão)

Aumente ou diminua esta configuração de acordo com o tempo necessário para fechar o freio.

8. Ajuste o escorregamento do freio permitido.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1109 [Viag Alarm Freio]	1,00 (padrão)

Ajusta o número de rotações que o motor é permitido a diminuir a carga quando um escorregamento do freio é detectado.

9. Ajuste a definição do escorregamento do freio.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1110 [Cont Desl Freio]	250,00 (padrão)

Ajusta o número de contagens do encoder para definir uma condição de escorregamento de frenagem. Conta = Encoder PPR x 4

10. Ajuste a tolerância de flutuação do freio.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1111 [Tolerância Flut]	Use Hz ou RPM padrão.

Ajuste o nível em que o temporizador de flutuação começará a contar.

11. Defina o tempo de flutuação do freio.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1113 [TempoFlutVelZero]	5,000 s (padrão)

Define o tempo para manter a velocidade zero com o freio aberto quando o comando de execução for liberado.

Configuração completa

Agora o inversor está configurado e Prov Torque para o controle de freio mecânico está ativado. A carga pode ser aplicada agora.

Neste ponto, DriveObserver pode ser usado para otimizar o ajuste da malha de velocidade. Use uma conversão de escala de tempo de 30 segundos no eixo X

12. Usando o DriveObserver, configure os seguintes rastros.

Parâmetro do inversor	Configuração
P3 [Fdbk Veloc Mtr]	Redimensionado para os limites de velocidade máximos.
P594 [Ref Veloc Arranq]	Redimensionado para os limites de velocidade máximos.
P7 [Corrente Saí]	Redimensionado para o limite de corrente.
P11 [Volts de Bar Dir]	Conversão de escala padrão.
P5 [Fdbk Cr Torque] (opcional)	Conversão de escala padrão.

Opere o guindaste para cima e para baixo com plena carga. Ajuste as taxas de aceleração e desaceleração, se necessário.

Localização de falhas

As falhas a seguir ocorrem com frequência durante o comissionamento do inversor.

F4 “Voltagem Bx”

- Se a fonte principal ainda estiver presente, reduza o nível de subtensão em P461 [Nível Baixa Volt].

F5 “Voltagem Alt”

- Monitore a tensão do barramento CC enquanto operar o guindaste. Quando abaixar a carga, a tensão do barramento CC deve ser limitada a 750 Vcc.
- Verifique se o resistor externo está corretamente conectado/fiado
- Verifique o ajuste do parâmetro como estabelecido no ponto 1.
- Monitore o bit 20 DB Ativ de P935 Status Unid 1. Este bit será energizado quando a frenagem dinâmica estiver ativada.

F20 “Band Vel TrqProve” (falha no desvio de velocidade)

- Esta falha está ativa somente quando TorqProve estiver habilitado.
- O ajuste da malha de velocidade não está correto. Aumente P636 [LB Reg Veloc] ou P76 [Inércia Total]. Se os valores do regulador forem muito altos, eles irão tornar-se instável.
- P3 [Fdbk Veloc Mtr] deve seguir P594 [Ref Veloc Arranq] o mais próximo possível.
- O inversor está entrando no limite de corrente. O inversor está subdimensionado ou a aceleração/desaceleração estão ajustadas para muito rápido.
- O freio não está abrindo. Procure o retificador do freio com defeito.

Para mais informações de falha, consulte Capítulo 6.

Configuração do guindaste – sem encoder

Essas instruções de configuração presumem o seguinte.

- O tamanho do inversor e do motor foi cuidadosamente selecionado
- O resistor de frenagem externo foi devidamente dimensionado
- O inversor está com os ajustes de fábrica.
  Se não, desconecte o borne do relé de saída e emita a reinicialização das configurações de fábrica para o HOST e todas as PORTAS. Conecte o borne novamente.
- A programação é feita através do DriveExecutive ou do DriveExplorer
- O controle do guindaste é feito por meio das entradas operação para frente/operação reversa
- O controle do freio mecânico está conectado ao relé 0 de saída

ATENÇÃO: A perda de controle em aplicações de carga suspensa pode causar ferimentos pessoais e/ou dano no dispositivo. As cargas devem sempre ser controladas pelo inversor ou por um freio mecânico. Os parâmetros 1100 a 1113 são projetados para aplicações de verificação de içamento/torque. É responsabilidade do engenheiro e/ou usuário final configurar os parâmetros do inversor, testar toda funcionalidade de içamento e atender as especificações de segurança de acordo com todos os códigos e normas aplicáveis.

Configuração do inversor

1. Ajuste os parâmetros e insira os dados da placa de identificação.

Parâmetro	Configuração
Detalhes de frenagem	
P370 [Inter Modo A]	1 "Incl"
P372 [Reg Bar Mode A]	2 "Freio Din" (frenagem dinâmica)
P382 [Tipo Resistor FR	1 "Externo"
P383 [Ohms Ext FR]	Valor total em Ohm do resistor externo.
P384 [Watts Ext FR]	Tensão nominal real em watt do resistor externo.
P385 [WattsPulsExt FR]	Valor máximo para o resistor devidamente dimensionado.
P426 [Lim Energ Regen]	-800% (valor mínimo)
Dados da placa de identificação do motor	
P25 [Volts An Motor]	Tensão da placa de identificação do motor.
P26 [Amp An Motor]	Corrente da placa de identificação do motor.
P27 [Freq nominal]	Frequência da placa de identificação do motor.
P28 [RPM An Motor]	Velocidade da placa de identificação do motor.
P29 [Uni Ener An Mtr]	0 "HP" ou 1 "kW"
P30 [Ener Anunc Motor]	Potência nominal na placa de identificação do motor.
P31 [Polos do Mtr]	Número de polos do motor.
Controle do motor	
P35 [Modo Cntl do Mtr]	3 "VF Indução"
Escorregamento do motor	
P621 [Desl RPM em ACT]	Velocidade síncrona – P28 [RPM An Motor] Exemplo: 6 polos – motor de 980 RPM Velocidade síncrona = (frequência NP x 60 s)/pares de polos (50 Hz x 60 s)/3 = 1000 RPM Escorregamento = velocidade síncrona – RPM An Motor = 1000 – 980 = 20 RPM (insira 20 em P621)
Taxa de operação do inversor	
P306 [Taxa Serviço]	1 "Ser pesado"
Hertz da sobrecarga	
P414 [Hertz SC Mtr]	0,00 (Garante que não seja aplicada nenhuma redução da capacidade de corrente.)
Torq AjusteAuto	
P71 [Torq Sint Autom]	100,00% (Usado durante a sintonia de rotação e da inércia.)
Proteção	
P420 [Modo SC Unidade]	1 "Reduz MLP"
P422 [Lim Corrente 1]	200% de P26 [Amp An Motor]
P444 [AçãoPrdFaseSaída]	3 "Flh Par Inér"

Rotinas de ajuste do motor

Sint Est
Esta rotina mede as características do motor com o conjunto de frenagem (freio fechado).

Sint. Rotaç
Esta rotina fornece melhores resultados se os equipamentos conectados permitirem. Ela requer que o freio mecânico abra e o motor possa operar a, pelo menos, 70% da velocidade nominal.

Ajust inérci
Esta rotina mede o tempo de aceleração do sistema até a velocidade nominal.

Sint Est

Durante uma sintonia estática, o freio mecânico permanece configurado.

1. Insira os ajustes de parâmetro do Sint Est.

Parâmetro do inversor	Configuração
P70 [Sint Autom]	2 "Sint Est"

Parâmetro do módulo de E/S (porta X)	Configuração
P10 [Selec. RO0]	0,00 "Desativ."

2. Clique no ícone Controls para abrir a barra de controle.

3. Pressione o botão Partida na barra de controle.

   Quando a rotina Sint Est estiver concluída, P70 [Sint Autom] muda para 0 "Pronto".

Verifique a direção do inversor

1. Realize um teste de direção para verificar a direção correta do guindaste.

Parâmetros do módulo de E/S (porta *n*)	Configuração
P164 [Exec Avan ED]	Núm. porta, P1 [Stat. Ent Dig], Bit *n* (Exc Entr Avanç)
P165 [Exec Rev ED]	Núm. porta, P1 [Stat. Ent Dig], Bit *n* (Exc Rev Avanç)

IMPORTANTE Neste ponto, o guindaste pode ser iniciado através da unidade de controle do guindaste.

Parâmetro do inversor	Configuração
P545 [Sel Ref A Veloc]	Porta 0, P571 [Veloc 1 Atual]
P571 [Veloc 1 Atual]	15 Hz (Ajuste para velocidade baixa para o teste de direção.)
P535 [Temp Acel 1]	2,00 s
P537 [T. Desacel 1]	2,00 s

Parâmetro do módulo de E/S (porta X)	Configuração
P10 [Selec. RO0]	Porta 0, P935 [Status Unid 1], Bit 16 "Executando"

IMPORTANTE Neste ponto, o freio mecânico abrirá quando o inversor estiver operando.

2. Execute o guindaste com sua unidade de controle e verifique se a direção está correta.

   Se a direção do guindaste não estiver correta, altere a direção do motor.

Parâmetro do inversor	Configuração
P40 [Cnfg Opções Mtr]	Bit 4 "Rev Mtr Prin" = 1 (Reverso)

   Execute o guindaste com sua unidade de controle e verifique se a direção está correta agora.

   Mover o gancho do guindaste para uma posição que permitirá o percurso suficiente em ambas as direções.

Sint. Rotaç

Durante uma rotina Sint. Rotaç, o motor executará por 20 segundos na direção comandada. A rotina Sint. Rotaç será executada em uma condição sem carga ou levemente carregada como com o motor conectado a uma caixa de engrenagem, tambor de cabo ou cabo e gancho.

IMPORTANTE Certifique-se de que a rotina Sint. Rotaç pode ser interrompida se uma condição de percurso final estiver prestes a ocorrer.

Se o motor estiver conectado a uma carga, determine se há espaço de percurso suficiente para a sequência de Sint. Rotaç ser concluída. Se necessário, mova o gancho do guindaste para cima e para baixo para obter uma distância de percurso maior na direção oposta.

Se a rotina Sint. Rotaç falhar devido ao carregamento do motor, execute a rotina Sint Est novamente e pule esta rotina.

1. Insira os ajustes de parâmetro do Sint. Rotaç.

Parâmetro do inversor	Configuração
P70 [Sint Autom]	3 "Sint. Rotaç"
P520 [Veloc Avanc Máx]	Limite da velocidade de avanço usada durante a sintonia automática. 70% P27 [Hertz An Motor] no mínimo.
P521 [Veloc Rev Máx]	Limite da velocidade reversa usada durante a sintonia automática. 70% P27 [Hertz An Motor] no mínimo.
Parâmetro do módulo do encoder (porta X)	**Configuração**
P10 [Selec. R00]	Porta 0, P935 [Status Unid 1], Bit 1 "Ativo"

2. Pressione o botão Partida na barra de controle.

   Quando a rotina Sint. Rotaç estiver concluída, P70 [Sint Autom] muda para 0 "Pronto".

   Verifique os resultados de ajuste em P73 [Queda Volt RC], P74 Queda Volt Rfg], e P75 [Ref corrent flux].

Ajust Inérci

A rotina Ajust Inérci mede o tempo de aceleração do sistema (com carga) usando P71 [Torq Sint Autom] até a velocidade nominal. A velocidade de teste pode ser limitada com a redução P520 [Veloc Avanc Máx] e P521 [Veloc Rev Máx]. O teste mais rápido é alcançado com P71 [Torq Sint Autom] ajustado a um valor alto e P520 [Veloc Avanc Máx] e P521 [Veloc Rev Máx] ajustado a um valor baixo.

Como a carga varia em aplicações de guindastes, o resultado de um ajuste de inércia é mais ou menos irrelevante, pois serve para apenas uma condição.

Etapa 8 resume a configuração manual do valores de sintonia.

IMPORTANTE Certifique-se de que a rotina de ajuste da inércia pode ser interrompida se uma condição de percurso final estiver prestes a ocorrer.

1. Insira os ajustes de parâmetro Ajust. Inérc.

Parâmetro do inversor	Configuração
P70 [Sint Autom]	4 "Ajust Inérci"

2. Pressione o botão Partida na barra de controle.

   Quando a rotina Sint. Rotaç estiver concluída, P70 [Sint Autom] muda para 0 "Pronto".

   Verifique os resultados de ajuste em P76 [Inércia Total].

3. Ajuste a velocidade mínima.

Parâmetro do inversor	Configuração
P522 [Veloc Avanc Mín]	2 x frequência de escorregamento do motor. (Da placa de identificação do motor.)
P523 [Veloc Rev Mín]	2 x frequência de escorregamento do motor. (Da placa de identificação do motor.)

4. Ajuste os limites de velocidade máxima.

Parâmetro do inversor	Configuração
P520 [Veloc Avanc Máx]	Limite da velocidade de avanço usada durante a operação normal. Não mais que a frequência nominal do motor.
P521 [Veloc Rev Máx]	Limite da velocidade reversa usada durante a operação normal. Não mais que a frequência nominal do motor.

5. Define as funções de entrada digital.

   Entradas de seleção da velocidade

Parâmetro do inversor	Configuração
P173…175 [Selc X Vel DI *n*]	Núm. da porta de E/S, P1 [Stat. Ent Dig], Bit *n*

   Entrada da falha de remoção

Parâmetro do inversor	Configuração
P156 [Falha Clar ED]	Núm. da porta de E/S, P1 [Stat. Ent Dig], Bit *n*

6. Configure a referência de velocidade.

   Programe as velocidade pré-definidas de acordo com as entradas de seleção de velocidade usadas.

Status de entrada (1 = Entrada atuada)			Fonte de referência automática
Selc 2 Vel DI	Selc 1 Vel DI	Selc 0 Vel DI	
0	0	0	Referec. A
0	0	1	Referec. A
0	1	0	Referec. B
0	1	1	Veloc 3 Atual
1	0	0	Veloc 4 Atual
1	0	1	Veloc 5 Atual
1	1	0	Veloc 6 Atual
1	1	1	Veloc 7 Atual

Parâmetro do módulo de E/S (porta X)	Configuração
P10 [Selec. R00]	Porta 0, P935 [Status Unid 1], Bit 16 "Executando"

7. Opere o guindaste com sua unidade de controle.

   Verifique as referências de velocidade examinando P930 [Origem Ref Veloc].

8. Defina a sintonia da malha de velocidade.

Parâmetro do inversor	Configuração
P636 [LB Reg Veloc]	20 R/S Define a reação do regulador de velocidade. É usado para calcular os ganhos Kp e Ki.
P76 [Inércia Total]	1,5 s Este valor pode ser aumentado ou diminuído de acordo com a resposta do regulador de velocidade.

P645 [Kp Reg Veloc] = P636 [LB Reg Veloc] x P76 [Inércia Total] = BW x J (Inércia)

Prova de torque

Execute cuidadosamente as etapas a seguir na sequência apresentada.

1. Insira os ajustes do parâmetro Prov Torque.

Parâmetro do módulo de E/S (porta X)	Configuração
P10 [Selec. RO0]	0,00 (Desativ.)
P6 [Invert Saíd Dig]	Bit 0 "Transm Sd 0" = 1 (saída invertida)
P10 [Selec. RO0]	Port 0, P1103 [Status Prov Torq], Bit 4 "Def Fren" = 1

Parâmetro do inversor	Configuração
P1100 [Cnfg Prov Torq]	Bit 0 "TP Ativ" = 1 Bit 1 "S/Codif" = 1 Bit 5 "DeslFreSCd" = 1

IMPORTANTE Uma vez que Torque Prove estiver ativado, o inversor estará no estado de alarme como descrito na página 344. Leia cuidadosamente a declaração de atenção e ajuste o parâmetro necessário.

2. Ajuste o desvio da velocidade.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1105 [Band Dev Veloc]	10 Hz

Este ajuste pode ser reduzido quando o sistema estiver sintonizado. Quanto mais baixo for o valor, mais rápida será a proteção.

3. Ajuste o nível de desvio da velocidade.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1106 [Int Band Veloc]	0,200 s (padrão)

Este ajuste pode ser reduzido quando o sistema estiver sintonizado. Quanto mais baixo for o valor, mais rápida será a proteção.

4. Ajuste a tolerância de flutuação do freio.

Parâmetro do inversor	Configuração
P1111 [Tolerância Flut]	2 a 3 vezes a frequência de escorregamento do motor.

Ajustar o nível em que o freio mecânico definirá o modo sem encoder.

Configuração completa

Agora o inversor está configurado e Prov Torque para o controle de freio mecânico está ativado. A carga pode ser aplicada agora.

Neste ponto, DriveObserver pode ser usado para otimizar o ajuste da malha de velocidade. Use uma conversão de escala de tempo de 30 segundos no eixo X

5. Usando o DriveObserver, configure os seguintes rastros.

Parâmetro do inversor	Configuração
P3 [Fdbk Veloc Mtr]	Redimensionado para os limites de velocidade máximos.
P594 [Ref Veloc Arranq]	Redimensionado para os limites de velocidade máximos.
P7 [Corrente Saí]	Redimensionado para o limite de corrente.
P11 [Volts de Bar Dir]	Conversão de escala padrão.
P5 [Fdbk Cr Torque] (opcional)	Conversão de escala padrão.

Opere o guindaste para cima e para baixo com plena carga. Ajuste as taxas de aceleração e desaceleração, se necessário.

Localização de falhas

As falhas a seguir ocorrem com frequência durante o comissionamento do inversor.

F4 “Voltagem Bx”

- Se a fonte principal ainda estiver presente, reduza o nível de subtensão em P461 [Nível Baixa Volt].

F5 “Voltagem Alt”

- Monitore a tensão do barramento CC enquanto operar o guindaste. Quando abaixar a carga, a tensão do barramento CC deve ser limitada a 750 Vcc.
- Verifique se o resistor externo está corretamente conectado/fiado
- Verifique o ajuste do parâmetro como estabelecido no ponto 1.
- Monitore o bit 20 DB Ativ de P935 Status Unid 1. Este bit será energizado quando a frenagem dinâmica estiver ativada.

F20 “Band Vel TrqProve” (falha no desvio de velocidade)

- Esta falha está ativa somente quando TorqProve estiver habilitado.
- O ajuste da malha de velocidade não está correto. Aumente P636 [LB Reg Veloc] ou P76 [Inércia Total]. Se os valores do regulador forem muito altos, eles irão tornar-se instável.
- P3 [Fdbk Veloc Mtr] deve seguir P594 [Ref Veloc Arranq] o mais próximo possível.
- O inversor está entrando no limite de corrente. O inversor está subdimensionado ou a aceleração/desaceleração estão ajustadas para muito rápido.
- O freio não está abrindo. Procure o retificador do freio com defeito.

Para mais informações de falha, consulte Capítulo 6.

Função Pump-Off

Características gerais

A função Pump Off é usada para alterar automaticamente a velocidade da ou parar o balancim de bomba com base na realimentação do torque no motor. Isto é útil para maximizar a produção do poço e reduzir o desgaste mecânico.

A função Pump-Off pode ser detectada em uma das duas maneiras selecionadas em P1187 [Conf Bomba Des].

- Método de torque do êmbolo descendente: Ajuste 0 “automático” ou 1 “posição”
  O torque do êmbolo descendente do balancim de bomba é baseado em uma forma de onda detectado.
- Método do torque de ciclo: Ajuste 2 “Ciclo”
  O torque do êmbolo descendente do balancim da bomba é baseado em um ciclo completo de ataque da bomba.

Ajustar

Para usar o recurso Pump-Off, o inversor precisa operar no modo de controle vetorial de fluxo (FV). Este modo precisa que os dados da placa de identificação do motor sejam inseridos e que a rotina de autoajuste do motor seja concluída. Os dados de relação da caixa de engrenagens e de tamanho da polia também são necessários.

O controle de Pump-off pode ser ajustado para usar uma avaliação inicial do torque que é criado quando o inversor opera pela primeira vez ou a partir do valor de referência fixo. O valor de referência fixo é útil se o inversor não puder detectar uma forma de onda de assinatura devido às condições do poço. O inversor não criará um novo valor de referência com base em qual pode ser a condição Pump-Off.

O torque do êmbolo descendente pode alterar a posição em alguns poços devido ao escorregamento no sistema. Nestes casos, os picos e vales da forma de onda de torque se movem o suficiente de forma que a reconexão da posição pode não funcionar corretamente. Isto também pode ser visto no ponto de teste de posição em que a posição continuará a reinicializar precocemente. Para trabalhar nestas bombas, a forma de onda de torque em um ciclo é a média.

Coleta de dados do motor e da bomba

Preencha a tabela com os dados da placa de identificação do motor e a bomba listados.

Dados do motor		
Tensão na placa de identificação do motor		V
FLA na placa de identificação do motor		A
Herts na placa de identificação do motor		Hz
RPM na placa de identificação do motor		RPM
Potência na placa de identificação do motor		Hp
Polos do Mtr		Polo
Dados da bomba		
Diâmetro da polia da caixa de engrenagens		in.
Relação da caixa de engrenagens		:
Classificação da caixa de engrenagens		Kin#
Diâmetro da polia do motor		in.

Inserção dos dados do motor

Insira os dados do motor acima e ajuste os parâmetros.

Parâmetro	Configuração
Nível de acesso	
P301 [Nível Acesso]	2 "Expert"
Dados da placa de identificação do motor	
P25 [Volts An Motor]	Tensão da placa de identificação do motor.
P26 [Amp An Motor]	Corrente da placa de identificação do motor.
P27 [Freq nominal]	Frequência da placa de identificação do motor.
P28 [RPM An Motor]	Velocidade da placa de identificação do motor.
P29 [Uni Ener An Mtr]	0 "HP" ou 1 "kW"
P30 [Ener Anunc Motor]	Potência nominal na placa de identificação do motor.
P31 [Polos do Mtr]	Número de polos do motor.
Controle do motor	
P35 [Modo Cntl do Mtr]	3 "VF Indução"

Execução da rotina de ajuste do motor

Neste ponto, o inversor pode ser ajustado para o motor. As rotinas de autoajuste podem ser acessadas diretamente ou através do menu Start Up.

Quanto ajustar, recomenda-se que o motor esteja desacoplado do balancim da bomba e que uma rotina de ajuste da rotação seja realizada. Se isto não for possível, execute uma rotina de ajuste estático.

ATENÇÃO: Durante este procedimento, pode ocorrer a rotação do motor em uma direção indesejada. Para proteger contra possíveis ferimentos e/ou danos ao equipamento, recomenda-se que o motor seja desconectado da carga antes de continuar.

Acesso ao autoajuste diretamente

1. Verifique se o motor está girando na direção de avanço colocando o motor em jog. A rotação deve girar no sentido horário, na direção do eixo. Se necessário, corrija a direção da rotação com um dos seguintes métodos.
   a. Troque um dos dois condutores do motor. Este método é recomendado para ajudar a evitar confusão posteriormente.
   b. Mude a direção do motor ao configurar o firmware do inversor.

Parâmetro do inversor	Configuração
P40 [Cnfg Opções Mtr]	Bit 4 "Rev Mtr Prin" = 1 (Reverso)

2. Quando a direção for estabelecida, insira o ajuste do parâmetro de ajuste da rotação.

Parâmetro do inversor	Configuração
P70 [Sint Autom]	3 "Sint. Rotaç"

3. Pressione Start e deixe que o inversor conclua a rotina de autoajuste.

Quando concluir, o motor pode ser acoplado ao balancim de bomba.

Acesso ao autoajuste através do menu Start Up

1. Usando interface homem-máquina (IHM), pressione a tecla (Folders) para navegar até a guia Start Up.
2. Selecione General Startup e responda as perguntas quando solicitado.

Quando concluir, o motor pode ser acoplado ao balancim de bomba.

Inserção dos dados da bomba

Insira os dados da bomba e ajuste os parâmetros.

Parâmetro	Configuração
Balancim de bomba	
P1178 [Polia Motor]	Diâmetro em polegadas.
P1179 [ConfBomb PoçPetr	1 "Balancim de bomba"
P1181 [Limit Cx Engr]	Percentual de P1182 [Class Cx Engr]
P1182 [Class Cx Engr]	Classificação da caixa de engrenagens na placa de identificação.
P1183 [Rel Cx Engr]	Classificação da engrenagem na placa de identificação.
P1184 [Polia Cx Engr]	Diâmetro em polegadas.
Bmb Desl	
P1187 [Conf Bomba Des]	0 "automático" (padrão)
P1189 [Ação Bomb Des]	Selecione a ação desejada.
P1190 [Ctrl Bomba Des]	0 "desabilitar" (padrão)

Inserção dos dados de regulagem do barramento desejados

Os ajustes de parâmetros a seguir presumem que um resistor de frenagem dinâmica seja usado.

Parâmetro	Configuração
Recursos de frenagem	
P372 [Reg Bar Mode A]	2 "Frenagem dinâmica" (1)
P382 [Tipo Resistor FR	1 "Externo"
P383 [Ohms Ext FR]	Baseado na preferência de desempenho.
P384 [Watts Ext FR]	Baseado na preferência de desempenho.
P385 [WattsPulsExt FR]	Baseado na preferência de desempenho.
Sobrecarga do motor	
P409 [Ação Inib Desac	0 "Ignorar"
Limites de carga	
P426 [Lim Energ Regen]	Ajuste para corresponder ao valor calculado para P671 [Limit Torque Neg], veja abaixo.

(1) Se nenhum resistor de frenagem dinâmica for usado, ajuste P372 [Reg Bar Mode A] em 1 "Freq ajuste" (padrão). A velocidade será sacrificada para a regulagem do barramento e pode ser necessário ajustar P524 [Limit SobreVelo].

Os limites de torque positivo e negativo listados abaixo são calculados na energização e inseridos pelo inversor.

- P670 [Limit Torque Pos] é calculado usando os parâmetros do motor.
- P671 [Limit Torque Neg] é calculado usando o valor ohmico do resistor de frenagem dinâmica e o torque nominal do motor. Se um resistor de frenagem dinâmica não for usado, o limite de torque negativo padrão é usado.

Mude P426 [Lim Energ Regen] para corresponder ao valor em P671 [Limit Torque Neg] para maximizar o desempenho da frenagem dinâmica.

Armazenamento do torque do ciclo da bomba

1. Verifique se o poço está cheio.
2. Insira uma velocidade de comando.
3. Inicie o balancim de bomba na IHM.
4. Ajuste P1192 [Arm Ciclo Bomba] na opção 1 “Habilitar.”

   Se o recurso Pump-Off detecta uma forma de onda de assinatura do torque do balancim da bomba, a forma de onda é armazenada e os parâmetros reinicializados em 0 “desabilitados.”

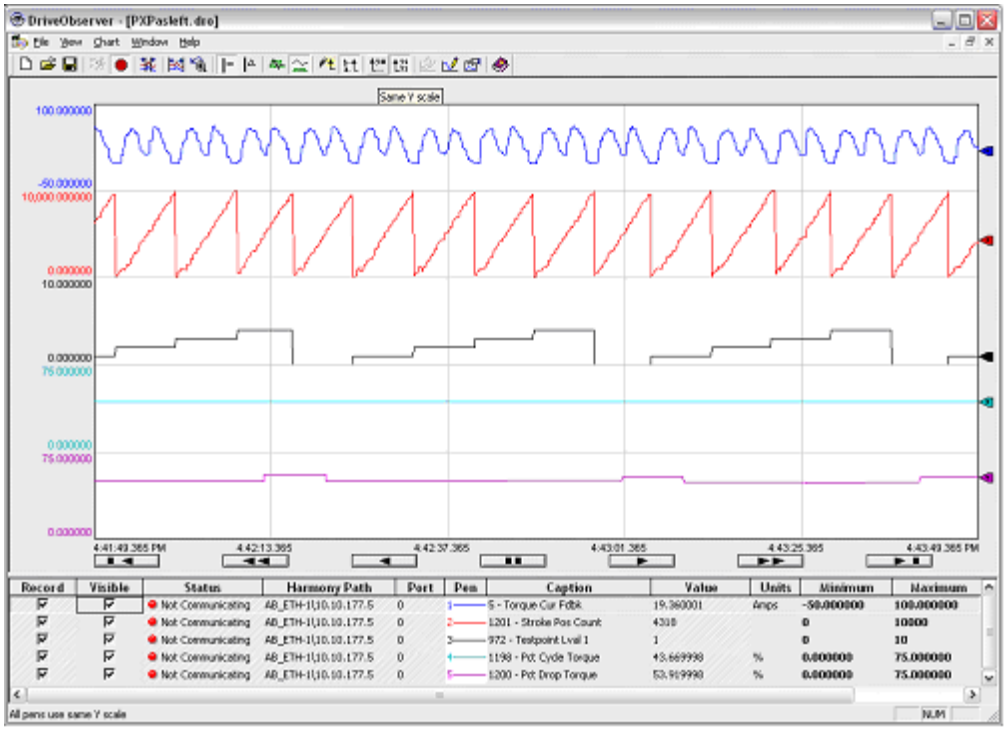
   Se este parâmetro não for reinicializado em 0 “desabilitado,” ajuste P1187 [Conf Bomba Des] para a opção 2 “Ciclo.” Neste modo, o torque de todo o ciclo é usado porque o torque de baixo de ataque foi usado na detecção de Pump-Off original. Ajuste superior do ataque não é necessário neste modo.

Inicialização da posição do êmbolo descendente

1. Ajuste P1193 [Conf Sup Pos Atq] para a opção 1 “Habilitar.”

   Use um interface homem-máquina (IHM) para evitar qualquer atraso na comunicação.
2. Pressione entre quando visualizar o arreio na posição superior. Isto ajustará a posição do êmbolo no torque do ciclo da bomba armazenado.
3. Pare o inversor.
4. Configure os DriveObserver com os parâmetros a seguir.
   - P5 [Fdbk Cr Torque]
   - P972 [Niv Pt Teste]
   - P1198 [Perc Trq Ciclo]
   - P1200 [Perc Trq Queda]
   - P1201 [Cont Pos Ataque]

Figura 2 – Configurações do DriveObserver



O valor de P970 [Selec Pt Teste 1] é referenciado em P972 [Niv Pt Teste 1].

5. Ajuste P970 [Selec Pt Teste 1] em 2043. Este é a contagem do ciclo.

Inicialização do recurso Pump-Off

1. Ajuste P1190 [Ctrl Bomba Des] para a opção 1 “Baseline Set.”
2. Com o poço cheio, inicie o inversor.

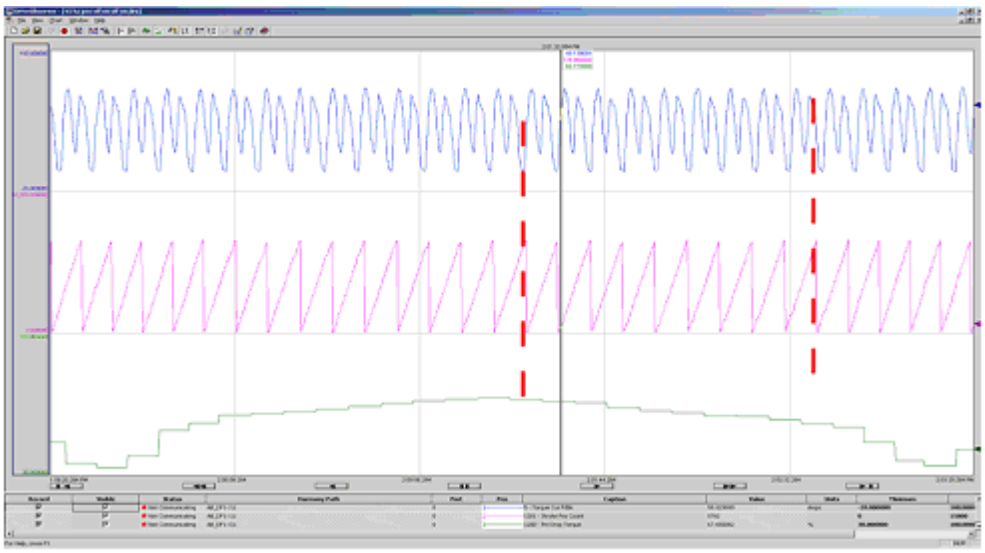
   Você deve ver as formas de onda semelhantes às exibidas na Figura 2. Monitore o balancim de bomba e verifique a ação de Pump-Off.

Ajuste final

P1195 [Nível Bomb Des], P1196 [Veloc Bomb Des] e P1197 [Temp Bomb Des] contribuem para a produtividade do poço e precisarão ser ajustados. Para mais informações, leia as descrições do parâmetro em Capítulo 3.

Ocasionalmente, a posição começa a desviar em relação à assinatura do torque. Se isto ocorrer, ajuste P1188 [Ajust Bomb Des] Bit 1 "Pos Offset" em 1. Consulte Figura 3 para ver com o que se parece.

Figura 3 – Correção do desvio



Observe como a posição foi desviada em relação ao torque fazendo com que uma parte diferente da forma de onda seja a média do torque do êmbolo descendente. Isto resultará em uma falsa condição Pump-Off. A energização do bit de offset da posição corrigirá isto.

Modo de espera

Se P1189 [Ação Bomb Des] estiver definido como 1 "Always Stop," 2 "Stop After 1" ou 3 "Stop After 2," a função Sleep Wake precisa ser configurada. Ajuste os parâmetros a seguir.

Parâmetro	Configuração
Recursos de partida	
P350 [Modo Sleep Wake]	1 "Direto" (habilitado)
P351 [SelRef SleepWake	1207 (inserido na guia Numeric Edit.)
P355 [Hora Wake]	Tempo de rearme desejado (máximo de 64.800 segundos).

Resumos de controle Pump-Off

Ajuste automático/avaliação inicial da posição

A seguir, há uma visão geral de como o controle Pump-Off inicial é configurado no PowerFlex 753. Esta é a configuração padrão, usando o torque do êmbolo descendente com P1187 [Conf Bomba Des] ajustado em 0 "Automático" ou 1 "Posição" e P1190 [Ctrl Bomba Des] ajustado em 1 "Ajuste da avaliação inicial."

Ajuste do comando da velocidade de base

Um ajuste da velocidade comandada é escolhido com base nas características do poço para produzir o desempenho desejado da bomba na maior parte do tempo. O controle Pump-off é ajustado para manter o desempenho aceitável da bomba quando as condições mudarem temporariamente.

1. O controle Pump-off requer que o inversor esteja em "At Speed." Visualize P935 [Status Unid 1] Bit 8 para verificar esta condição de operação.
2. Quando P935 [Status Unid 1] Bit 8 "At Speed" = 1, o balancim de bomba interno no bit de velocidade e o comando de velocidade da corrente estão salvos.
3. São feitas amostras dos próximos dez torques do êmbolo descendente e eles são adicionados.
4. A média dos torque do êmbolo descendente é salva como a avaliação inicial para a velocidade atual.
5. P1191 [Sts Ciclo Bomba] Bit 6 "Pump Stable" = 1.

   Quando o bit 6 = 0, o inversor está calculando a média de um novo torque da avaliação inicial.
6. O balancim de bomba está funcionando em condições normais.
7. Enquanto operar em condições normais, o quinto êmbolo é comparado à avaliação final para verificar a condição Pump-off. A contagem do êmbolo pode ser monitorado no ponto de teste TP 2043.

   Alteração em torque do êmbolo descendente

   Se a amostra de torque do êmbolo descendente for menor ou maior que a avaliação inicial de acordo com o percentual ajustado em P1195 [Nível Bomb Des], P1191 [Sts Ciclo Bomba] Bit 5 "PumpOff Alarm"= 1 e o inversor espera por uma segunda amostra.

   Se a segunda amostra também for menor ou maior que a avaliação inicial de acordo com o percentual ajustado em P1195 [Nível Bomb Des], uma condição Pump-Off é detectada.

   Execução da velocidade reduzida

   Quando existir uma condição Pump-Off e P1189 [Ação Bomb Des] estiver definido em 0 "Change Speed," a velocidade comandada é reduzida de acordo com o percentual ajustado em P1196 [Veloc Bomb Des].

   Velocidade reduzida = Velocidade comandada – (velocidade comandada x P1196)

8. Quando a velocidade reduzida for alcançada, P935 [Status Unid 1] Bit 8 “At Speed” = 1, são feitas amostrar dos próximos dez torques do êmbolo descendente e adicionados.
9. A média dos torque do êmbolo descendente é salva como a avaliação inicial para a nova velocidade. P1191 [Sts Ciclo Bomba] Bit 6 “Pump Stable” é redefinido.
10. O balancim de bomba na velocidade reduzida para o período ajustado em P1197 [Temp Bomb Des], o balancim da bomba reinicia o bombeamento no comando da velocidade nominal. (Etapa 6 nesta sequência.)

    Se P1189 [Ação Bomb Des] estiver definido em 3 “Stop After 2”, vá para Etapa 11.

    Sempre que o comando de velocidade nominal for alterado pelo operador, processo reinicia na Etapa 1 desta sequência. Isto não se aplica às alterações de velocidade disparadas por P1189 [Ação Bomb Des] quando uma condição Pump-Off for detectada.
11. Enquanto executar com a primeira velocidade Pump-off reduzida, o quinto êmbolo é comparado à nova avaliação inicial para uma condição Pump-Off.

    Se as amostras de torque do êmbolo descendente permanecer estável durante o tempo ajustado em P1197 [Temp Bomb Des], a velocidade comandada retorna à velocidade nominal original e as amostradas de torque do êmbolo descendente são comparadas à avaliação inicial original. (Etapa 6 nesta sequência.)

    Se duas amostras de torque do êmbolo descendente forem menores ou maiores que a nova avaliação inicial de acordo com o percentual definido em P1195 [Nível Bomb Des], a condição Pump-Off persistir e a velocidade comandada for reduzida de acordo com o percentual definido em P1196 [Veloc Bomb Des] pela segunda vez.
12. Quando a segunda velocidade reduzida for alcançada, P935 [Status Unid 1] Bit 8 “At Speed” = 1, são feitas amostrar dos próximos dez torques do êmbolo descendente e adicionados.
13. A média dos torque do êmbolo descendente é salva como a avaliação inicial para a segunda nova velocidade. P1191 [Sts Ciclo Bomba] Bit 6 “Pump Stable” é redefinido.
14. O balancim de bomba na segunda velocidade reduzida para o período ajustado em P1197 [Temp Bomb Des], o balancim da bomba reinicia o bombeamento no comando da velocidade nominal. (Etapa 6 nesta sequência.)
15. Enquanto executar com a segunda velocidade Pump-off reduzida, o quinto êmbolo é comparado à segunda nova avaliação inicial para uma condição Pump-Off persistente.

    Se as amostras de torque do êmbolo descendente permanecer estável durante o tempo ajustado em P1197 [Temp Bomb Des], a velocidade comandada retorna à velocidade nominal original e as amostradas de torque do êmbolo descendente são comparadas à avaliação inicial original. (Etapa 6 nesta sequência.)

Se duas amostras de torque do êmbolo descendente forem menores ou maiores que a nova avaliação inicial de acordo com o percentual definido em P1195 [Nível Bomb Des], a condição Pump-Off persiste e o inversor para durante o período definido em P353 [Hora Sleep].

16. Quando P353 [Hora Sleep] expira, o balancim da bomba reinicia e opera em condições normais. (Etapa 6 nesta sequência.)

Quando P1189 [Ação Bomb Des] estiver ajustado em 2 "Stop After 1", o inversor para durante o período definido em P353 [Hora Sleep] após uma redução de velocidade. (Etapa 11 nesta sequência.)

Quando P1189 [Ação Bomb Des] estiver ajustado em 1 "Always Stop", o inversor para durante o período definido em P353 [Hora Sleep] na primeira detecção de uma condição Pump-Off. Quando P353 [Hora Sleep] expira, o balancim da bomba reinicia e opera em condições normais. (Etapa 6 nesta sequência.)

Quando P1192 [Arm Ciclo Bomba] não mudar para 0 "desabilitar" novamente, o inversos não pode detectar uma forma de onda de assinatura de torque do balancim da bomba para usar como uma avaliação final. Um valor de referência fixo será necessários para operar o poço. Consulte a próxima seção.

Valor de referência fixado pelos dados de torque do ciclo

A seguir, está um resumo de como o controle Pump-Off inicial é configurado no PowerFlex 753. Esta configuração usa os dados de torque do ciclo com P1187 [Conf Bomba Des] definido em "Cycle" e P1190 [Ctrl Bomba Des] definido em 2 "Fixed Setpt."

1. O controle Pump-off requer que o inversor esteja em "At Speed." Visualize P935 [Status Unid 1] Bit 8 para verificar esta condição de operação.
2. Quando P935 [Status Unid 1] Bit 8 "At Speed" = 1, o balancim de bomba interno no bit de velocidade e o comando de velocidade da corrente estão salvos. O bit At Speed não é mais exibido até que o comando de velocidade seja alterado ou o inversor pare.

   Os próximos três êmbolos são usados para permitir que a bomba assente.
3. P1191 [Sts Ciclo Bomba] Bit 6 "Pump Stable" = 1.
4. O balancim de bomba está funcionando em condições normais.
5. Enquanto operar em condições normais, o quinto êmbolo é comparado à avaliação final para verificar a condição Pump-off.

   Alteração em torque do êmbolo descendente

   Se a amostra de torque do êmbolo descendente for menor ou maior que a avaliação inicial de acordo com o percentual ajustado em P1195 [Nível Bomb Des], P1191 [Sts Ciclo Bomba] Bit 5 "PumpOff Alarm"= 1 e o inversor espera por uma segunda amostra.

   Se a segunda amostra também for menor ou maior que a avaliação inicial de acordo com o percentual ajustado em P1195 [Nível Bomb Des], uma condição Pump-Off é detectada.

Execução da Ação de Pump-Off

Quando uma condição Pump Off existir, o inversor seguirá o ajuste de P1189 [Ação Bomb Des]. O processo recomeça na Etapa 1 nesta sequência permitindo que os cinco êmbolos deixem a bomba assentar.

Sempre que o comando de velocidade nominal for alterado pelo operador, processo reinicia na Etapa 1 desta sequência.

Quando P1187 [Conf Bomba Des] está definido em 2 "Cycle," o torque do êmbolo completo é usado para a detecção de Pump-Off. Um contador de posição separado é habilitado e usa a relação de engrenagem e a realimentação de velocidade para criar uma posição. A relação de engrenagem deve ser definida corretamente para isto funcionar.

- A posição incrementa a cada 2 ms com base na frequência de saída. O torque é adicionado a um buffer e um contador incrementa.
- Quando o contador de posição alcançar 10.000, o contador é reinicializado em 0. O buffer de torque é dividido pelo contador para criar o torque médio para o ciclo.
- Este torque é o torque do ciclo completo e é usado porque o torque do êmbolo descendente foi usado na detecção definida pela avaliação inicial.

Tabela 1 – Pontos de teste Pump-Off do PowerFlex 753

Ponto de teste	Descrição
TP 2031	Torque do motor em Pump-Off
TP 2032	Êmbolo superior em Pump-Off
TP 2033	POSIÇÃO 1 em Pump-Off
TP 2034	POSIÇÃO 2 em Pump-Off
TP 2035	POSIÇÃO 3 em Pump Off
TP 2036	POSIÇÃO 4 em Pump Off
TP 2037	POSIÇÃO 5 em Pump Off
TP 2038	Posição ativa em Pump-Off
TP 2039	Estado da posição em Pump-Off
TP 2040	Torque do filtro muito alto para a detecção da posição em Pump-Off
TP 2041	Estado da controle do balancim da bomba em Pump-Off
TP 2042	Média de torque usada para o estado de controle em Pump-Off
TP 2043	Contagem do ciclo em Pump-Off
TP 2044	Contagem do alarme em Pump-Off
TP 2045	Torque de pico em Pump-Off
TP 2046	Posição de offset em Pump-Off
TP 2047	Ref de torque do simulador
TP 2048	Posição de torque mínima
TP 2049	Nível de Pump-Off ativo
TP 2050	Integrador do torque do êmbolo descendente
TP 2051	Posição do êmbolo completo para o modo do ciclo
TP 2052	Ajuste para o indicador de posição

Tabela 2 – Lista de parâmetros

Nº.	Nome da tela
1187	Conf Bomba Des
1188	Ajust Bomb Des
1189	Ação Bomb Des
1190	Ctrl Bomba Des
1191	Sts Ciclo Bomba
1192	Arm Ciclo Bomba
1193	Conf Sup Pos Atq
1194	Vlr Ref Torque
1195	Nível Bomb Des
1196	Veloc Bomb Des
1197	Temp Bomb Des
1198	Perc Trq Ciclo
1199	Perc Trq Levant
1200	Perc Trq Queda
1201	Cont Pos Ataque
1202	Ataque por Min
1203	Cont Bomb Des
1204	ContBmb Descanso
1205	Pos Ataque Dia

Uso do DeviceLogix

Introdução

O DeviceLogix (DLX) é um componente embutido localizado na Port 14 dos inversores PowerFlex Série 750. Ele é usado para controlar as saídas e gerenciar as informações de status localmente junto ao inversor. Ele pode funcionar como stand-alone ou como um complemento ao controle supervisor.

IMPORTANTE A função CopyCat da interface homem-máquina (IHM) não funciona com as seguintes versões de firmware.

- Firmware PowerFlex 753 versão 1.005
- Firmware PowerFlex 755 versões 1.009 ou 1.010.

A programação DeviceLogix para os inversores PowerFlex Série 750 é realizada através de um componente DeviceLogix Editor (ícone), incorporado nas versões a seguir do software do inversor:

Ferramenta de software do inversor	PowerFlex 755 v1.xx	PowerFlex 753 v1.xx, v5.xx PowerFlex 755 v2.xx…v5.xx	PowerFlex 753 v6.xx…v7.xx PowerFlex 755 v6.xx…v7.xx
DriveExplorer	v6.01 (e mais recente)	v6.02 (e mais recente)	v6.04 (e mais recente)
DriveTools SP/DriveExecutive	v5.01 (e mais recente)	v5.02 (e mais recente)	v5.05 (e mais recente)
Perfis agregados do inversor DeviceLogix 5000	v2.01 (e mais recente)	v2.02 (e mais recente)	v4.02 (e mais recente)
Connected Components Workbench	v1.02 (e mais recente)	v1.02 (e mais recente)	v1.02 (e mais recente)

Somente as ferramentas de software do inversor listadas acima podem ser usadas para programar o componente DeviceLogix nos inversores PowerFlex Série 750. Outros editores DeviceLogix, como RSNetWorx para DeviceNet, não podem ser usados.

IMPORTANTE Os projetos DeviceLogix criados com as versões 1.009 ou 1.010 do firmware do PowerFlex 755 podem não funcionar com firmware versão 2.002 ou superior. Pode ser necessário abrir e ajustar esses projetos em um editor (p. ex.: DriveExplorer ou DriveExecutive) antes de descarregá-los no inversor.

Observe as diferenças a seguir dos recursos entre as versões de firmware do inversor:

	PowerFlex 755 v1.xx	PowerFlex 753 v1.xx PowerFlex 755 v2.xx
Biblioteca do DeviceLogix	Versão 3	Versão 4
Número máximo de bloco de funções	90	225
Tempo de atualização do programa pelo número de blocos usados	5 ms (fixos): 1 a 45 blocos 10 ms (fixos): 46 a 90 blocos	5 ms (fixos): 1 a 45 blocos 10 ms (fixos): 46 a 90 blocos 15 ms (fixos): 91 a 135 blocos 20 ms (fixos): 136 a 180 blocos 25 ms (fixos): 181 a 225 blocos

Versão 3 da biblioteca DeviceLogix introduziu os novos recursos a seguir:

- Instruções analógicas (computar, matemática, comparar, etc.)
- Suporte a objeto de linha de habilitação de E/S múltipla
- Recurso recortar e colar
- Retenção do formato da tela
- Ajuda on-line/Dica de ferramenta de bit

Versão 4 da biblioteca DeviceLogix adicionou os novos recursos a seguir:

- Instrução bloco de macro – um elemento personalizado de bloco de funções que contém outros bloco de funções programados pelo usuário para realizar uma tarefa específica
- Instrução PID

Versão 5 da biblioteca DeviceLogix adicionou os novos recursos a seguir:

- Tags definidos pelo usuário para o bloco de funções e lógica ladder
- Instruções de lógica ladder MOV e RESET
- Saídas e entradas boolianas múltiplas para as instruções selecionadas
- Melhorias na seleção da E/S do diagrama de blocos de funções
- Algoritmo aprimorada de atribuição da ordem de processo

Observação: Os inversores PowerFlex 755 v1.xxx podem ser atualizados para v2.xxx para aproveitarem os novos recursos da Versão 4 da biblioteca DeviceLogix e o aumento no número de bloco de funções.

O PowerFlex Série 750 DeviceLogix pode fornecer o capacidade lógica básica para aplicações que permitam um tempo de varredura de 5 a 25 ms dependendo do tamanho do programa, mais o tempo que leva para atualizar a E/S. Ele pode ser usado em ambientes de rede e independente. Ele também pode operar de forma autônoma ao inversor. Por exemplo, é possível continuar a executar se o inversor tiver falhar, ou desconectar de uma alimentação de entrada CA (é necessário a opção de fonte de alimentação auxiliar PowerFlex Série 750 24 Vcc, código de catálogo 20-750-APS).

Não há retenção de dados no DeviceLogix durante o rearme da fonte de alimentação. Os acumuladores do temporizador e do contador, resultados de cálculos e bits travados serão removidos.

Parâmetros

Consulte as descrições dos parâmetros do DeviceLogix incorporado na página 231.

Elementos do bloco de funções

Os elementos do bloco de funções a seguir estão disponíveis:

Bit e E/S analógica[1]	
Processar	ALM TDG PID
Filtrar	LPF
Selecionar/limitar	SEL HLL
Estatística	MAVE
Temporizador/contador	TONR TOFR PULR CTU CTUD
Comparar	MEQ EQU NEQ LES GRT LEQ GEQ
Calcular/matemática	ADD SUB MUL DIV MOD SQR NEG ABS XPY
Mover/lógica	BAND BOR BXOR BNOT BNAND BNOR BXNOR SETD RSTD
Bloco de macros	

[1] Bit e E/S analógica não contam comparado ao bloco de funções total. Todas as outras contagens de elementos, com cada ocorrência de contagem como um bloco de funções.

O DeviceLogix Editor fornece uma interface gráfica para a configuração do bloco de funções e para permitir o controle local junto ao inversor. A navegação e o básico de programação do DeviceLogix Editor não são abordados neste manual. Consulte o DeviceLogix User Manual, publicação RA-UM003A para obter informações adicionais. Ele pode ser encontrado no website Literature Library RA no endereço: http://www.rockwellautomation.com/literature.

Blocos de macro

É possível criar até três blocos de macro pelo usuário e cada um deles pode ser usado 10 vezes. As seleções serão vazias até que um bloco de macro seja criado. O texto do ícone associado a cada bloco de macro também é criado pelo usuário.

Bit e pontos da E/S analógica

O controlador DeviceLogix na porta 14 usa (48) entradas de bit, (48) saídas de bit, (24) entradas analógicas e (17) saídas analógicas para interagir com outras portas no inversor (com os parâmetros do inversor e do periférico).

Entradas de Bit

Entradas de bit disponíveis para o programa DeviceLogix incluem:

Entradas de Bit	Descrição
(16) Entradas booleanas de hardware • DIP1 para DIP 16	Elas se correlacionam aos parâmetros da porta 14 do DeviceLogix P33 [DLX DIP 01] ao P48 [DLX DIP 16]
(32) Entradas booleanas de rede • Pronto, Ativo, Alarme, Com falha, etc.	Eles se correlacionam à palavra de status lógico do DeviceLogix para o inversor. Consulte a página 229 para obter detalhes sobre os bits de palavra de Status Lógico.

As entradas de bit são usadas para conexão com os dispositivos de entrada reais (botões pulsadores, sensores ópticos, etc.) que são fiados a um módulo opcional de E/S no inversor, para monitorar o status do inversor ou para ler um bit em um parâmetro enumerado por bit.

Saídas de bit

As saídas de bit disponíveis para do programa DeviceLogix incluem:

Saídas de bit	Descrição
(16) Saídas booleanas de hardware • DOP1 para DOP 16	Elas se correlacionam aos bits no parâmetro da porta 14 do DeviceLogix P51 [Sts2 SdDig DLX]
(32) Saídas booleanas de rede • Desligar, Ligar, Jog1, Limp falhas, etc.	Eles se correlacionam à palavra de Comando Lógico do DeviceLogix para o inversor. Consulte a página 229 para obter detalhes sobre os bits de palavra de Comando Lógico. Estes bits também podem ser monitorados no parâmetro da porta 14 do DeviceLogix P50 [Sts SdDig DLX].

As saídas de bit são usadas para conexão com os dispositivos de saída reais (luzes, relés, etc.) que são fiados a um módulo opcional de E/S no inversor, para controlar diretamente o inversor por meio de bits de Comando Lógico ou para gravar um bit em um parâmetro enumerado por bit.

Entradas analógicas

As entradas analógicas disponíveis para o programa DeviceLogix incluem:

Entradas analógicas	Descrição
(12) Entrada analógica de hardware • DLX Real InSP1 para DLX Real InSP8 (Real) • DLX DINT InSP1 para DLX DINT InSP4 (DINT)	Registros de bloco de anotações para uso de entrada do programa DLX.
(17) Entradas analógicas de rede • Realimentação de ponto comum (Real) • DLX Et 01 para DevLog. Et 14 (Real) • DevLog. Et 15 para DevLog. Et 16 (DINT)	A realimentação de ponto comum se relaciona com a palavra de realimentação do inversor. As entradas do DLX se correlacionam aos parâmetro da porta 14 do DeviceLogix P17 [DLX Et 01] ao P32 [DevLog. Et 16]
(7) Entradas analógicas diversas • Dados do relógio em tempo real	Ano, Mês, Dia, Diadasemana, Hora, Minuto e Segundo do Relógio em tempo real no inversor

As entradas analógicas são geralmente usadas para conectar os dispositivos de entrada reais (sensor, potenciômetro, etc.) que estão fiados a um módulo opcional de E/S no inversor, para monitorarem a realimentação do inversor, ler o Relógio em tempo real ou ler o parâmetro do inversor/periférico.

Observação: As entradas analógicas de hardware estão disponíveis nos inversores PowerFlex 753 e v2.xxx (e mais recentes) inversores PowerFlex 755.

Saídas analógicas

As saídas analógicas disponíveis para do programa DeviceLogix incluem:

Saídas analógicas	Descrição
(12) Saídas analógicas de hardware • DLX Real OutSP1 para DLX Real OutSP8 (Real) • DLX DINT OutSP1 para DLX DINT OutSP4 (DINT)	Registros de bloco de anotações para uso de saída do programa DLX.
(17) Saídas analógicas de rede • Comando de Referência (Real) • DLX Sd 01 para DLX Sd 14 (Real) • DLX Sd 15 para DLX Sd 16 (DINT)	O comando de referência se relaciona com a palavra de referência do inversor. As saídas do DLX se correlacionam aos parâmetros da porta 14 do DeviceLogix P1 [DLX Sd 01] ao P16 [DLX Sd 16]

As saídas analógicas são geralmente usadas para conectar os dispositivos de saída reais (medidor, painel, válvula, etc.) que estão fiados a um módulo opcional de E/S no inversor, para controlar a Referência ao inversor ou para gravar um parâmetro do inversor/periférico.

Observação: As saídas analógicas de hardware estão disponíveis nos inversores PowerFlex 753 e v2.xxx (e mais recentes) inversores PowerFlex 755.

Dicas

Tipo de dados

Observe que tipos diferentes de dados são suportados pelos parâmetro de E/S analógica do DeviceLogix. Por exemplo, P17 [DLX Et 01] é Real enquanto P32 [DevLog. Et 16] é DINT. Certifique-se de atribuir um DLX Et e um DLX Sd a um parâmetro que tenha o mesmo tipo de dados.

Os elementos do bloco de funções também suporta tipos diferentes e dados.

Clique no botão Properties ... no canto superior direito de cada elemento para exibir as propriedades do Bloco de funções. O campo Function Data Type exibe os tipos de dados suportados. Observe que se Real DLX Ins são usados com um elemento de Bloco de funções configurado para DINT (padrão típico), a fração será truncada.

Datalinks do Firmware PowerFlex 755 v1.xxx e registros de bloco de anotações interno do DeviceLogix (P54 a P81)

DLX Et e DLX Sd são Datalinks e não podem ser mapeados diretamente um a outro ou para outro Datalink, como um Datalink na Ethernet/IP embutida Port 13. Use os registros do bloco de anotações internas DeviceLogix para transferir dados entre os Datalinks.

Exemplo 1 – Leitura de dados da rede

Um valor da rede é a entrada para o DLX Real SP 1.

N:P.P#	Name	Value
[11: 13.1]	DL From Net 01	Port 14: DLX Real SP1

DLX Real SP1 é lido pelo DLX Et 01 e pode agora ser usado como uma entrada analógica no programa DeviceLogix.

N:P.P#	Name	Value
[11: 14.17]	DLX In 01	Port 14: DLX Real SP1

O DLX Real SP1 é o registro intermediário que permite aos dois Datalinks trabalhar juntos.

Exemplo 2 – Gravação de dados na rede

O programa DeviceLogix controle um valor de saída analógica no DLX Sd 01 o qual é gravado no DLX Real SP2.

N:P.P#	Name	Value
[11: 14.1]	DLX Out 01	Port 14: DLX Real SP2

O valor do DLX Real SP2 é a saída para a rede.

N:P.P#	Name	Value
[11: 13.17]	DL To Net 01	Port 14: DLX Real SP2

O DLX Real SP2 é o registro intermediário que permite aos dois Datalinks trabalhar juntos.

Datalinks do PowerFlex 753 (todos) e PowerFlex 755 v2.xxx (e mais recentes) e registros do bloco de anotações internas do DeviceLogix (P82 a P105)

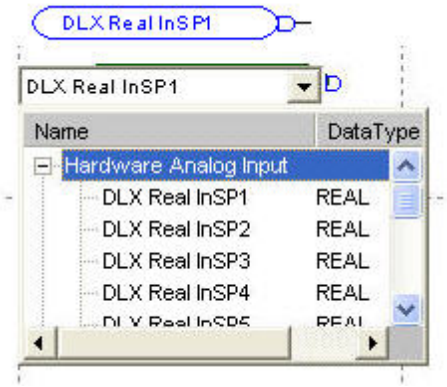
DLX Et e DLX Sd são Datalinks e não podem ser mapeados diretamente um a outro ou para outro Datalink, como um Datalink na Ethernet/IP embutida Port 13. Embora o mesmo método usado com o firmware do PowerFlex 755 v1.xxx possa ser empregado, há uma maneira mais eficiente que não requer o uso de um Datalink DeviceLogix.

Exemplo 1 – Leitura de dados da rede

Um valor da rede é a entrada para o DLX Real InSP1.

Inversor	Datalink	Valor
753	Port 0 P895 [En Dads A1]	Port 14: Ent DLX Real SP1
755	Port 13 P1 [DL da Rede 01]	

DLX Real InSP1 pode agora ser usado como uma entrada analógica de hardware e ser usado diretamente com um bloco de funções (um Datalink DeviceLogix não é necessário).

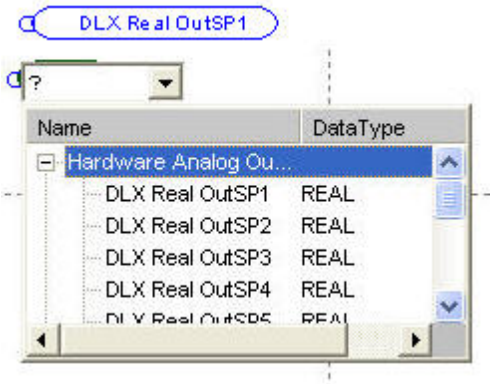


Exemplo 2 – Gravação de dados na rede

O programa DeviceLogix controla um valor de saída analógica que é gravado no DLX Real OutSP1.

Inversor	Datalink	Valor
753	Port 0 P905 [Sd Dados A1]	Port 14: Saída DLX Real SP1
755	Port 13 P17 [DL p/Rd. 01]	

DLX Real OutSP1 pode agora ser usado como uma saída analógica de hardware e ser usado diretamente com um bloco de funções (um Datalink DeviceLogix não é necessário).



Exemplos de programa

Exemplo 1: Operação da chave seletora

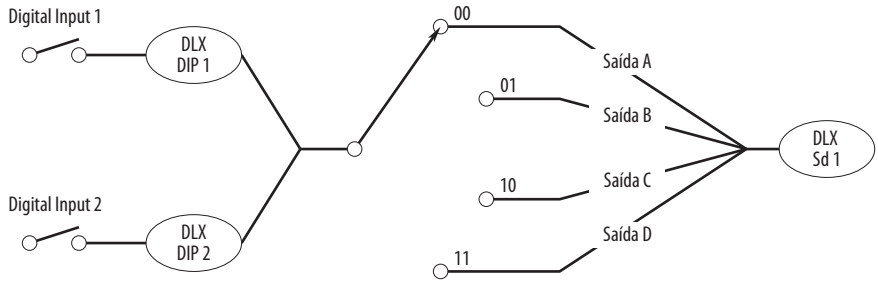
Este exemplo demonstra como a operação de uma chave seletora semelhante ao recurso no PowerFlex 700S pode ser obtida através do DeviceLogix embutido no inversor PowerFlex Série 750. Uma chave seletora é simulada no inversor usando uma combinação de entradas para produzir saídas múltiplas. As entradas digitais no inversor são usadas para produzir velocidades pré-selecionadas múltiplas configuráveis (75 Hz, 85 Hz, 95 Hz e 105 Hz) para P571 [Veloc 1 Atual]. Assume-se que o inversor Série 750 possui um módulo de E/S instalado na Port 4.

A tabela verdade abaixo representa as entradas e saídas para uma chave seletora de 4 posições.

Entradas		Saídas	
Ent 1	Ent 2	Saída binária	Saída da chave seletora
0	0	0	Saída A
0	1	1	Saída B
1	0	2	Saída C
1	1	3	Saída D

O mapa lógico abaixo oferece uma explicação de alto nível sobre como as saídas acima são obtidas.

Figura 4 – Mapa lógico da chave seletora de duas entradas de quatro posições



As entradas discretas no inversor são usadas para Ent 1 e Ent 2. As Saídas A, B, C e D são vinculadas aos registros do bloco de anotações DeviceLogix. Isto permite maior flexibilidade para modificar os valores destas saídas.

A saída resultante pode ser vinculado a um parâmetro e usada no suporte à aplicações do inversor, como a configuração de velocidades pré-selecionadas múltiplas, posicionamento ponto a ponto, etc. Neste exemplo, ela controla a Veloc 1 Atual.

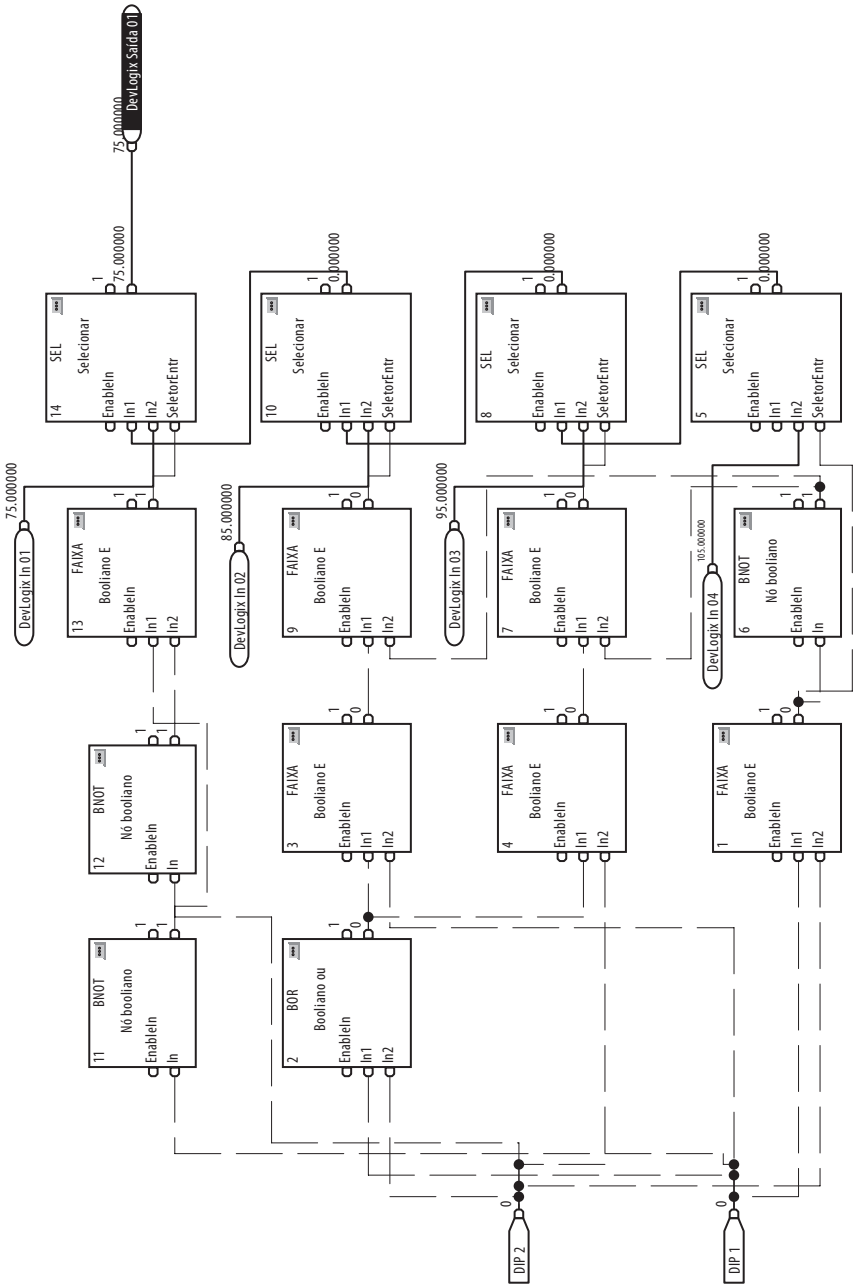
Configuração de parâmetro

Os parâmetros a seguir são configurados para este exemplo:

Nº do parâmetro de canal	Parâmetro	Valor	Descrição
14.1	DLX Sd 01	Port 0:Veloc 1 Atual	
14.33	DLX DIP 1	Port 4: StatusEntDig.Ent 1	Entrada digital 1 da chave seletora
14.34	DLX DIP 2	Port 4: StatusEntDig.Ent 2	Entrada digital 2 da chave seletora
14.17	DLX Et 01	Port 14: DLX Real SP1	Saída A
14.18	DLX Et 02	Port 14: DLX Real SP2	Saída B
14.19	DLX Et 03	Port 14: DLX Real SP3	Saída C
14.20	DLX Et 04	Port 14: DLX Real SP4	Saída D
14.54	DLX Real SP1	75.00	Velocidade pré-selecionada da saída A
14.55	DLX Real SP2	85.00	Velocidade pré-selecionada da saída B
14.56	DLX Real SP3	95.00	Velocidade pré-selecionada da saída C
14.57	DLX Real SP4	105.00	Velocidade pré-selecionada da saída D
0.571	Veloc 1 Atual	varia	Saída resultante da chave seletora

Programação do bloco funcional

O exemplo de operação da chave seletora consiste em 14 blocos que são exibidos abaixo.



Exemplo 2: Operação do bloco do fator de escala

Este exemplo demonstra como a operação de um bloco de escala semelhante ao recurso no PowerFlex 700VC pode ser obtida através do DeviceLogix embutido no inversor PowerFlex Série 750. Um bloco de fator de escala converte em escala um valor de parâmetro e a entrada do bloco é vinculada para um parâmetro que deseja-se escalonar. O bloco do fator de escala também possui limites altos de entrada e de saída e parâmetros de limite inferior.

Figura 5 – Visualização do nível alto do bloco do fator de escala

Entr Ftr Esc Alt determina o valor alto para a entrada do bloco do fator de escala.

Saí Ftr Esc Alt determina o valor alto correspondente para a saída do bloco do fator de escala.

Entr Ftr Esc Bx determina o valor inferior para a entrada do bloco do fator de escala.

Saí Ftr Esc Bx determina o valor inferior correspondente para a saída do bloco do fator de escala.

Vlr Saí Ftr Esc do bloco fica então disponível para o usuário vincular a qualquer parâmetro que aceite links.

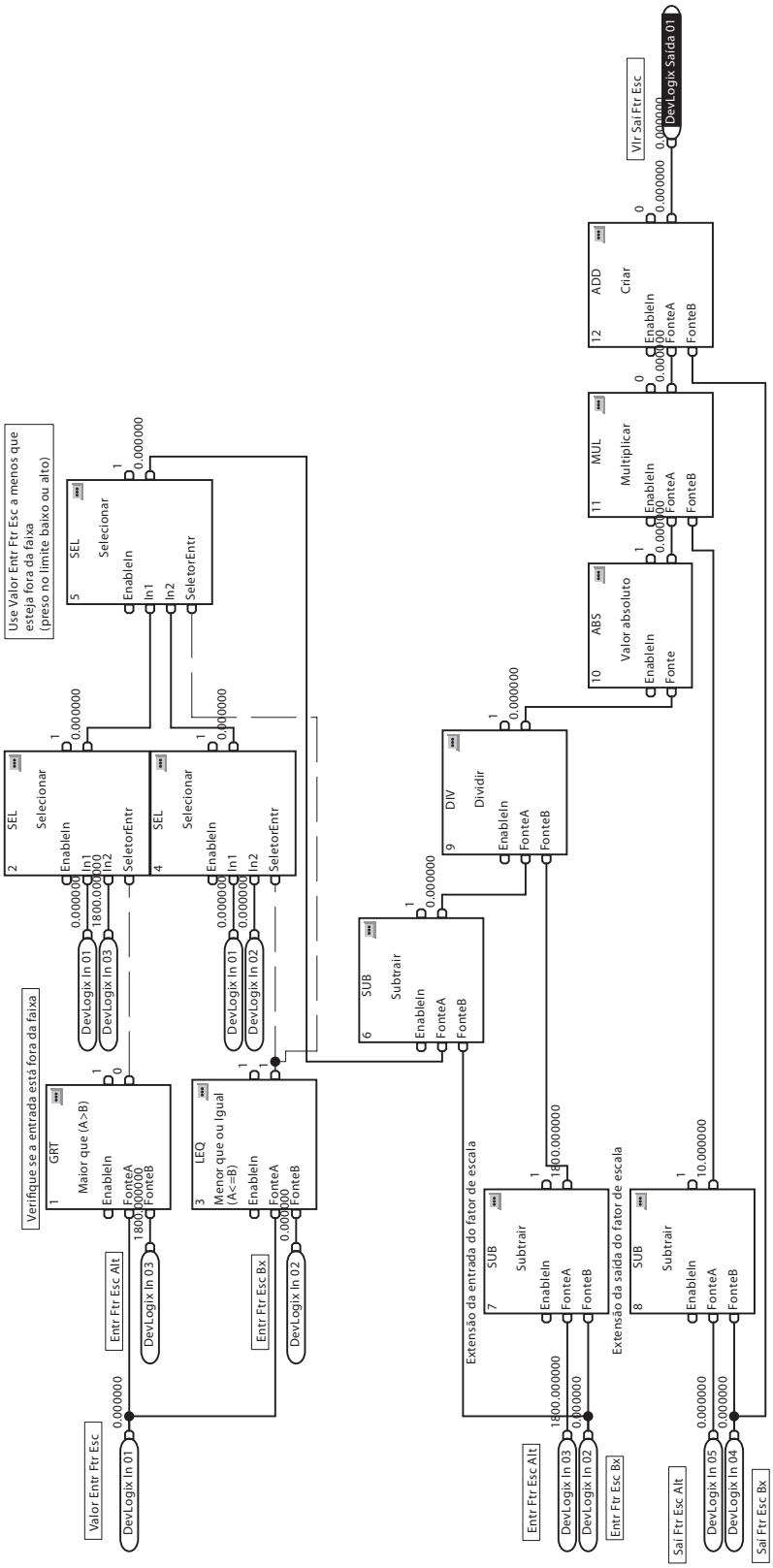
Configuração de parâmetro

Os parâmetros DeviceLogix a seguir são configurados para este exemplo:

Nº do parâmetro de canal	Parâmetro	Valor	Descrição
14.1	DLX Sd 01	* Defina desta forma onde o valor de saída do fator de escala deva ser *	
14.17	DLX Et 01	* Defina desta forma em sua fonte do valor de entrada do fator de escala *	
14.18	DLX Et 02	Port 14: DLX Real SP2	Entr Ftr Esc Bx
14.19	DLX Et 03	Port 14: DLX Real SP3	Entr Ftr Esc Alt
14.20	DLX Et 04	Port 14: DLX Real SP4	Saí Ftr Esc Bx
14.21	DLX Et 05	Port 14: DLX Real SP5	Saí Ftr Esc Alt
14.55	DLX Real SP2	0.0	Vlr Entr Ftr Esc Bx
14.56	DLX Real SP3	1800.00	Vlr Entr Ftr Esc Alt
14.57	DLX Real SP4	0.000	Vlr Saí Ftr Esc Bx
14.58	DLX Real SP5	10.00	Vlr Saí Ftr Esc Alt

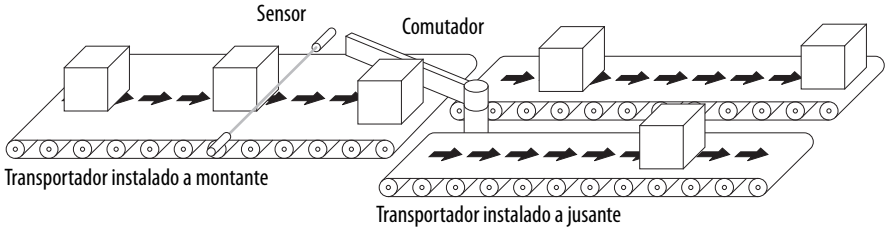
Programação do bloco funcional

O exemplo de operação do bloco de fator de escala consiste em 12 blocos que são exibidos abaixo.



Exemplo 3: Operação do comutador

Este exemplo demonstra a lógica básica de controle para operar um comutador em um sistema de transportador. O comutador direciona partes de um transportador instalado a montante para um dos dois transportadores instalados a jusante. Como alternativa, ele envia 'x' partes para cada transportador instalado a jusante.



A aplicação consiste da E/S discreta a seguir:

Tipo	Nome	Descrição
Entradas	Sensor de presença de peça	Identifica que a peça está presente
Saídas	Atuador do comutador	Controla o atuador do comutador para direcionar o fluxo das peças

Exemplo de especificações lógicas:

- Se o sensor de presença de peça estiver ligado, incremente o contador de peças
- Se a quantidade de peças pré-selecionada for atingida, reinicialize o contador e, como alternativa, ajuste ou reinicialize o atuador do comutador

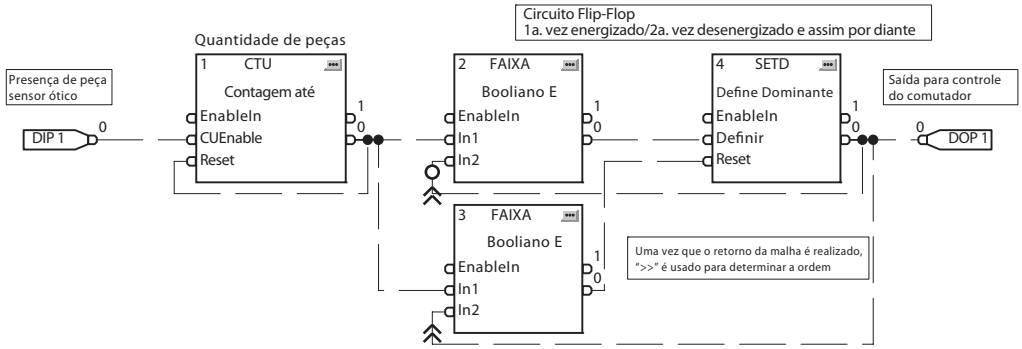
Configuração de parâmetro

Os parâmetros a seguir são configurados para este exemplo:

Nº do parâmetro de canal	Parâmetro	Valor	Descrição
4.20	Selecionar T00	Port 14: Sts2 SdDig DLX.DLX DOPSts0	Saída no módulo de E/S na Port 4
14.33	DLX DIP 1	Port 4: StatusEntDig.Ent 1	Entrada do sensor de presença de peça (módulo de E/S na Port 4)
14.51	Sts2 SdDig DLX		Saída do atuador do comutador

Programação do bloco funcional

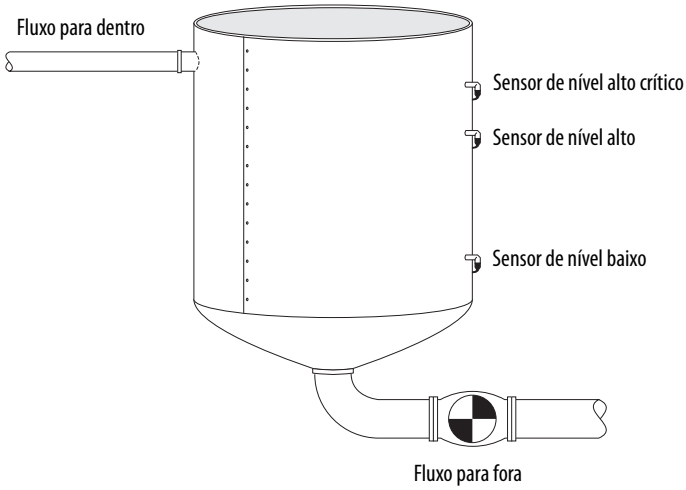
Este exemplo consiste em 4 blocos que são exibidos abaixo.



Exemplo 4: Operação poço molhado

Este exemplo demonstra como a lógica básica de controle pode ser usada para aplicações simples. Assume-se que o inversor PowerFlex 755 possua um módulo de E/S instalado na Port 4.

Figura 6 – Poço molhado



A aplicação consiste da E/S discreta a seguir:

Tipo	Nome	Descrição
Entradas	Botão pulsador de reinicialização de falha	Usado para reinicializar qualquer falha ou alarme
	Sensor de nível alto crítico	Indica um nível criticamente alto. Normalmente, é um backup do sensor de Nível Alto e também é usado para detectar se o sensor de Nível Alto apresenta falha. Quando energizado, o inversor operará a uma frequência ainda mais alta caso seja resultado de um fluxo alto para dentro.
	Sensor de nível alto	Indica que o poço está em um nível alto e que é hora de iniciar a bomba (operação normal). O inversor opera a uma taxa 'normal' a menos que o Nível Alto Crítico foi atingido.
	Sensor de nível baixo	Quando desligado, é usado para indicar que o poço está vazio (contato que os sensores de Nível Alto e Alto Crítico também estão desligados). O inversor para a operação (fim do ciclo de bombeamento).
Saídas	Sinaleiro de falha no sensor	Indica que há um problema com o sensor de nível alto ou com o sensor de nível baixo
	Sinaleiro do alarme de tempo excessivo	Se o inversor opera por mais do que o tempo normal para esvaziar o poço pode ter havido aumento no fluxo interno ou, talvez, o sensor de nível baixo está colado energizado. Uma indicação de alarme é feita e o inversor continua a operar.
	Luz intermitente de falha alta crítica/sirene do alarme	Indica um nível criticamente alto que requer atenção imediata.

Exemplo de especificações lógicas:

- Se o sensor de nível alto crítico ou nível alto está energizado, inicie então o inversor.
  - Se o sensor de nível crítico alto está energizado, alterne então para uma taxa mais alta (90 Hz) pelo restante do ciclo de bombeamento. Ou opere na taxa normal (60 Hz)
  - Opere até que os três sensores de nível estejam desligados
  - A bomba deve operar pelo menos 'x' minutos, no mínimo. Se o sensor de nível baixo falhar, isto evita que o sensor de nível alto ligue e desligue a bomba rapidamente.
- Comunicação de uma condição de falha do sensor
  - O sensor de nível baixo não deve nunca estar desligado quando os sensores de nível alto ou de nível alto crítico estão ligados
  - O sensor de nível alto não deve nunca estar desligado quando o sensor de nível alto crítico está ligado
  - O sensor de nível alto crítico não deve nunca estar ligado quando os sensores de nível alto ou de nível baixo estão ligados
- Comunicação de uma condição de nível alto crítico
  - A saída do nível alto crítico nunca deve estar ligada
- Comunicação se o tempo de ciclo da bomba é maior do que o normal ('y' minutos)
  - Monitore a quantidade de tempo que o ciclo da bomba leva identificando por quanto tempo o inversor está em operação.
  - Se for superior a 'y' minutos, energize a saída do Alarme de Tempo Excessivo
- Reinicialize os alarmes/falhas com uma entrada no botão pulsador Reset

Configuração de parâmetro

Os parâmetros a seguir são configurados para este exemplo.

Os parâmetros DeviceLogix a seguir são configurados para este exemplo:

Nº do parâmetro de canal	Parâmetro	Valor	Descrição
0.520	Veloc Avanc Máx	90.00	
0.545	Sel Ref A Velc	Port 0: Veloc 1 Atual	
0.571	Veloc 1 Atual	60.00	Taxa de bombeamento normal (60 Hz)
0.573	Veloc 3 Atual	90.00	Taxa de bombeamento em alta velocidade (90 Hz)
4.10	Seleção RO0	Port 14: Sts2 SdDig DLX.DLX DOPSts0	Saída da falha do sensor
4.20	Selecionar TO0	Port 14: Sts2 SdDig DLX.DLX DOPSts1	Saída de falha do nível alto crítico
4.30	Selecionar TO1	Port 14: Sts2 SdDig DLX.DLX DOPSts2	Saída do alarme de tempo excessivo
14.33	DLX DIP 1	Port 4: StatusEntDig.Ent 1	Entrada do sensor de nível alto crítico
14.34	DLX DIP 2	Port 4: StatusEntDig.Ent 2	Entrada do sensor de nível alto
14.35	DLX DIP 3	Port 4: StatusEntDig.Ent 3	Entrada do sensor de nível baixo
14.36	DLX DIP 4	Port 4: StatusEntDig.Ent 4	Entrada do botão pulsador de reinicialização de falha/alarme

Programação do bloco funcional

Este exemplo consiste em 16 blocos que são exibidos abaixo.

Figura 7 – Circuito de controle

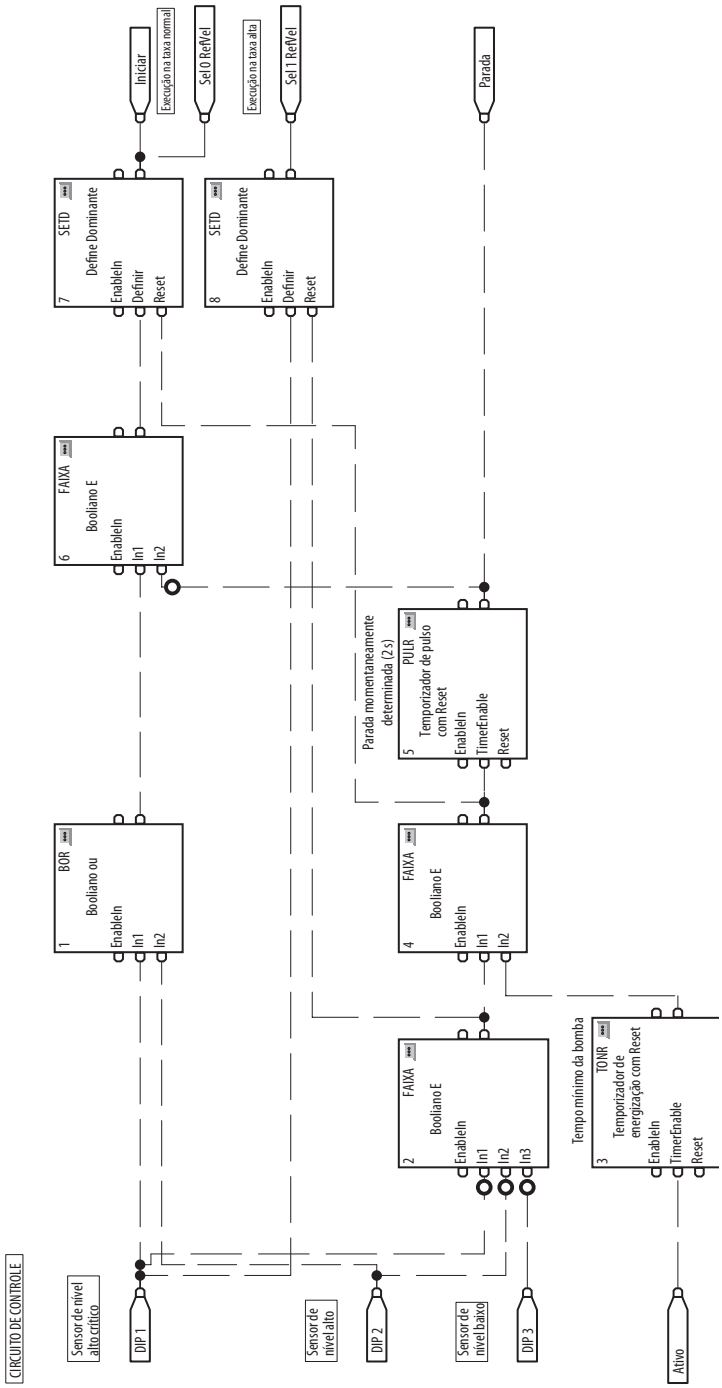
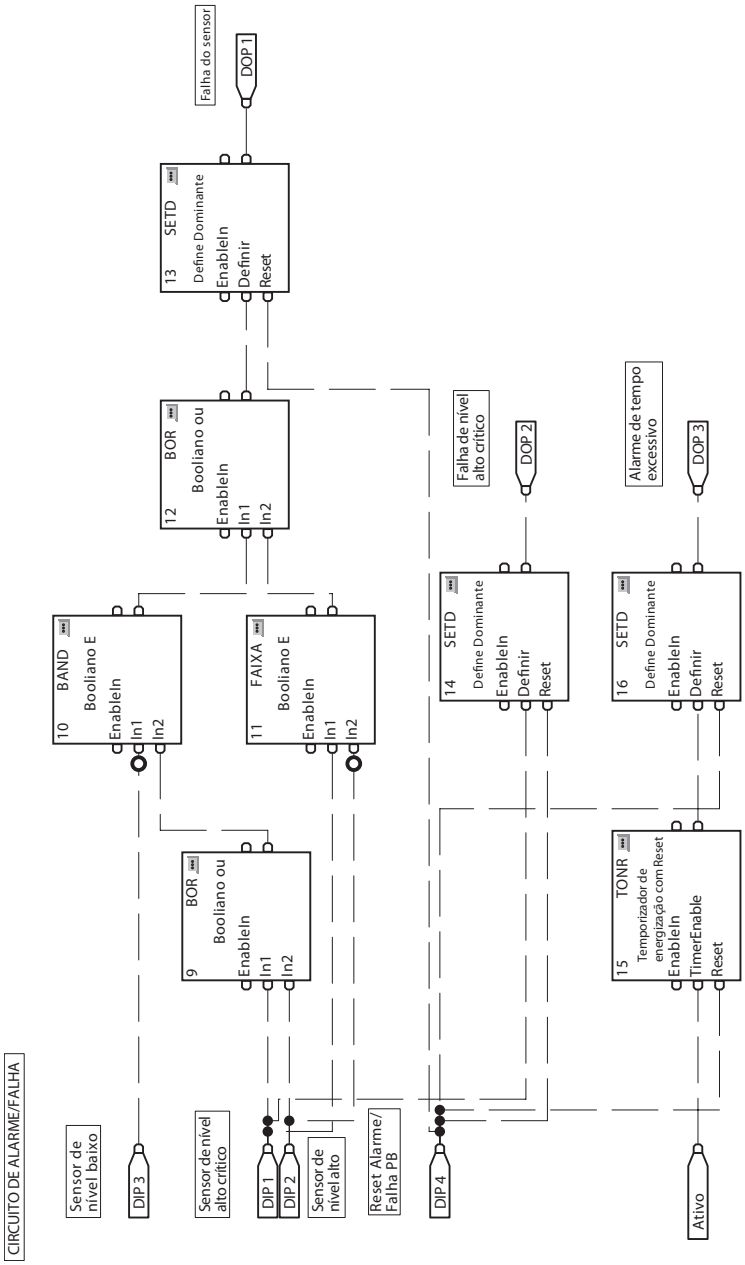


Figura 8 – Circuito de alarme/falha



Exemplo 5: Uso do relógio em tempo real

Este exemplo demonstra como usar o Relógio em tempo real do inversor PowerFlex Série 750 em um programa DeviceLogix.

Exemplo de especificações lógicas:

- Opere o inversor de segunda à sexta-feira entre 7:45 h e 17:15 h

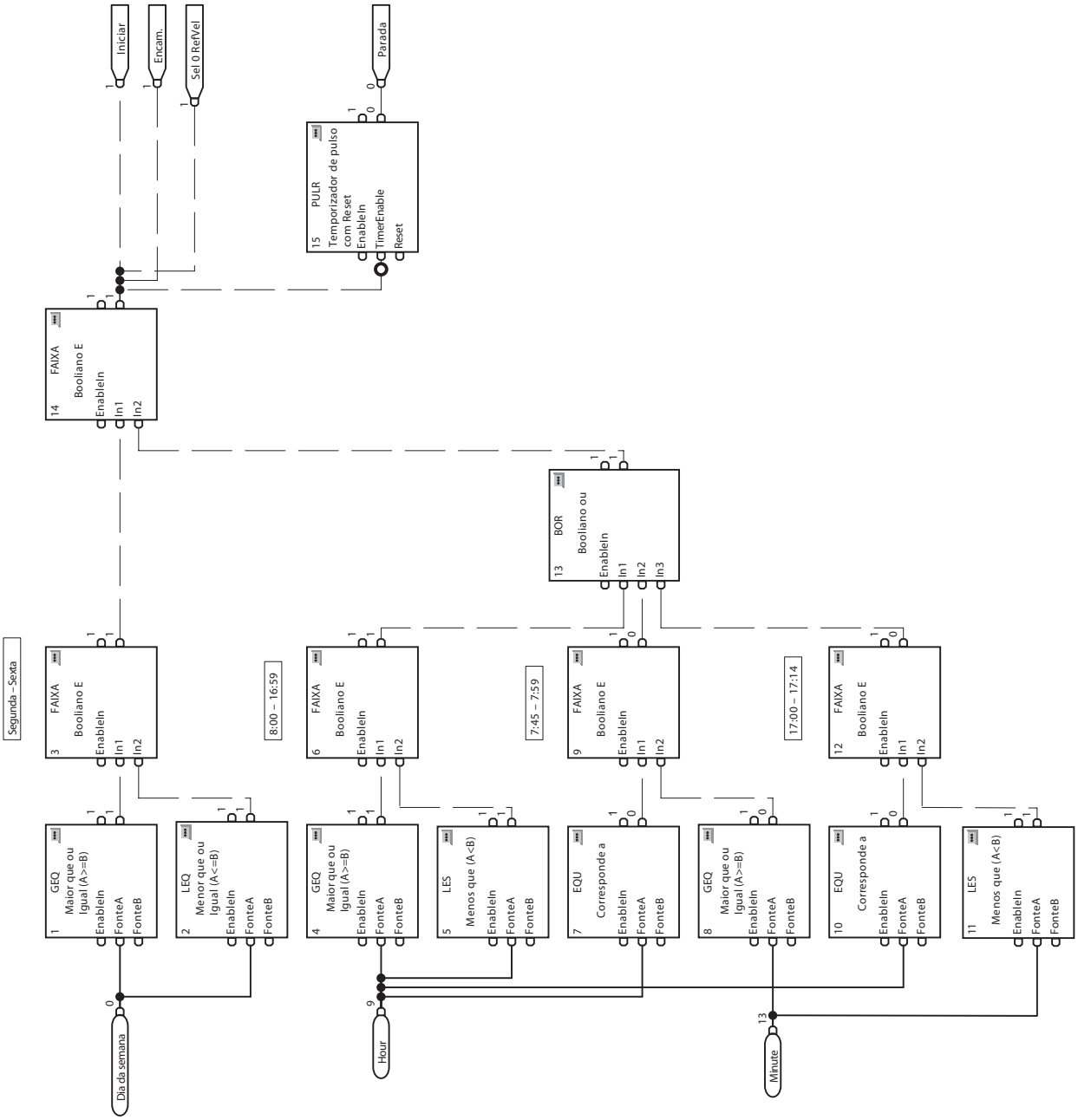
Configuração de parâmetro

Os parâmetros a seguir são configurados para este exemplo:

Nº do parâmetro de canal	Parâmetro	Valor	Descrição
0.545	Sel Ref A Velc	Port 0: Veloc 1 Atual	
0.571	Veloc 1 Atual	60.00	Velocidade operacional do inversor

Programação do bloco funcional

Este exemplo consiste em 15 blocos que são exibidos abaixo.



Motores com ímã permanente

Compatível com servomotores Allen-Bradley

A tabela a seguir contém uma lista das especificações para os servomotores Allen-Bradley compatíveis com os inversores PowerFlex Série 750. Esta lista inclui principalmente servomotores classificados de 460 V MP e Série 1326 da Allen-Bradley. Estas informações são fornecidas para ajudar a configurar os inversores PowerFlex Série 750 com os dados do servomotor apropriado. Para informações sobre a compatibilidade e a configuração de qualquer servomotores Allen-Bradley (incluindo motores de acionamento direto da série RDB) e motores PM de terceiros não listados aqui, entre em contato com o suporte técnico dos inversores Allen-Bradley.

Quando usar um inversor PowerFlex 755 para controlar um motor de ímã permanente, o dispositivo de realimentação do motor deve ter uma resolução de forma que a quantidade de pulsos por rotação (PPR) seja um expoente de dois.

Por exemplo: 512, 1024, 2048, 4096, 8192...524288, 1048576...

Tabela 3 – Placa de identificação do motor e especificações de classificação

Número do modelo	Volts An Motor (corrente eficaz em V linha a linha)	Amp An Motor (corrente eficaz A)	Hertz An Motor (Hz)	RPM An Motor (rpm oper.)	Ener Anunc Motor (kW)	Polos do Mtr	Pico de corrente (corrente eficaz A)	Torque travamento cont. sistema (N•m)	RPM Máx Motor (rpm)
MPL-B4530K	460	7,8	200,7	3010	2,60	8	19,1	8,25	4000
MPL-B4560F	460	8,3	144,7	2170	3,20	8	25,5	14,10	3000
MPL-B520K	460	8,1	208,0	3120	3,50	8	23,3	10,70	4000
MPL-B540K	460	14,5	177,3	2660	5,40	8	42,4	19,40	4000
MPL-B560F	460	14,5	130,7	1960	5,50	8	42,4	26,80	3000
MPL-B580F	460	18,4	132,7	1990	7,10	8	66,5	34,00	3000
MPL-B580J	460	22,6	148,0	2220	7,90	8	66,5	34,00	3800
MPL-B640F	460	22,7	106,0	1590	6,11	8	46,0	36,70	3000
MPL-B660F	460	27,2	81,3	1220	6,15	8	67,9	48,00	3000
MPL-B680D	460	24,0	94,0	1410	9,30	8	66,5	62,80	2000
MPL-B680F	460	33,9	79,3	1190	7,50	8	67,9	60,00	3000
MPL-B860D	460	33,6	96,0	1440	12,50	8	67,5	83,10	2000
MPL-B880C	460	33,6	72,7	1090	12,60	8	69,0	110,00	1500
MPL-B880D	460	40,3	86,7	1300	15,00	8	113,2	110,00	2000
MPL-B960B	460	29,7	62,0	930	12,70	8	63,6	130,00	1200
MPL-B960C	460	38,9	76,0	1140	14,80	8	88,4	124,30	1500
MPL-B960D	460	50,2	76,7	1150	15,00	8	102,5	124,30	2000
MPL-B980B	460	31,8	59,3	890	15,02	8	70,7	162,70	1000
MPL-B980C	460	48,2	67,3	1010	16,80	8	99,0	158,20	1500
MPL-B980D	460	63,6	74,7	1120	18,60	8	141,4	158,20	2000
MPM-B1151F	480	1,5	266,7	4000	0,75	8	7	2,18	5000
MPM-B1151T	480	3,1	333,3	5000	0,9	8	14,5	2,18	7000
MPM-B1152C	480	2,3	166,7	2500	1,2	8	8,8	2,18	3000
MPM-B1152F	480	2,9	266,7	4000	1,4	8	15,5	4,74	5200
MPM-B1152T	480	5,2	266,7	4000	1,4	8	26,8	4,74	7000
MPM-B1153E	480	2,7	200	3000	1,4	8	15,3	6,55	3500
MPM-B1153F	480	3,2	266,7	4000	1,45	8	22,6	6,55	5500
MPM-B1153T	480	5,5	266,7	4000	1,45	8	39,2	6,55	7000
MPM-B1302F	480	3,4	266,7	4000	1,65	8	15,6	5,99	4500
MPM-B1302M	480	4,9	266,7	4000	1,65	8	22,6	5,99	6000
MPM-B1302T	480	6,6	266,7	4000	1,65	8	30,7	5,99	7000
MPM-B1304C	480	3,4	183,3	2750	2	8	15,8	10,2	2750
MPM-B1304E	480	4,1	166,7	2500	2,2	8	24,2	10,2	4000
MPM-B1304M	480	7,3	233,3	3500	2,2	8	42,9	10,2	6000
MPM-B1651C	480	4,7	200	3000	2,5	8	20,6	10,7	3500
MPM-B1651F	480	8,2	200	3000	2,5	8	36	10,7	5000
MPM-B1651M	480	10,9	200	3000	2,5	8	40,2	10,7	5000
MPM-B1652C	480	7	166,7	2500	3,8	8	23,8	16	2500
MPM-B1652E	480	8	233,3	3500	4,3	8	42,8	19,4	3500
MPM-B1652F	480	11	233,3	3500	4,3	8	59,5	19,4	4500
MPM-B1653C	480	10,5	133,3	2000	4,6	8	41,9	26,8	2500
MPM-B1653E	480	10,2	200	3000	5,1	8	51,6	26,8	3500
MPM-B1653F	480	13,2	200	3000	5,1	8	66,7	26,8	4000
MPM-B2152C	480	12,3	133,3	2000	5,6	8	39,2	36,7	2500
MPM-B2152F	480	18,7	166,7	2500	5,9	8	69,3	33	4500

Número do modelo	Volts An Motor (corrente eficaz em V linha a linha)	Amp An Motor (corrente eficaz A)	Hertz An Motor (Hz)	RPM An Motor (rpm oper.)	Ener Anunc Motor (kW)	Polos do Mtr	Pico de corrente (corrente eficaz A)	Torque travamento cont. sistema (N•m)	RPM Máx Motor (rpm)
MPM-B2152M	480	21	166,7	2500	5,9	8	54	30	5000
MPM-B2153B	480	12,7	116,7	1750	6,8	8	42,4	48	2000
MPM-B2153E	480	19,3	133,3	2000	7,2	8	69,7	48	3000
MPM-B2153F	480	22,1	133,3	2000	7,2	8	69,6	45	3800
MPM-B2154B	480	13,9	116,7	1750	6,9	8	69,3	62,8	2000
MPM-B2154E	480	18,3	133,3	2000	7,5	8	69,5	56	3000
MPM-B2154F	480	19,8	133,3	2000	7,5	8	59,3	56	3300
1326AB-B515G	460	9,5	88,7	2660	2,90	4	28,5	10,40	5000
1326AB-B520F	460	8,8	70,3	2110	2,90	4	26,4	13,10	3500
1326AB-B530E	460	9,5	74,3	2230	4,20	4	28,5	18,00	3000
1326AB-B720E	460	17,5	70,0	2100	6,80	4	52,5	30,90	3500
1326AB-B720F	460	27,5	117,0	3510	11,70	4	66,5	31,80	5000
1326AB-B730E	460	22,8	78,3	2350	9,60	4	66,5	39,00	3350
1326AB-B740C	460	20,9	52,3	1570	8,70	4	62,7	53,00	2200
1326AB-B740E	460	32,0	79,7	2390	12,70	4	66,5	50,80	3400
1326AS-B630F	460	7,8	142,7	2140	2,40	8	18,5	10,70	4500
1326AS-B660E	460	11,8	100,7	1510	3,40	8	29,8	21,50	3000
1326AS-B690E	460	19,0	87,3	1310	5,00	8	41,3	36,40	3000
1326AS-B840E	460	21,2	79,3	1190	4,70	8	39,5	37,60	3000
1326AS-B860C	460	17,6	77,3	1160	6,00	8	44,4	49,30	2000
3050R-7	390	66,0	50,0	500	30,00	12	132,0	-	500
11050R-7	390	218,0	50,0	500	110,00	12	436,0	-	500
MPG-B050-031	460	16,3	92,0	920	1,20	12	32,5	12,40	2510
MPG-B110-031	460	12,9	112,0	1120	2,00	12	31,1	17,00	2420
MPG-B110-091	460	10,6	184,0	1840	1,60	12	20,5	8,30	3500

Observações:

Movimento integrado na EtherNet/IP

IMPORTANTE Nem todas as funções do inversor estão acessíveis quando usadas em uma aplicação de movimento integrado na EtherNet/IP.

Introdução

O movimento integrado na EtherNet/IP é um recurso com inversores PowerFlex 755 com firmware v2 e superior. Ele fornece uma experiência ao usuário comum aos inversores Kinetix 6500 quando usados com os controladores Logix (v19 e superior) na EtherNet/IP.

- O mesmo perfil de movimento no RSLogix 5000 fornece uma experiência de configuração comum. O PowerFlex 755 usa as propriedades de movimento/propriedades dos eixos e os mesmos atributos de movimento que o Kinetix 6500.
- As mesmas instruções de movimento do RSLogix 5000 fornecem uma experiência de programação comum. Uma instrução de movimento adicional, a MDS – Motion Drive Start, também foi adicionada para permitir uma partida em rampa com o recurso "partida com motor em movimento" (capacidade de dar uma partida em motor girando).

Os usuários agora têm duas opções ao integrar os inversores PowerFlex 755 aos controladores Logix:

1. "Inversor padrão" usando perfis add-on do inversor (AOPs) – RSLogix 5000 v16 e superior.
2. "Inversor de movimento integrado" usando a tecnologia de movimento integrado na EtherNet/IP – RSLogix 5000 v19 e superior.

Quando considerar o uso do movimento integrado na EtherNet/IP com os inversores PowerFlex 755:

- As aplicações que têm servos e inversores – práticas para poder configurar/programar servos e inversores da mesma maneira.
- As aplicações dos inversores que podem se beneficiar com instruções mais poderosas (ou seja, movimento) – o desempenho servo não é necessário, mas é vantajoso para utilizar o conjunto de instruções de movimento do RSLogix 5000 para acelerar o tempo de desenvolvimento.

Tenha considerações especiais quando considerar o uso dos inversores PowerFlex 755 no modo de movimento integrado na EtherNet/IP:

- Um inversor PowerFlex 755 não tem o desempenho de um servo Kinetix e não pretende ser uma substituição.

Atualização do PowerFlex 755	Tempo
Período de atualização do curso (rede)	3 ms min. (6 ms min. quando usado com um motor de ímã permanente sem realimentação)
Malha de torque	256 us
Malha de velocidade	1.024 us
Malha de posição	1.024 us

- Quando um PowerFlex 755 é usado no modo de movimento integrado na EtherNet/IP, o controlador Logix e o RSLogix 5000 são os proprietários exclusivos do inversor (mesmo que o Kinetix). Uma IHM ou outras ferramentas de software do inversor, com DriveExplorer e DriveTools SP, não pode ser usada para controlar o inversor ou alterar a configuração. Essas ferramentas podem ser usadas somente para monitoração.
- Os seguintes periféricos podem ser instalados, consulte Opções de configuração de realimentação na página 483 para obter as portas válidas e as combinações suportadas:
  - IHM (20-HIM-A6/-C6S) – monitorar somente
  - Opção de encoder de realimentação universal (20-750-UFB-1)
  - Opção de encoder incremental (20-750-ENC-1)
  - Opção de encoder incremental duplo (20-750-DENC-1)
  - Módulo Safe Torque Off (20-750-S)
  - Módulo Safe Speed Monitor (20-750-S1)
  - Fonte de alimentação de controle aux. de 24v (20-750-APS)

  Outros periféricos, como os módulos de E/S 20-750, não são permitidos.
- Nem todas as funções do inversor estão disponíveis quando usadas em uma aplicação de movimento integrado na EtherNet/IP. Consulte as tabelas Parâmetro/mapeamento de atributos de instâncias neste apêndice para visualizar quais os parâmetros do inversor se correlacionam aos atributos de movimento. Se um parâmetro não estiver listado, ele não está acessível e sua função pode não estar disponível. Os exemplos de funções que não estão disponíveis incluem:
  - DeviceLogix
  - Balancim de bomba e desligamento da bomba
  - Prova de torque
  - Salto P e percurso

ATENÇÃO: Um inversor Kinetix lerá automaticamente um motor de ímã permanente/dados de configuração do encoder, enquanto ele deve ser manualmente inserido/ajustado pelo usuário com o PowerFlex 755. Inserir dados incorretos pode causar o movimento não intencional quando uma instrução Motion Servo On (MSO) for executada.

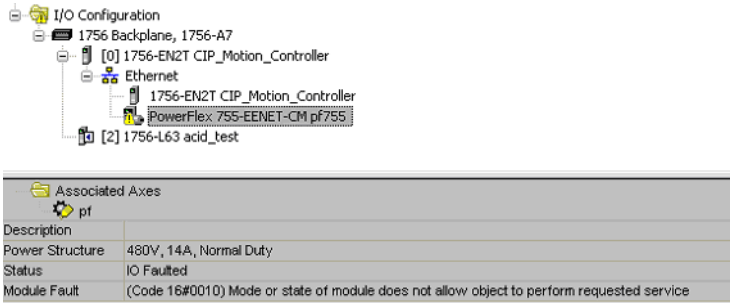
Opções de configuração de realimentação

As seguintes combinações de módulos de realimentação são suportadas.

Opção	Módulo suportado	Código de catálogo	Porta(s) válida(s)
Duas opções de realimentação	Encoder incremental simples	20-750-ENC-1	4…8
	Encoder incremental duplo	20-750-DENC-1	4…8
	Realimentação universal	20-750-UFB-1	4…6
Duas opções de realimentação e uma opção Safe Torque Off	Encoder incremental simples	20-750-ENC-1	4 e 5
	Encoder incremental duplo	20-750-DENC-1	4 e 5
	Realimentação universal	20-750-UFB-1	4 e 5
	Safe Torque Off	20-750-S	6
Duas opções de realimentação e uma opção Safe Speed Monitor (1)	Encoder incremental simples	20-750-ENC-1	4 e 5
	Encoder incremental duplo	20-750-DENC-1	4 e 5
	Realimentação universal	20-750-UFB-1	4 e 5
	Safe Speed Monitor	20-750-S1	6

(1) O módulo opcional Safe Speed Monitor deve ser usado com o módulo de encoder incremental duplo 20-750-DENC-1 ou o módulo de realimentação universal 20-750-UFB-1.

Uma configuração de hardware inválida resulta em uma falha do módulo: (Código 16#0010) O modo ou estado do módulo não permite que um objeto execute a operação solicitada.



Considerações para usar com dispositivos de realimentação de posição no PowerFlex 755 no contexto de movimento integrado na EtherNet/IP

O PowerFlex 755 conecta-se aos dispositivos de realimentação de posição (encoders) usando um ou mais módulos opcionais de realimentação que são colocados na baia de controle do PowerFlex 755.

Atualmente, há três tipos de módulos de realimentação compatíveis: 20-750-ENC-1, 20-750-DENC-1 e 20-750-UFB-1.

IMPORTANTE As opções de realimentação simples e dupla, 20-750-ENC-1 e 20-750-DENC-1, não podem usar entradas de registros. Use a opção de realimentação universal 20-750-UFB-1 se as entradas de registro forem necessárias.

O 20-750-DENC-1 e o 20-750-UFB-1 contêm dois “canais de realimentação de hardware” cada um, o que significa que até dois encoders podem ser conectados a cada módulo. O 20-750-ENC-1 contém somente um canal de realimentação do hardware simples.

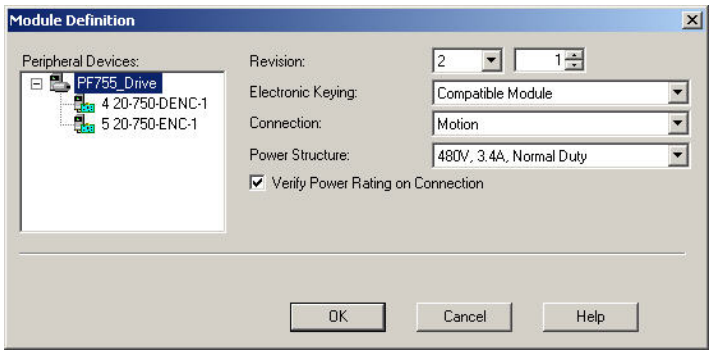
Um eixo de movimento integrado na EtherNet/IP pode ter até dois dispositivos de realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP associados a ele.

Quando os dois dispositivos estiverem em uso, eles são chamados de “dispositivo de realimentação do motor” e de “dispositivo de realimentação da carga”. Esses dois dispositivos também são conhecidos como “realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP 1” e “realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP 2”, respectivamente.

Cada dispositivo de realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP tem um tipo de realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP associado a ele. Isto descreve o tipo de encoder a ser usado como aquele dispositivo de realimentação.

Quando configurar um inversor usando o RSLogix 5000 e o movimento integrado na EtherNet/IP, a página “Associated Axes” na caixa de diálogo “Module Properties” é usada para associar cada dispositivo de realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP com um canal de hardware de realimentação no próprio inversor.

Antes de usar a página “Associated Axes”, o usuário do RSLogix 5000 deve usar a caixa de diálogo “Module Definition” na guia “General” da caixa de diálogo “Module Properties” para definir quais módulos de realimentação estão presentes na baia de controle do PowerFlex 755.



Uma vez que os cartões de realimentação disponíveis estiverem definidos, o usuário pode inserir um canal de realimentação de hardware do PowerFlex 755 para cada dispositivo de realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP. Uma lista dropdown é fornecida ao usuário com os canais de realimentação de hardware disponíveis, com cada canal descrito pelo número da porta da baia de controle do módulo de realimentação do módulo de realimentação e o canal dentro daquela porta. Se um módulo de realimentação tiver dois canais de realimentação do hardware, os dois canais serão chamados de “Canal A” e “Canal B”. Se houver somente um canal, ele será chamado de “Canal A”.

A fiação correta para um encoder neste sistema depende de três fatores:

- O tipo de cartão de realimentação
- O tipo de encoder
- Qual canal de realimentação do hardware deve ser conectado ao encoder (A ou B)

Em geral, se houver somente uma maneira de conectar um tipo específico de encoder a um módulo de realimentação específico, aquela fiação funcionará independente da configuração do movimento integrado na EtherNet/IP associar-se ao Canal A ou B do hardware no módulo de realimentação.

Se houver duas maneiras de conectar um encoder específico a um módulo de realimentação específico, selecionar “Channel A” para um módulo de realimentação na página “Associated Axes” selecionará um conjunto de terminais e selecionar “Channel B” selecionará um conjunto diferente de terminais.

A Tabela 4 mostra o tipo de realimentação ideal de movimento integrado na EtherNet/IP e os terminais de conexão de encoder corretos quando o módulo de realimentação for um 20-750-ENC-1.

Tabela 4 – Conexões e tipo de realimentação de encoder incremental simples

Tipo de realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP	20-750-ENC-1: Terminais do canal A
Não especificado (0)	N/A
AqB digital (1)	A (NÃO), A, B (NÃO), B, Z (NÃO), Z

A Tabela 5 mostra o tipo de realimentação ideal de movimento integrado na EtherNet/IP e os terminais de conexão de encoder corretos quando o módulo de realimentação for um 20-750-DENC-1.

Tabela 5 – Conexões e tipo de realimentação de encoder incremental duplo

Tipo de realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP	20-750-DENC-1: Terminais do canal A	20-750-DENC-1: Terminais do canal B
Não especificado (0)	N/A	N/A
AqB digital (1)	Encoder 0: A (NÃO), A, B (NÃO), B, Z (NÃO), Z	Encoder 1: A (NÃO), A, B (NÃO), B, Z (NÃO), Z

A tabela mostra os tipos de realimentação ideal de movimento integrado na EtherNet/IP e os terminais de conexão de encoder corretos quando o módulo de realimentação for um 20-750-UFB-1. Ela também mostra como dois parâmetros “Device Select” no 20-750-UFB-1 são configurados em cada caso.

Quando um 20-750-UFB-1 for usado em um sistema de movimento integrado na EtherNet/IP, os parâmetros “FB0” são sempre usados para a configuração e o status do canal A e os parâmetros “FB1” são sempre usados para a configuração e o status do canal B.

A Tabela 6 mostra que, para alguns tipos de realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP, há dois esquemas de conexões possíveis e um esquema será usado se o canal A for selecionado pelo usuário do RSLogix 5000 e o outro esquema será usado se o canal B for selecionando pelo usuário do RSLogix 5000. Inversamente, para outros tipos de realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP, há somente um esquema de conexão possível.

O tipo de realimentação “AqB digital” é um caso especial. Se somente um dos canais em um 20-750-UFB-1 específico for configurado para “AqB digital”, os terminais A, B e Z serão usados realmente, independentemente se este tipo for atribuído ao canal A ou ao canal B. Por outro lado, se ambos os canais forem configurados para “AqB digital”, o canal A usará os terminais A, B, Z e o canal B usará os terminais que são chamados de “Seno” e “Co-seno”, mas neste caso espera-se que executem sinais normais do encoder AqB. Esses dois casos estão incluídos na tabela.

A configuração de ambos os canais de 20-750-UFB-1 para usar os mesmos terminais é considerada um erro e não permitirá a operação correta do sistema.

Tabela 6 – Conexões e tipo de realimentação universal

Tipo de realimentação de movimento integrado na EtherNet/IP	Sel. de dispositivo do canal A (FB0)	Sel. de dispositivo do canal B (FB1) (se diferente)	Terminais do canal A	Terminais do canal B
Não especificado (0)	Nenhum (0)		N/A	
AqB digital (1) Observação: Esta linha aplica-se somente se ambos os canais do UFB **não estiverem** simultaneamente configurados com o tipo de realimentação = "AqB digital"	Incmtl A B Z (12)		-A, A, -B, B, -Z, Z	
AqB digital (1) Observação: Esta linha aplica-se somente se ambos os canais do UFB **estiverem** simultaneamente configurados com o tipo de realimentação = "AqB digital"	Incmtl A B Z (12)	Incmtl SC (13)	-A, A, -B, B, -Z, Z	Seno (-), Seno (+), Co-seno (-), Co-seno (+) **Observação: Nenhuma entrada Z (marcador) disponível.**
Seno/Co-seno (4)	Só SinCos (11)		Seno (-), Seno (+), Co-seno (-), Co-seno (+)	
Hiperface (6)	Hiperface SC (2)		Seno (-), Seno (+), Co-seno (-), Co-seno (+), -Xd, +Xd	
EnDat 2.1 (7)	EnDat SC (1)		Seno (-), Seno (+), Co-seno (-), Co-seno (+), -Xd, +Xd, -Xd, +Xd	
EnDat 2.2 (8)	EnDat FD ChX (5)	EnDat FD ChY (6)	-Xc, +Xc, -Xd, +Xd	-Yc, +Yc, -Yd, +Yd
SSI (10) (rotativo)	SSI SC (4)		Seno (-), Seno (+), Co-seno (-), Co-seno (+), -Xd, +Xd, -Xd, +Xd	
SSI (10) (linear)	Lin SSI ChX (18)	Lin SSI ChY (19)	-Xc, +Xc, -Xd, +Xd	-Yc, +Yc, -Yd, +Yd
SSI Stahl (129)	LinStahl ChX (16)	LinStahl ChY (17)	-Xc, +Xc, -Xd, +Xd	-Yc, +Yc, -Yd, +Yd

Embora o UFB suporte ostensivamente dois canais de realimentação, há muitas combinações de tipos de dispositivo que não funcionarão e resultarão em um estado de erro no UFB se eles forem configurados.

Nem todas as combinação de P6 [Sel Disp Realim0] e P36 [Sel Disp Realim1] são permitidas. A tabela a seguir mostra as combinações permitidas e proibidas.

P36 [Sel Disp Realim1] \ P6 [Sel Disp Realim0]	Nenhum	EnDat SC	Hiperface SC	BiSS SC	SSI SC	EnDat FD ChX	EnDat FD ChY	BiSS FD ChX	BiSS FD ChY	SSI FD ChX	SSI FD ChY	só SinCos	Incmtl A B Z	Incmtl SC	LinTempo ChX	LinTempo ChY	LinStahl ChX	LinStahl ChY	Lin SSI ChX	Lin SSI ChY	Sensor Hall
Nenhum	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	
EnDat SC	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	●	❍	●	●	❍	●	❍	●	❍	
Hiperface SC	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	●	❍	●	●	❍	●	❍	●	❍	
BiSS SC	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	●	❍	●	●	❍	●	❍	●	❍	
SSI SC	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	●	❍	●	●	❍	●	❍	●	❍	
EnDat FD ChX	❍	●	●	●	●	●		●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	
EnDat FD ChY	❍	❍	❍	❍	❍		●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	
BiSS FD ChX	❍	●	●	●	●	●	❍	●		●	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	
BiSS FD ChY	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●		●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	
SSI FD ChX	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●		❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	
SSI FD ChY	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●		●	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	
só SinCos	❍	●	●	●	●	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	❍	❍	
Incmtl A B Z	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●
Incmtl SC	❍	●	●	●	●	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	❍	❍	
LinTempo ChX	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
LinTempo ChY	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
LinStahl ChX	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
LinStahl ChY	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
Lin SSI ChX	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
Lin SSI ChY	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
Sensor Hall													●								●

● Combinações proibidas

❍ Combinações permitidas

Não implementadas

As seleções proibidas levam a um conflito de configuração (alarme tipo 2): Bit 20 “CflctFB0FB1” de P1 [Status do módulo] está energizado.

Parâmetro/mapeamento de atributos de instâncias

As tabelas a seguir mostram as relações entre os atributos de movimento integrado na EtherNet/IP e os parâmetros do PowerFlex 755. Se um parâmetro não estiver listado, ele não está acessível e sua função pode não estar disponível.

Tabela 7 – Parâmetro do inversor PowerFlex 755 – ordem numérica

Parâmetro do inversor	Instância de movimento integrado na EtherNet/IP
P1 [Freq de Saída]	Frequência de saída
P5 [Fdbk Cr Torque]	Realimentação de corrente Iq
P6 [Fdbk Cr Fluxo]	Realimentação de corrente Id
P7 [Corrente Saí]	Corrente de saída
P8 [Voltagem Saí]	Tensão de saída
P9 [Energia de Saída]	Potência de saída
P11 [Volts de Bar Dir]	Tensão do barramento CC
P12 [Mem Bar Dir]	Tensão do barramento CC – nominal
P20 [Voltagem nom]	Tensão de saída nominal do inversor
P21 [Amp nominal]	Corrente de saída nominal do inversor
P22 [KW nominais]	Potência de saída nominal do inversor
P25 [Volts An Motor]	Tensão do nominal do motor
P26 [Amp An Motor]	Corrente contínua nominal do motor
P27 [Freq nominal]	Frequência classificada do motor de indução
P28 [RPM An Motor]	Velocidade nominal do motor rotativo
P30 [Ener Anunc Motor]	Potência de saída nominal no motor
P31 [Polos do Mtr]	Polos do motor rotativo
P35 [Modo Cntl do Mtr]	Método de controle
P35 [Modo Cntl do Mtr]	Tipo de motor
P36 [Voltagem Máxima]	Tensão máxima
P37 [Freq Máxima]	Frequência máxima
P40 [Cnfg Opções Mtr]	Polaridade do motor
P43 [Ativ Flux Sub]	Controle de fluxo ascendente
P44 [Tmp Flux Sub]	Tmp Flux Sub
P60 [Iniciar/Acel Imp]	Impulso de partida
P61 [Exec Imp]	Impulso de operação
P62 [Voltagem Abert]	Tensão do freio
P63 [Frequência Abert]	Frequência de quebra
P65 [Curva VHz]	Método de controle de frequência
P73 [Queda Volt RC]	Resistência do estator do motor de indução
P74 [Queda Volt Rfg]	Reatância de fuga do estator do motor de indução
P74 [Queda Volt Rfg]	Reatância de fuga do estator do rotor de indução
P75 [Ref corrent flux]	Corrente de fluxo do motor de indução
P76 [Inércia Total]	Kj
P81 [Offst CodPrim Im]	Offset de comutação
P86 [Volt FCEM ImP]	Constante de tensão rotativa do motor PM
P87 [Voltagem Rl ImP]	Resistência do motor PM
P88 [Volt EiXq ImP] P89 [Volt EiXd ImP]	Indutância do motor PM
P95 [LB Reg Cor CCV]	Kqp
P126 [FltrFdbk Vel Pri]	Taps do filtro de velocidade n de realimentação
P131 [Fdbk Vel Ativa]	Realimentação da velocidade
P155 [Ativ ED]	Configuração da entrada digital
P220 [Sts Ent Digital]	Entradas digitais

Parâmetro do inversor	Instância de movimento integrado na EtherNet/IP
P305 [Classe Voltagem]	Seleção da tensão do barramento
P306 [Taxa Serviço]	Selecionar trabalho
P309 [PsoTrqVelc Md A]	Modo de controle
P309 [PsoTrqVelc Md A]	Configuração SLAT
P314 [Ptaj Erro TALV]	Valor de referência TALV
P315 [Temp Cont TALV]	Atraso de tempo TALV
P356 [Mode FlyingStart]	Habilitação da partida com motor em movimento
P370 [Inter Modo A]	Modo de parada
P372 [Reg Bar Mode A]	Ação do regulador do barramento
P375 [Nível Reg Bar]	Referência do regulador do barramento
P382 [Tipo Resistor FR	Tipo do resistor do regulador de shunt
P383 [Ohms Ext FR]	Resistência de shunt externo
P384 [Watts Ext FR]	Potência de shunt externo
P385 [WattsPulsExt FR]	Potência de pulso de shunt externo
P388 [Ativ Frnag Flux]	Habilitar a frenagem de fluxo
P394 [Nível Frnag CD]	Corrente de frenagem de injeção CC
P395 [Hora Frnag CD]	Hora da frenagem de injeção CC
P412 [Nvl Alarm SC Mtr]	Limite do usuário de sobrecarga térmica do motor
P413 [Fator SC Mtr]	Limite de sobrecarga do motor
P418 [Contagens SC Mtr]	Capacidade do motor
P420 [Modo SC Unidade]	Ação de sobrecarga do inversor
P422 [Lim Corrente 1]	Corrente de pico nominal do motor
P422 [Lim Corrente 1]	Limite do vetor de corrente
P426 [Lim Energ Regen]	Limite de alimentação regenerativa
P436 [Nível Pino1 Cort]	Limite de sobretorque
P437 [Temp Pino Cort 1]	Hora do limite de sobretorque
P442 [Nível Perd Carg]	Limite de subtorque
P443 [Temp Perd Carg]	Hora de limite de subtorque
P445 [NvlPerdFase Saí]	Limite de desbalanceamento de fase do motor
P450 [Perda Eng Modo A]	Ação de perda de potência
P451 [Nível Perd Eng A]	Limite de perda de potência
P452 [Temp Perd Eng A]	Hora da perda de potência
P461 [Nível Baixa Volt]	Limite do usuário de subtensão do barramento
P520 [Veloc Avanc Máx]	Limite de velocidade – positivo
P521 [Veloc Rev Máx]	Limite de velocidade – negativo
P524 [Limite Sobrevel]	Limite do usuário de sobrevelocidade do motor
P526 [Ign Veloc 1]	Ign Veloc 1
P527 [Ign Veloc 2	Ign Veloc 2
P528 [Ign Veloc 3	Ign Veloc 3
P529 [Ign Band Veloc]	Ignorar da banda de velocidade
P535 [Temp Acel 1]	Aceleração em rampa
P537 [T. Desacel 1]	Desaceleração em rampa
P540 [Curva Acel S] P541 [Desac Curva S]	Controle de jerk da rampa
P546 [PntConf Rf A Vel]	Comando feedforward de velocidade
P549 [Mult Ref A Veloc]	Kvff
P597 [Ref Veloc Final]	Referência de velocidade
P601 [PntCnf Rf A Cort]	Corte de Veloc.

Parâmetro do inversor	Instância de movimento integrado na EtherNet/IP
P620 [Red RPM em ACT]	Kdr
P621 [Desl RPM em ACT]	Velocidade de escorregamento classificado do motor de indução
P635 [Cntl Opções Vel]	Controle do integrador de velocidade
P639 [LB Fltr FB RegV]	Largura de banda do filtro de velocidade n de realimentação
P641 [Erro Veloc]	Erro de velocidade
P643 [AntiBckup RegVel]	Knff
P644 [LB Filt Err Vel]	Largura de banda do filtro passa baixa de velocidade
P645 [Kp Reg Veloc]	Kvp
P647 [Ki Reg Veloc]	Kvi
P652 [Pred Torq RegV]	Pré-carga do integrador de velocidade
P654 [Saí Int Reg Vel]	Saída do integrador de velocidade
P658 [GanFltrSai RegV]	Ganho do filtro lead-lag de torque
P659 [LBFtr Saída RegV]	Largura de banda do filtro lead-lag de torque
P660 [Saída Reg Vel]	Saída da malha de velocidade
P670 [Limit Torque Pos]	Limite de torque – positivo
P671 [Limit Torque Neg]	Limite de torque – negativo
P685 [RefTorq Selecion]	Referência de torque
P686 [Etapa Torque]	Corte de torque
P687 [Frq Ftr RejFaix]	Frequência de filtro de encaixe de torque
P689 [RefTorq Filtrada]	Referência de torque – filtrado
P690 [Ref Torq Limitad]	Referência de torque – limitada
P690 [Ref Torq Limitad]	Comando de corrente Iq
P696 [Gan Acel Inércia] P697 [Gan Desac Inérci]	Kaff
P704 [Md ObsCar AdIner]	Configuração do observador da carga
P705 [LB Adapt Inércia]	Largura de banda do filtro de aceleração n de realimentação
P706 [GanAdaptInércia]	Kof
P707 [Estimat Carga]	Estimativa de torque de observador de carga
P708 [AdicTorqueInércia]	Estimativa de aceleração de observador de carga
P708 [AdapTorq Inércia]	Estimativa da inércia total
P710 [LBFiltrAdptInércia]	Largura de banda do filtro passa baixa de torque
P711 [LB Observador Cg]	Kop
P721 [Controle Pos]	Controle de interador de posição
P723 [Comand Pos]	Referência de posição
P756 [Entr Pos Interp]	Comando de posição do controlador – flutuante
P757 [Entr Vel Interp]	Comando de velocidade do controlador
P758 [Entr Trq Interp]	Comando de torque do controlador
P759 [Saí Pos Interp]	Posição de comando fino
P759 [Saí Pos Interp]	Comando de posição
P760 [Saí Vel Interp]	Velocidade do comando fino
P760 [Saí Vel Interp]	Comando de velocidade
P761 [Saí Trq Interp]	Comando de torque
P821 [Pso Offset 1]	Corte de posição
P830 [FreqFtrRejFaiPso]	Frequência do filtro de encaixe de posição
P833 [GanFltr Saí Pso]	Ganho do filtro lead-lag de posição
P834 [Sel Flt Saíd Pso]	Largura de banda do filtro lead-lag de posição

Parâmetro do inversor	Instância de movimento integrado na EtherNet/IP
P835 [Erro Posição]	Erro de posição
P837 [Carg Real Pso]	Realimentação integral de posição
P838 [Ki Reg Pso]	Kpi
P839 [Kp Reg Pso]	Kpp
P842 [Saí Integ RegPso]	Saída do integrador de posição
P843 [Saí Vel RegPso]	Saída da malha de posição
P847 [Fdbk Posição]	Realimentação de posição
P940 [Cont Sobrec Un]	Capacidade do inversor (Consulte Consulte Sobrecarga do motor na página 495)
P942 [Temp C TBTI]	Temperatura do inversor
P944 [Temp C Unid]	Temperatura do dissipador de calor do inversor
P1107 [Tempo Liber Fr]	Atraso de liberação do freio mecânico
P1108 [Tempo Def Freio]	Atraso de engate do freio mecânico

Tabela 8 – Atributo de movimento integrado na EtherNet/IP – em ordem alfabética

Instância de movimento integrado na EtherNet/IP	Parâmetro do inversor
Ação de perda de potência	P450 [Perda Eng Modo A]
Ação de sobrecarga do inversor	P420 [Modo SC Unidade]
Ação do regulador do barramento	P372 [Reg Bar Mode A]
Aceleração em rampa	P535 [Temp Acel 1]
Atraso de engate do freio mecânico	P1108 [Tempo Def Freio]
Atraso de liberação do freio mecânico	P1107 [Tempo Liber Fr]
Atraso de tempo TALV	P315 [Temp Cont TALV]
Capacidade do inversor (Consulte Sobrecarga do motor na página 495)	P940 [Cont Sobrec Un]
Capacidade do motor	P418 [Contagens SC Mtr]
Comando de corrente Iq	P690 [Ref Torq Limitad]
Comando de posição	P759 [Saí Pos Interp]
Comando de posição do controlador – flutuante	P756 [Entr Pos Interp]
Comando de torque	P761 [Saí Trq Interp]
Comando de torque do controlador	P758 [Entr Trq Interp]
Comando de velocidade	P760 [Saí Vel Interp]
Comando de velocidade do controlador	P757 [Entr Vel Interp]
Comando feedforward de velocidade	P546 [PntConf Rf A Vel]
Configuração da entrada digital	P155 [Ativ ED]
Configuração do observador da carga	P704 [Md ObsCar AdIner]
Configuração SLAT	P309 [PsoTrqVelc Md A]
Constante de tensão rotativa do motor PM	P86 [Volt FCEM ImP]
Controle de fluxo ascendente	P43 [Ativ Flux Sub]
Controle de interador de posição	P721 [Controle Pos]
Controle de jerk da rampa	P540 [Curva Acel S] P541 [Desac Curva S]
Controle do integrador de velocidade	P635 [Cntl Opções Vel]
Corrente contínua nominal do motor	P26 [Amp An Motor]
Corrente de fluxo do motor de indução	P75 [Ref corrent flux]
Corrente de frenagem de injeção CC	P394 [Nível Frnag CD]
Corrente de pico nominal do motor	P422 [Lim Corrente 1]

Instância de movimento integrado na EtherNet/IP	Parâmetro do inversor
Corrente de saída	P7 [Corrente Saí]
Corrente de saída nominal do inversor	P21 [Amp nominal]
Corte de posição	P821 [Pso Offset 1]
Corte de torque	P686 [Etapa Torque]
Corte de Veloc.	P601 [PntCnf Rf A Cort]
Desaceleração em rampa	P537 [T. Desacel 1]
Entradas digitais	P220 [Sts Ent Digital]
Erro de posição	P835 [Erro Posição]
Erro de velocidade	P641 [Erro Veloc]
Estimativa da inércia total	P708 [AdapTorq Inércia]
Estimativa de aceleração de observador de carga	P708 [AdicTorqueInércia]
Estimativa de torque de observador de carga	P707 [Estimat Carga]
Frequência classificada do motor de indução	P27 [Freq nominal]
Frequência de filtro de encaixe de torque	P687 [Frq Ftr RejFaix]
Frequência de quebra	P63 [Frequência Abert]
Frequência de saída	P1 [Freq de Saída]
Frequência do filtro de encaixe de posição	P830 [FreqFtrRejFaiPso]
Frequência máxima	P37 [Freq Máxima]
Frequência PWM	P38 [Frequência PWM]
Ganho do filtro lead-lag de posição	P833 [GanFltr Saí Pso]
Ganho do filtro lead-lag de torque	P658 [GanFltrSai RegV]
Habilitação da partida com motor em movimento	P356 [Mode FlyingStart]
Habilitar a frenagem de fluxo	P388 [Ativ Frnag Flux]
Hora da frenagem de injeção CC	P395 [Hora Frnag CD]
Hora da perda de potência	P452 [Temp Perd Eng A]
Hora de limite de subtorque	P443 [Temp Perd Carg]
Hora do limite de sobretorque	P437 [Temp Pino Cort 1]
Ign Veloc 1	P526 [Ign Veloc 1]
Ign Veloc 2	P527 [Ign Veloc 2
Ign Veloc 3	P528 [Ign Veloc 3
Ignorar da banda de velocidade	P529 [Ign Band Veloc]
Impulso de operação	P61 [Exec Imp]
Impulso de partida	P60 [Iniciar/Acel Imp]
Indutância do motor PM	P88 [Volt EiXq ImP] P89 [Volt EiXd ImP]
Kaff	P696 [Gan Acel Inércia] P697 [Gan Desac Inérci]
Kdr	P620 [Red RPM em ACT]
Kj	P76 [Inércia Total]
Knff	P643 [AntiBckup RegVel]
Kof	P706 [GanAdaptInércia]
Kop	P711 [LB Observador Cg]
Kpi	P838 [Ki Reg Pso]
Kpp	P839 [Kp Reg Pso]
Kqp	P95 [LB Reg Cor CCV]
Kvff	P549 [Mult Ref A Veloc]
Kvi	P647 [Ki Reg Veloc]
Kvp	P645 [Kp Reg Veloc]

Instância de movimento integrado na EtherNet/IP	Parâmetro do inversor
Largura de banda do filtro de aceleração n de realimentação	P705 [LB Adapt Inércia]
Largura de banda do filtro de velocidade n de realimentação	P639 [LB Fltr FB RegV]
Largura de banda do filtro lead-lag de posição	P834 [Sel Flt Saíd Pso]
Largura de banda do filtro lead-lag de torque	P659 [LBFtr Saída RegV]
Largura de banda do filtro passa baixa de torque	P710 [LBFiltrAdptInércia]
Largura de banda do filtro passa baixa de velocidade	P644 [LB Filt Err Vel]
Limite de alimentação regenerativa	P426 [Lim Energ Regen]
Limite de perda de potência	P451 [Nível Perd Eng A]
Limite de sobrecarga do motor	P413 [Fator SC Mtr]
Limite de sobretorque	P436 [Nível Pino1 Cort]
Limite de subtorque	P442 [Nível Perd Carg]
Limite de torque – negativo	P671 [Limit Torque Neg]
Limite de torque – positivo	P670 [Limit Torque Pos]
Limite de velocidade – negativo	P521 [Veloc Rev Máx]
Limite de velocidade – positivo	P520 [Veloc Avanc Máx]
Limite do usuário de sobrecarga térmica do motor	P412 [Nvl Alarm SC Mtr]
Limite do usuário de sobrevelocidade do motor	P524 [Limite Sobrevel]
Limite do usuário de subtensão do barramento	P461 [Nível Baixa Volt]
Limite do vetor de corrente	P422 [Lim Corrente 1]
Método de controle	P35 [Modo Cntl do Mtr]
Método de controle de frequência	P65 [Curva VHz]
Modo de controle	P309 [PsoTrqVelc Md A]
Modo de parada	P370 [Inter Modo A]
Offset de comutação	P81 [Offst CodPrim Im]
Polaridade do motor	P40 [Cnfg Opções Mtr]
Polos do motor rotativo	P31 [Polos do Mtr]
Posição de comando fino	P759 [Saí Pos Interp]
Potência de pulso de shunt externo	P385 [WattsPulsExt FR]
Potência de saída	P9 [Energia de Saída]
Potência de saída nominal do inversor	P22 [KW nominais]
Potência de saída nominal no motor	P30 [Ener Anunc Motor]
Potência de shunt externo	P384 [Watts Ext FR]
Pré-carga do integrador de velocidade	P652 [Pred Torq RegV]
Realimentação da velocidade	P131 [Fdbk Vel Ativa]
Realimentação de corrente Id	P6 [Fdbk Cr Fluxo]
Realimentação de corrente Iq	P5 [Fdbk Cr Torque]
Realimentação de posição	P847 [Fdbk Posição]
Realimentação integral de posição	P837 [Carg Real Pso]
Reatância de fuga do estator do motor de indução	P74 [Queda Volt Rfg]
Reatância de fuga do estator do rotor de indução	P74 [Queda Volt Rfg]
Referência de posição	P723 [Comand Pos]
Referência de torque	P685 [RefTorq Selecion]
Referência de torque – filtrado	P689 [RefTorq Filtrada]
Referência de torque – limitada	P690 [Ref Torq Limitad]
Referência de velocidade	P597 [Ref Veloc Final]
Referência do regulador do barramento	P375 [Nível Reg Bar]
Resistência de shunt externo	P383 [Ohms Ext FR]

Instância de movimento integrado na EtherNet/IP	Parâmetro do inversor
Resistência do estator do motor de indução	P73 [Queda Volt RC]
Resistência do motor PM	P87 [Voltagem RI ImP]
Saída da malha de posição	P843 [Saí Vel RegPso]
Saída da malha de velocidade	P660 [Saída Reg Vel]
Saída do integrador de posição	P842 [Saí Integ RegPso]
Saída do integrador de velocidade	P654 [Saí Int Reg Vel]
Seleção da tensão do barramento	P305 [Classe Voltagem]
Selecionar trabalho	P306 [Taxa Serviço]
Taps do filtro de velocidade n de realimentação	P126 [FltrFdbk Vel Pri]
Temperatura do dissipador de calor do inversor	P944 [Temp C Unid]
Temperatura do inversor	P942 [Temp C TBTI]
Tensão de saída	P8 [Voltagem Saí]
Tensão de saída nominal do inversor	P20 [Voltagem nom]
Tensão do barramento CC	P11 [Volts de Bar Dir]
Tensão do barramento CC – nominal	P12 [Mem Bar Dir]
Tensão do freio	P62 [Voltagem Abert]
Tensão do nominal do motor	P25 [Volts An Motor]
Tensão máxima	P36 [Voltagem Máxima]
Tipo de motor	P35 [Modo Cntl do Mtr]
Tipo do resistor do regulador de shunt	P382 [Tipo Resistor FR
Tmp Flux Sub	P44 [Tmp Flux Sub]
Valor de referência TALV	P314 [Ptaj Erro TALV]
Velocidade de escorregamento classificado do motor de indução	P621 [Desl RPM em ACT]
Velocidade do comando fino	P760 [Saí Vel Interp]
Velocidade nominal do motor rotativo	P28 [RPM An Motor]

Sobrecarga do motor

Há uma diferença entre como uma condição de sobrecarga é manuseada pelo Kinetix se comparada ao inversor PowerFlex755. Kinetix é a capacidade do motor enquanto o PowerFlex 755 é a sobrecarga do motor.

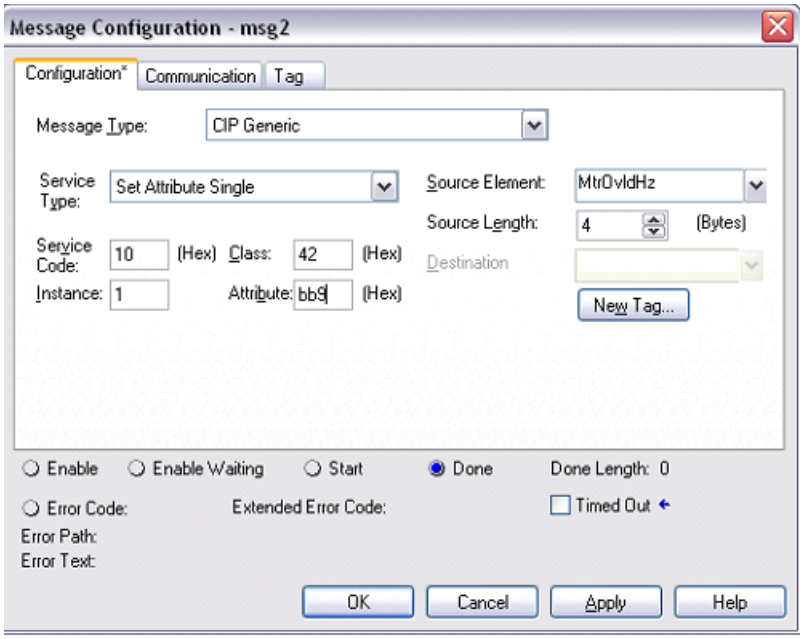
O atributo Motion, capacidade do inversor, é o tempo real estimado da capacidade térmica do motor classificado contínuo utilizada durante a operação baseada no modelo térmico do motor. Um valor de 100% indicaria que o motor está sendo usado em 100% da capacidade nominal conforme determinado pela classificação de corrente contínua do motor.

O parâmetro do PowerFlex 755, P940 [Cont Sobrec Un], indica a sobrecarga da unidade de potência (I^2T) em porcentagem. O valor permanece em 0 até que 100% da corrente nominal seja alcançada e a medição da sobrecarga comece. Quando o valor alcançar 100%, ocorre uma falha de sobrecarga da unidade de alimentação.

Atributos aprimorados

Os atributos aprimorados são acessados através de uma instrução MSG no RSLogix 5000. Esses valores serão os mesmos para todas as gravações dos atributos aprimorados. Somente o número do atributo e o elemento fonte mudará.

IMPORTANTE Execute os comandos de mensagem toda vez que a conexão CIP Motion for estabelecida. Isto é necessário porque o controlador padroniza todos os parâmetros do inversor quando ele estabelece a conexão CIP Motion.



- Message Type – Selecione CIP Generic.
- Service Type ou Service Code – Escolha a origem ou insira o valor hex para o serviço que deve ser realizado no objeto especificado. 10 (hex) para Set Attribute Single ou 0E (hex) para Get Attribute Single.
- Class – Insira o valor hex para o tipo ou classe de objeto para o qual o serviço deve ser enviado. 42 (hex) para objeto do eixo de dispositivo de movimento.
- Instance – Insira a instância do objeto para o qual a operação deve ser enviada. Sempre 1 para a instância do inversor.
- Attribute – Insira o valor hex do atributo do objeto para o qual a operação deve ser enviada.
- Menu Source Element – Escolha um tag de origem que contém parâmetros de operação adicionais e/ou dados que devem ser enviados com a solicitação determinada. Para uma solicitação de obtenção, este campo está desabilitado.
- Source Length – Insira ou escolha o número de bytes de dados do tag de origem que será incluído com a solicitação determinada. Para uma solicitação de obtenção, este campo está desabilitado.
- Menu Destination – Escolha um tag de destino local para receber o resultado de uma solicitação de obtenção. Para uma solicitação determinada, este campo está desabilitado.

Mapeamento do parâmetro do inversor/atributo aprimorado

Tabela 9 – Parâmetro do inversor PowerFlex 755 – ordem numérica

Parâmetro do inversor	Atributo aprimorado
80 [Config ImP]	2600 PM Test Cfg
83 [Cor TstOfst ImP]	3004 Cor TstOfst ImP
96 [Kp Reg Cor CCV]	2685 Kp Reg Cor CCV
93 [Cor Test Dir ImP]	3003 Cor Test Dir ImP
97 [Ki Reg Cor CCV	2686 Ki Reg Cor CCV
98 [Kp RegF SemCodV]	2687 Kp RegF SemCodV
99 [Ki RegF SemCodV]	2688 Ki RegF SemCodV
100 [Ativ Reg Desliz]	2689 Ativ Reg Desliz
101 [Ki Reg Desliz]	2602 Ki Reg Desliz
102 [Kp Reg Desliz]	2603 Kp Reg Desliz
103 [Ativ Reg Flux]	2690 Ativ Reg Flux
104 [Ki Reg Flux	2691 Ki Reg Flux
105 [Kp Reg Flux	2692 Kp Reg Flux
106 [Veloc Adapt Torq]	2693 Veloc Adapt Torq
107 [Ativ Adapt Torq]	2694 Ativ Adapt Torq
108 [Comp Atraso Fase	2695 Comp Atraso Fase
109 [Modo Comp Torque	2696 Modo Comp Torque
110 [Motor Comp Torq]	2697 Motor Comp Torq
111 [Regen Comp Torq]	2698 Regen Comp Torq
112 [Lqs Adapt Desliz]	2699 Lqs Adapt Desliz
113 [LmtRot AdaptFD]	2700 LmtRot AdaptFD
114 [TaxaRot AdaptFD]	2701 TaxaRot AdaptFD
115 [NvlCnvsão AdptFD]	2702 NvlCnvsão AdptFD
116 [LmtCnvsão AdptFD]	2703 LmtCnvsão AdptFD
321 [Control Pré-Carg]	2619 Control Pré-Carg
322 [Atraso Pré-Carg]	2620 Atraso Pré-Carg
357 [Ganho FS]	2604 Ganho FS
358 [Ki FS]	2605 Ki FS
376 [Kp Limite Bar]	2606 Kp Limite Bar
377 [Kd Limite Bar]	2607 Kd Limite Bar
380 [Ki Reg Bar]	2608 Ki Reg Bar
381 [Kp Reg Bar]	2609 Kp Reg Bar
390 [Ki Frnag Fluxo]	2610 Ki Frnag Fluxo
391 [Kp Frnag Fluxo]	2611 Kp Frnag Fluxo
396 [Ki Frnag CD]	2612 Ki Frnag CD
397 [Kp Frnag CD]	2613 Kp Frnag CD
400 [Ki Frng Rápida]	2614 Ki Frng Rápida
401 [Kp Frng Rápida]	2615 Kp Frng Rápida
428 [Kd Lim Corrente]	2616 Kd Lim Corrente
429 [Ki Lim Corrente]	2617 Ki Lim Corrente
430 [Kp Lim Corrente]	2618 Kp Lim Corrente
469 [Status ManPredit]	2625 Status ManPredit
470 [TempAmbManPred]	2626 TempAmbManPred
471 [Ativ RedManPrd]	2627 Ativ RedManPrd
472 [Redef Manut Pred]	2628 Redef Manut Pred
488 [RedTax VentDC]	2629 RedTax VentDC

Parâmetro do inversor	Atributo aprimorado
489 [DurTotal VentDC]	2630 DurTotal VentDC
490 [DurDec VentDC]	2631 DurDec VentDC
491 [DurRest VentDC]	2632 DurRest VentDC
492 [NívelEvnt VentDC]	2633 NívelEvnt VentDC
493 [AçãoEvent VentDC]	2634 AçãoEvent VentDC
494 [LogRed VentDC]	2635 LogRed VentDC
495 [RedTx EmVent]	2636 RedTx EmVent
496 [DurTotal EmVent]	2637 DurTotal EmVent
497 [DurDecor EmVent	2638 DurDecor EmVent
498 [DurRest EmVent	2639 DurRest EmVent
499 [NívlEvent EmVent]	2640 NívlEvent EmVent
500 [AçãoEvnt EmVent]	2641 AçãoEvnt EmVent
501 [LogRed EmVent]	2642 LogRed EmVent
502 [DurTotMancMtr]	2643 DurTotMancMtr
503 [DurDecMancMtr]	2644 DurDecMancMtr
504 [DurRestMancMtr]	2645 DurRestMancMtr
505 [NvlEventMancMtr]	2646 NvlEventMancMtr
506 [AçãoEventMancMtr]	2647 AçãoEventMancMtr
507 [LogRedef MancMtr]	2648 LogRedef MancMtr
508 [HrDecLubrifMtr]	2649 HrDecLubrifMtr
509 [NvlEvntLubrfMtr]	2650 NvlEvntLubrfMtr
510 [AçãoEvntLubrfMtr]	2651 AçãoEvntLubrfMtr
511 [DurTotalMancMaq]	2652 DurTotalMancMaq
512 [DurDecMancMaq]	2653 DurDecMancMaq
513 [DurRestMancMaq]	2654 DurRestMancMaq
514 [NvlEventMancMáq]	2655 NvlEventMancMáq
515 [AçãoEventMancMaq]	2656 AçãoEventMancMaq
516 [LogRedefMancMáq]	2657 LogRedefMancMáq
517 [HrDecLubrifMáq]	2658 HrDecLubrifMáq
518 [NvlEvnt LubrfMáq]	2659 NvlEvnt LubrfMáq
519 [AçãoEvntLubrfMáq]	2660 AçãoEvntLubrfMáq
642 [Ganho Bloq Servo]	2721 Ganho Bloq Servo
665 [Sel Comp Veloc]	2621 Sel Comp Veloc
832 [GanFltr Saí Pso]	2622 GanFltr Saí Pso
833 [Sel Fltr Saí Pso]	2623 Sel Fltr Saí Pso
834 [Sel Flt Saíd Pso]	2624 Sel Flt Saíd Pso
970 [Selec Pt Teste 1]	2661 Selec Pt Teste 1
971 [Aval Pt Teste 1]	2662 Aval Pt Teste 1
972 [Niv Pt Teste 1]	2663 Niv Pt Teste 1
974 [Selec Pt Teste 2]	2664 Selec Pt Teste 2
975 [Aval Pt Teste 2]	2665 Aval Pt Teste 2
976 [Niv Pt Teste 2]	2666 Niv Pt Teste 2
978 [Selec Pt Teste 3]	2667 Selec Pt Teste 3
979 [Aval Pt Teste 3]	2668 Aval Pt Teste 3
980 [Niv Pt Teste 3]	2669 Niv Pt Teste 3
982 [Selec Pt Teste 4]	2670 Selec Pt Teste 4
983 [Aval Pt Teste 4]	2671 Aval Pt Teste 4
984 [Niv Pt Teste 4]	2672 Niv Pt Teste 4
1035 [Real PtCf DetPic]	2673 Real PtCf DetPic

Parâmetro do inversor	Atributo aprimorado
1036 [Int D PtCf DtPic]	2674 Int D PtCf DtPic
1037 [Sel En Dt Pic1]	2675 Sel En Dt PkDtct1
1038 [SelPredDetPic1]	2676 SelPredDetPic1
1039 [Conf Pico1]	2677 Conf Pico1
1040 [Pico 1 Alt]	2678 Pico 1 Alt
1041 [Saída DetPico1]	2679 Saída DetPico1
1042 [Sel En Dt Pic2]	2680 Sel En Dt Pic2
1043 [SelPredDetPico2]	2681 SelPredDetPico2
1044 [Conf Pico 2]	2682 Conf Pico 2
1045 [Pico 2 Alt]	2683 Pico 2 Alt
1046 [Saída DetPico2]	2684 Saída DetPico2
1535 [VB Config]	2704 VB Config
1536 [VB Status]	2705 VB Status
1537 [VB Voltage]	2706 [VB Voltage]
1538 [VB Time]	2707 [VB Time]
1539 [VB Minimum]	2708 [VB Minimum]
1540 [VB Maximum]	2709 [VB Maximum]
1541 [VB Accel Rate]	2710 [VB Accel Rate]
1542 [VB Decel Rate]	2711 VB Decel Rate
1543 [VB Frequency]	2712 VB Frequency
1544 [VB Min Freq]	2713 VB Min Freq
1545 [VB Flux Thresh]	2714 VB Flux Thresh
1546 [VB Flux Lag Freq]	2715 VB Flux Lag Freq
1547 [VB Filt Flux Cur]	2716 VB Filt Flux Cur
1548 [VB Current Rate]	2717 VB Current Rate
1549 [VB Current Hyst]	2718 VB Current Hyst
1550 [VB Cur Thresh]	2719 VB Cur Thresh
1551 [VB Rate Lag Freq]	2720 VB Rate Lag Freq

Mapeamento do parâmetro do inversor/atributo aprimorado

Tabela 10 – Parâmetro do inversor PowerFlex 755 – ordem numérica

Parâmetro do inversor	Atributo aprimorado
1 [Corrente Nom Sis]	2855 Corrente Nom Sis
2 [Tensao Nom Sis]	2856 Tensao Nom Sis
3 [Corr Nominal Sis]	2857 Ix1 Rated Amps
4 [I2 Rated Amps]	2858 Ix2 Rated Amps
5 [I3 Rated Amps]	2859 Ix3 Rated Amps
10 [Status Online]	2862 Status Online
12 [Status Falha]	2863 Status Falha
13 [Status Alarme]	2864 Status Alarme
18 [Corr Terra]	2865 Corr Terra
20 [Recfg Acknowledg]	2866 Recfg Acknowledg
21 [Effctv I Rating]	2867 Effctv I Rating
30 [Selec Pt Teste 1]	2868 Selec Pt Teste 1
31 [Valor PtTeste 1]	2869 Valor PtTeste 1
32 [Selec Pt Teste 2]	2870 Selec Pt Teste 2
33 [Valor PtTeste 2]	2871 Valor PtTeste 2

Mapeamento do parâmetro do conversor/atributo aprimorado

Tabela 11 – Parâmetro do conversor PowerFlex 755 – ordem numérica

Parâmetros do conversor	Atributo aprimorado
1 [Corrente Nom Sis]	2905 Corrente Nom Sis
2 [Tensao Nom Sis]	2906 Tensao Nom Sis
3 [Corrente Nom C1]	2907 CX1 Rated Amps
4 [Corrente Nom C2]	2908 CX2 Rated Amps
5 [Corrente Nom C3]	2909 CX3 Rated Amps
10 [Status Online]	2912 Status Online
12 [Status Falha]	2913 Status Falha
13 [Status Alarme]	2914 Status Alarme
25 [Temp Placa Gate]	2916 Temp Placa Gate
30 [Selec Pt Teste 1]	2917 Selec Pt Teste 1
31 [Valor PtTeste 1]	2918 Valor PtTeste 1
32 [Selec Pt Teste 2]	2919 Selec Pt Teste 2
33 [Valor PtTeste 2]	2920 Valor PtTeste 2

Mapeamento do parâmetro da pré-carga/atributo aprimorado

Tabela 12 – Parâmetro de pré-carga do barramento comum do PowerFlex 755 – ordem numérica

Parâmetro de pré-carga CB	Atributo aprimorado
1 [Corrente Nom Sis]	2955 Corrente Nom Sis
2 [Tensao Nom Sis]	2956 Tensao Nom Sis
3 [P1 Rated Amps]	2957 PX1 Rated Amps
4 [P2 Rated Amps]	2958 PX2 Rated Amps
5 [P3 Rated Amps]	2959 PX3 Rated Amps
10 [Status Online]	2962 Status Online

Parâmetro de pré-carga CB	Atributo aprimorado
12 [Status Falha]	2963 Status Falha
13 [Status Alarme]	2964 Status Alarme
18 [Main DC Bus Volt]	2965 Main DC Bus Volt
25 [Temp Placa Gate]	2966 Temp Placa Gate
30 [Selec Pt Teste 1]	2967 Selec Pt Teste 1
31 [Valor PtTeste 1]	2968 Valor PtTeste 1
32 [Selec Pt Teste 2]	2969 Selec Pt Teste 2
31 [Valor PtTeste 2]	2970 Valor PtTeste 2

Mapeamento do parâmetro do encoder/atributo aprimorado

Tabela 13 – Parâmetros de saída do módulo do encoder de realimentação – ordem numérica

Parâmetro do encoder	Atributo aprimorado
80 [Seleç EncOut]	2800 Seleç EncOut
81 [Modo EncOut]	2801 Modo EncOut
82 [EncOut FD PPR]	2802 EncOut FD PPR
83 [EncOut Z Offset]	2803 EncOut Z Offset
84 [EncOut Z PPR]	2804 EncOut Z PPR

Falhas

A tabela a seguir mostra a correlação entre as falhas do PowerFlex 755 e as respectivas falhas que retornam para o controlador Logix e o software do RSLogix 5000. Os códigos de falha retornados e o texto são comuns com o Kinetix 6500.

Observação: Um código de falha/mensagem exibido em uma IHM não corresponderá àquele que retorna para o controlador Logix e potencialmente exibido em uma IHM ou visualizado no RSLogix 5000.

Tabela 14 – Falha do inversor PowerFlex 755 – ordem numérica

Inversor PowerFlex 755		Movimento integrado na EtherNet/IP		
Nº do evento	Texto da falha	Código	Subcódigo	Texto da falha
0	Sem entrada	0	0	Sem falha
2	Entrad Auxiliar	63	0	Entrada de exceção externa
3	Prd Energia	37	0	Perda de energia do barramento
4	Voltagem Bx	34	0	Limite do usuário de subtensão do barramento
5	Voltagem Alt	35	0	Limite de fábrica da sobrecarga do barramento
7	Sobrecarga do motor	7	0	Limite de fábrica de sobrecarga térmica do motor
8	SobrTemp DisCal	11	1	Limite de fábrica da sobretemperatura do inversor
9	SobrTemp Trnsist	11	2	Limite de fábrica da sobretemperatura do inversor
12	HW SobrCorrent	10	1	Sobrecorrente do inversor
13	Falha Terra	16	0	Limite de fábrica da corrente de terra do conversor
14	Alerta Terra	17	0	Limite de usuário da corrente de terra do conversor
15	Prd Carga	57	0	Limite de subtorque
17	Perd Fase Entrd	23	0	Perda monofásica CA do conversor
20	Band Vel PrvTorq	18	1	Falha Prov Torque
21	PerdaFase Saída	63	21	Específico do produto
24	Inib Desac	19	0	Override desaceleração
25	Limite Sobrevel	4	0	Limite do usuário de sobrevelocidade do motor
26	Frenam Desliz	18	2	Falha Prov Torque
33	ReinAut Esgtados	63	33	Específico do produto
36	SW SobCorrent	10	2	Sobrecorrente do inversor
38	Fase U para Ter	24	1	Curto da fase CA do conversor
39	Fase V para Ter	24	2	Curto da fase CA do conversor
40	Fase W para Ter	24	3	Curto da fase CA do conversor
41	Curto BV Fase	24	4	Curto da fase CA do conversor
42	Curto VW Fase	24	5	Curto da fase CA do conversor
43	Curto WU Fase	24	6	Curto da fase CA do conversor
44	Phase UNegToGnd	24	7	Curto da fase CA do conversor
45	Phase VNegToGnd	24	8	Curto da fase CA do conversor
46	Phase WNegToGnd	24	9	Curto da fase CA do conversor
48	Sist Default	63	33	Específico do produto
49	Inicial Unid	1	0	Reset do módulo

Inversor PowerFlex 755		Movimento integrado na EtherNet/IP		
Nº do evento	**Texto da falha**	**Código**	**Subcódigo**	**Texto da falha**
55	Sobretemp Pl Ctl	10	0	Limite de fábrica da sobretemperatura do módulo de controle
61	Pin Cort 1	56	0	Limite de sobretorque
64	SobrCarg Unidd	13	0	Limite do usuário de sobrecarga de pré-carga do conversor
71	Port 1:Adapt	63	71	Específico do produto
72	Port 2:Adapt	63	72	Específico do produto
73	Port 3:Adapt	63	73	Específico do produto
74	Port 4:Adapt	63	74	Específico do produto
75	Port 5:Adapt	63	75	Específico do produto
76	Port 6:Adapt	63	76	Específico do produto
77	Interv Volt Rl	21	1	Falha do teste do motor
78	Int Ref Amp Flux	21	2	Falha do teste do motor
79	Carg Excessiva	21	3	Falha do teste do motor
80	AutoAjus Cancel	21	4	Falha do teste do motor
81	Port 1 Perd DPI	63	81	Específico do produto
82	Port 2 Perd DPI	63	82	Específico do produto
83	Port 3 Perd DPI	63	83	Específico do produto
84	Port 4 Perd DPI	63	84	Específico do produto
85	Port 5 Perd DPI	63	85	Específico do produto
86	Port 6 Perd DPI	63	86	Específico do produto
87	InterVoltag IXo	21	5	Falha do teste do motor
91	Per FdbkVel Pri	45	255	Limite de fábrica da perda de dados de realimentação
93	Ativ Verif Hw	63	93	Específico do produto
94	Perd FdbkVel Alt	45	255	Limite de fábrica da perda de dados de realimentação
95	Perd FdbkVel Aux	45	255	Limite de fábrica da perda de dados de realimentação
96	PerdFdbkPosição	45	255	Limite de fábrica da perda de dados de realimentação
100	SomaVer Parâmet	3	0	Falha de checksum da memória não volátil
104	SomVer Plc Ener	15	1	Placa de potência
106	PE PCP Incompat	15	3	Placa de potência
107	PE PCP Substit	22	1	Configuração do hardware
111	ID Inválido PlEg	15	2	Placa de potência
112	VerMín Apli PlEg	15	4	Placa de potência
113	ErrDados Rastr	22	2	Configuração do hardware
117	SVer Dados FalEg	17	16	Checksum de armazenamento de opção
124	ID Ap Alterado	23	1	Alteração do firmware
125	Usando Ap Backup	23	2	Alteração do firmware
134	Ini na Inicia	63	134	Específico do produto
137	Err Pré-cg Ext	23	2	Falha de pré-carga do conversor
138	Pré-cga Abta	23	3	Falha de pré-carga do conversor
141	Âng Cod AjAut	21	6	Falha do teste do motor
142	Vel AjAut Restr	21	7	Falha do teste do motor
143	RegCor AjustAut	21	8	Falha do teste do motor

Inversor PowerFlex 755		Movimento integrado na EtherNet/IP		
Nº do evento	**Texto da falha**	**Código**	**Subcódigo**	**Texto da falha**
144	Inércia AjusAuto	21	9	Falha do teste do motor
145	Viag AjustAuto	21	10	Falha do teste do motor
169	Red Freq MLP	16	0	Frequência PWM reduzida
170	LimitCor Reduzid	17	0	Limite de corrente reduzido
177	Perfil Ativo	63	177	Específico do produto
178	Posicion Ativ	63	178	Específico do produto
179	Orig Não Def	63	179	Específico do produto
203	Porta 13:Adapt	63	203	Específico do produto
204	Porta 14:Adapt	63	204	Específico do produto
205	ErrTransport DPI	63	205	Específico do produto
206	Falha Bat HTR	63	206	Específico do produto
210	Sda Pont Ativ HW	2	1	FalhaConfiguraçãoProt
211	Falh PI Seguran	9	0	FalhaEntrParadaProt
212	Saíd Jmpr Segur	2	2	FalhaConfiguraçãoProt
213	Ent Ponte Segur	2	3	FalhaConfiguraçãoProt
224	Port 4 Perd Com	63	224	Específico do produto
225	Port 5 Perd Com	63	225	Específico do produto
226	Port 6 Perd Com	63	226	Específico do produto
227	Port 7 Perd Com	63	227	Específico do produto
228	Port 8 Perd Com	63	228	Específico do produto
229	Port 9 Perd Com	63	229	Específico do produto
244	Port 4 Conf	16	4	Cartão Opc Ilegal
245	Port 5 Conf	16	5	Cartão Opc Ilegal
246	Port 6 Conf	16	6	Cartão Opc Ilegal
247	Port 7 Conf	16	7	Cartão Opc Ilegal
248	Port 8 Config	16	8	Cartão Opc Ilegal
249	Port 9 Conf	16	9	Cartão Opc Ilegal
264	Port 4 Soma Ver	17	4	Checksum de armazenamento de opção
265	Port 5 Soma Ver	17	5	Checksum de armazenamento de opção
266	Port 6 Soma Ver	17	6	Checksum de armazenamento de opção
267	Port 7 Soma Ver	17	7	Checksum de armazenamento de opção
268	Port 8 Soma Ver	17	8	Checksum de armazenamento de opção
269	Port 9 Soma Ver	17	9	Checksum de armazenamento de opção
280	Enet Prd Comun	1	0	Falha de conexão.
281	SomVer Enet	17	13	Checksum de armazenamento de opção
282	SomVer DLX	17	14	Checksum de armazenamento de opção
290	Redef Manut Prev	20	1	Manutenção preventiva
291	Dur VentDC	20	2	Manutenção preventiva
292	Dur VentIn	20	3	Manutenção preventiva
293	Dur MtrBrng	20	4	Manutenção preventiva
294	Lub MancMt	20	5	Manutenção preventiva
295	Dur MancMaq	20	6	Manutenção preventiva

Inversor PowerFlex 755		Movimento integrado na EtherNet/IP		
Nº do evento	**Texto da falha**	**Código**	**Subcódigo**	**Texto da falha**
296	Lub MancMaq	20	7	Manutenção preventiva
307	Port7 Cart Inv	63	307	Específico do produto
308	Port8 Cart Inv	63	308	Específico do produto
315	Erro Pos Exces	4	0	Erro de posição excessiva
318	CorrSaidU desbal	63	318	Específico do produto
319	CorrSaidV desbal	63	319	Específico do produto
320	CorrSaidW desbal	63	320	Específico do produto
321	DesbTemp DisCal	63	321	Específico do produto
324	ErroTensaoBarrCC	63	324	Específico do produto
325	ConfgInvInvalida	63	325	Específico do produto
326	ConfgConvInvalid	63	326	Específico do produto
331	PerdaComunic Inv1	63	331	Específico do produto
341	PerdaComunic Con1	63	341	Específico do produto

Recursos adicionais

Os documentos a seguir contêm informações adicionais para implementar o movimento integrado na EtherNet/IP com inversores PowerFlex 755.

Integrated Motion on the Ethernet/IP Network User Manual
Número de publicação: MOTION-UM003

Integrated Motion on the Ethernet/IP Network Reference Manual
Número de publicação: MOTION-RM003

Logix5000 Controllers Design Considerations Reference Manual
Número de publicação: 1756-RM094

Observações:

A

Abs Sd. Anlg
Nº 271 – Placa de controle principal 77
Nº 71 – Módulo opcional 241, 251
Ação AlarmeTrq (Nº 1168) 172
Ação AlertaTerra (Nº 466) 100
Ação Baixa Volt (Nº 460) 99
Ação Bomb Des (Nº 1189) 174
Ação Fal Msg (Nº 57) 225
Ação Fal Par (Nº 56) 225
Ação Falh Com (Nº 54) 224
Ação Flh Oci (Nº 55) 224
Ação Inib Desac (Nº 409) 93
Ação Perd Carg (Nº 441) 97
Ação Perda Eng (Nº 449) 98
Ação Pino Corte *n* (Nº 435, 438) 96
Ação SC Motor (Nº 410) 94
AçãoEvent VentDC (Nº 493) 102
AçãoEventMancMaq (Nº 515) 105
AçãoEventMancMtr (Nº 506) 104
AçãoEvnt EmVent (Nº 500) 103
AçãoEvntLubrfMáq (Nº 519) 105
AçãoEvntLubrfMtr (Nº 510) 104
AçãoPerda EmFase (Nº 462) 99
AçãoPrdFaseSaída (Nº 444) 97
AçãoTO AlarmTrq (Nº 1173) 172
Acel 2 ED (Nº 179) 69
AcionCompFriccao (Nº 1561) 126
Act tx Rede (Nº 51) 224
ActnEvntDur R00
Nº 106 – Módulo opcional 243, 253
Nº 292 – Placa de controle principal 79
AdapTorq Inércia (Nº 708) 125
Adj 1 Freio Desl*n* (Nº 402, 403) 93
Adj Vltg Preset*n* (Nº 1142…1148) 171
Ajustes dos parâmetros padrão 296
AlarmeA c Falha (Nº 962) 159
AlarmeB c Falha (Nº 963) 159
Alarmes
Descrições de alarme de realimentação universal 335
E/S 332
Encoder incremental duplo 334
Encoder incremental simples 333
Inversor 298
Referência cruzada de alarme do inversor 310
Safe Speed Monitor 332
Tipos 292
Alarmes Tipo2 (Nº 961) 158
Amortec Circ Vel (Nº 653) 118
Amp An Motor (Nº 26) 52
Amps Carga R00
Nº 101 – Módulo opcional 243, 252
Nº 287 – Placa de controle principal 79
Amps cga R01 (Nº 111) 244, 253
Amps Falha (Nº 957) 156
AnlgDes Ref Torque *n* (Nº 678, 683) 121
AnlgEne Ref Torque *n* (Nº 677, 682) 121
AntiBckup RegVel (Nº 643) 116
Aplicações de movimento integrado
Restrições da IHM 297
Arm Ciclo Bomba (Nº 1192) 175
Arm Registro (Nº 90) 273
Assistente de tendência de alta velocidade
Diagrama de blocos 424
Aten Flr RejFaix (Nº 688) 122
ATEX
Falhas e alarmes 333
Ativ Acel Máx (Nº 64) 287
Ativ Adapt Torq (Nº 107) 62
Ativ DIP ED (Nº 191) 69
Ativ DLs Fr Par (Nº 77) 226
Ativ DLs p/ Par (Nº 88) 227
Ativ ED (Nº 155) 67
Ativ Flux Sub (Nº 43) 54
Ativ Frnag Flux (Nº 388) 92
Ativ Mon Bloqueio (Nº 59) 286
Ativ RedManPrd (Nº 471) 101
Ativ Reg Desliz (Nº 100) 61
Ativ Reg Flux (Nº 103) 61
Ativ Velc Máx. (Nº 61) 287
Ativ Web (Nº 52) 224
AtivarCompens Id (Nº 1600) 199
Atr Monit Parada (Nº 46) 284
Atraso InícSist (Nº 346) 85
Atraso Mon VlcLim (Nº 53) 285
Atraso Pré-Carg (Nº 322) 83
AutoTune (Nº 70) 57
Aval Pt Teste *n* (Nº 971…983) 160
Avan Revert ED (Nº 162) 67

B

Band Dev Veloc (Nº 1105) 167
Band Posit InPos (Nº 726) 128
Bloquear Estado (Nº 5) 279
Bomba ED Desab (Nº 1206) 176
BOOTP (Nº 36) 222
Brk Alarm Travel (Nº 1109) 167
BW Filt En1 Anlg (Nº 66) 240
BW Filt Ent0 Anl
Nº 266 – Placa de controle principal 77
Nº 56 – Módulo opcional 240, 250

C

Canc Perf ED (Nº 1220) 180
Características gerais do vetorial de fluxo
Diagrama de blocos (753) 349
Diagrama de blocos (755) 384
Carg Real Pso (Nº 837) 139
CbFan Derate (Nº 481) 101
CbFan ElpsdLife (Nº 483) 101
CbFan EventActn (Nº 486) 102
CbFan EventLevel (Nº 485) 102
CbFan RemainLife (Nº 484) 101

CbFan TotalLife (Nº 482) 101
Cfg Coment (Nº 8) 264
Cfg Coment1 (Nº 38) 270
Cfg DLs Fr Par (Nº 76) 226
Cfg End IP *n* (Nº 38…41) 223
Cfg Err Pré-Carg (Nº 323) 83
Cfg flha DL *nn* (Nº 60…75) 226
Cfg gateway *n* (Nº 46…49) 223
Cfg Incmtl Com. (Nº 16) 266
Cfg Incmtl Com.1 (Nº 46) 271
Cfg Másc Grv (Nº 888) 142
Cfg Prd Coment (Nº 9) 264
Cfg Prd Coment1 (Nº 39) 270
Cfg SSI Coment (Nº 20) 266
Cfg SSI Coment1 (Nº 50) 272
Cfg sub-rede *n* (Nº 42…45) 223
Cfg Tel Lógic (Nº 78) 226
Cfg Tel Ref (Nº 79) 226
Cfg tx Rede (Nº 50) 223
Class Cx Engr (Nº 1182) 173
Classe de tensão (Nº 305) 81
Cmd Tensão Ajust (Nº 1139) 171
Cmd Vel Rolet (Nº 1167) 172
C*n* Cor Fase L1 (Nº 115, 215) 212
C*n* Cor Fase L2 (Nº 116, 216) 212
C*n* Cor Fase L3 (Nº 117, 217) 212
C*n* Cor Terra (Nº 118, 218) 212
C*n* corrente nominal (Nº 3, 4) 209, 215
C*n* Freq Linha CA (Nº 123, 223) 212
C*n* Reset ManPred (Nº 137, 237) 214
C*n* SCR Temp (Nº 121, 221) 212
C*n* Status Alarme1 (Nº 107, 207) 211
C*n* Status Falha1 (Nº 105, 205) 211
C*n* Status Status2 (Nº 106, 206) 211
C*n* Temp Dissip (Nº 120, 220) 212
C*n* Temp plac gate (Nº 122, 222) 212
C*n* Tempo VentGab (Nº 138, 238) 214
C*n* Tensão BarrCC (Nº 119, 219) 212
C*n* TensaoLin L12 (Nº 125, 225) 213
C*n* TensaoLin L23 (Nº 126, 226) 213
C*n* Testpt Val 1 (Nº 141, 143, 241, 243) 214
Cnfg Cod (Nº 1) 254
Cnfg Nvl Reg Bar (Nº 374) 90
Cnfg Opções Mtr (Nº 40) 53
Cnfg Prd Comen (Nº 3) 254
Cnfg Prov Torq (Nº 1100) 166
Cnfg Prov Torq (Nº 1101) 166
Cnfg Rgsn Latch*n* (Nº 100…127) 275
Cnfg. Cod. 0 (Nº 1) 256
Cnfg. Cod. 1 (Nº 11) 258
CnfgPrdFdbk Enc0 (Nº 3) 256
CnfgPrdFdbk Enc1 (Nº 13) 258
Cnt PrdFs Cod0 (Nº 7) 257
Cnt PrdFs Cod1 (Nº 17) 259
Cnt PrdQuad Cod0 (Nº 8) 257
Cnt PrdQuad Cod1 (Nº 18) 259
Cnt/Rev OrieEixo (Nº 1587) 198
Cntl Manual ED (Nº 172) 68
Cntl Opções Vel (Nº 635) 115
Codf PPR (Nº 2) 254
Código de Segurança (Nº 18) 279
Comand Pos (Nº 723) 128
Comando c/Senha (Nº 17) 279
Comando PAP (Nº 784) 133
Comando Perfil (Nº 1213) 178
Coment Cod (Nº 4) 254
Comp Atraso Fase (Nº 108) 62
CompAng Sem Cod (Nº 78) 58
Compensação de atrito
Diagrama de blocos 422, 423
Parâmetros 126
CompVlt Sem Cod (Nº 79) 58
Comunicação
LEDs indicadores de status 18
Parâmetros 140
Cond Prog DLX (Nº 52) 232
Conexões da porta 16
Conf Bomba Des (Nº 1187) 174
Conf Ent Digital (Nº 150) 67
Conf Falh Menor (Nº 950) 154
Conf Peak2 (Nº 1044) 162
Conf Pico1 (Nº 1039) 161
Conf Sup Pos Atq (Nº 1193) 175
Conf. Inic (Nº 20) 260
ConfBomb PoçPetr (Nº 1179) 173
Confg. Sd1 Anlg (Nº 86) 242
Config AlarmeTrq (Nº 1169) 172
Config Cód Flh (Nº 70) 280
Config DIP (Nº 1065) 163
Config em Cascata (Nº 20) 281
Config ImP (Nº 80) 58
Config Pino Cort (Nº 434) 96
Config PTC (Nº 250) 75
Config PTC (Nº 40) 238
ConfigOrientEixo (Nº 1580) 197
ConfigPosicaoRol (Nº 1500) 192
Configuração de orientação do spindle 197
Configuração de saída monofásica 170
Conflitos da entrada digital 16
ConfTensãoAjust (Nº 1131) 170
Cont Bomb Des (Nº 1203) 176
Cont Desl Freio (Nº 1110) 167
Cont Pos Ataque (Nº 1201) 176
Cont prd Quad (Nº 8) 256
Cont Prs Fase (Nº 7) 256
Cont Sobrec Un (Nº 940) 152
Contag Por Unid (Nº 1215) 178
Contagens SC Mtr (Nº 418) 95
ContBmb Descanso (Nº 1204) 176
ContDesenrRfçTqP (Nº 1519) 194

Contr Fibra (Nº 1120) 169
Contr Interp (Nº 755) 131
Control Pré-Carg (Nº 321) 83
Control Retorn (Nº 731) 129
Controlador DriveLogix 10
Controlador, DriveLogix 10
Controle CBF (Nº 795) 134
Controle de posição
Diagrama de blocos (753) 359
Diagrama de blocos (755) 394
Controle de processo
Diagrama de blocos (753) 369
Diagrama de blocos (755) 412
Controle de tensão ajustável 170
Referência inválida 304
Controle de torque
Diagrama de blocos (753) 363, 364
Diagrama de blocos (755) 404, 405
Controle de velocidade
Diagrama de blocos (753) 352
Diagrama de blocos (755) 387
Controle DIP (Nº 1066) 163
Controle PAP (Nº 770) 132
Controle PCAM (Nº 1390) 187
Controle POM
Diagrama de blocos (753) 371
Diagrama de blocos (755) 414
Controle Pos (Nº 721) 127
Convenções do manual 11
Convenções, manual 11
Cor Terra I*n* (Nº 118, 218) 207
Cor Test Dir ImP (Nº 93) 59
Cor TstOfst ImP (Nº 83) 58
Corr Fase U I*n* (Nº 115, 215) 207
Corr Fase V I*n* (Nº 116, 216) 207
Corr Fase W I*n* (Nº 117, 217) 207
Corr Terra (Nº 18) 205
Corrente de saída (Nº 7) 50
Corrente Nom Sis
Nº 1 – Conversor 209, 215
Nº 1 – Inversor 204
Corrente nominal (Nº 21) 51
CPR Lin Com. (Nº 25) 267
CPR Lin Com.1 (Nº 55) 272
Ctrl Bomba Des (Nº 1190) 174
Curva Acel S (Nº 540) 107
Curva S PAP (Nº 787) 134
Curva VHz (Nº 65) 56
CurvaS TensAjus (Nº 1150) 171

D

Dados da placa de identificação do motor 478
Dados Sd0 Anlg
Nº 277 – Placa de controle principal 77
Nº 77 – Módulo opcional 241, 251
Dados Sd1 Anlg (Nº 87) 242
DadosAl Sd0 Anlg
Nº 278 – Placa de controle principal 77
Nº 78 – Módulo opcional 241, 251
DadosAl Sd1 Anlg (Nº 88) 242
DadosBx Sd0 Anlg
Nº 279 – Placa de controle principal 78
Nº 79 – Módulo opcional 241, 251
DadosBx Sd1 Anlg (Nº 89) 242
DC Offset Ctrl (Nº 1154) 171
Dead Time Comp (Nº 1153) 171
Dec POM ED (Nº 178) 68
Decel 2 ED (Nº 180) 69
DecremPercur (Nº 1124) 169
Desac Curva S (Nº 541) 107
Desenr PosRol (Nº 1509) 193
Desl LB Comp (Nº 622) 114
Desl RPM em ACT (Nº 621) 114
DeviceLogix 459
DI HOA Start (Nº 176) 68
DI Hold Step (Nº 1218) 179
DI StrtStep Sel*nn* (Nº 1222…1226) 180
DI Trans 1 Avan (Nº 167) 68
DI Trans 1 Volta (Nº 168) 68
DI Trans 2 Avan (Nº 170) 68
DI Trans 2 Volta (Nº 171) 68
DI Transm 1 (Nº 166) 67
DI Transm 2 (Nº 169) 68
Diagrama de blocos 347
Assistente de tendência de alta velocidade 424
Características gerais do vetorial de fluxo (753) 349
Características gerais do vetorial de fluxo (755) 384
Compensação de atrito 422, 423
Controle de posição (753) 359
Controle de posição (755) 394
Controle de processo (753) 369
Controle de processo (755) 412
Controle de torque (753) 363, 364
Controle de torque (755) 404, 405
Controle de velocidade (753) 352
Controle de velocidade (755) 387
Controle POM (753) 371
Controle POM (755) 414
Entradas e saídas (753) 372
Entradas e saídas (755) 415
Ferramentas de diagnóstico 424
Lógica de controle (753) 376
Lógica de controle (755) 417, 418, 419, 420
Realimentação de velocidade e posição (753) 351
Realimentação de velocidade e posição (755) 386
Sobrecarga do inversor (753) 380
Sobrecarga do inversor (755) 421
Dig In Sts (Nº 1) 234, 245
Div Fdbk PsoCg (Nº 826) 137
Div PTP EGR (Nº 790) 134
Div TME Pso (Nº 817) 136
DL da Rede *nn* (Nº 1…16) 222
DL para Rede *nn* (Nº 17…32) 222
DLs de Rede Atv (Nº 34) 222
DLs p/ Cfg Rede (Nº 87) 227

DLs p/ Rd Atv (Nº 35) 222
DLX Bool SP*n* (Nº 78…81) 233
DLX DINT InSP*n* (Nº 98…101) 233
DLX DINT OutSP*n* (Nº 102…105) 233
DLX DINT SP*n* (Nº 70…77) 233
DLX DIP *nn* (Nº 33…48) 231
DLX Ent *nn* (Nº 17…32) 231
DLX Real InSP*n* (Nº 82…89) 233
DLX Real OutSP*n* (Nº 90…97) 233
DLX Real SP*nn* (Nº 54…69) 233
DLX Sd *nn* (Nº 1…16) 231
Drive Logic Rslt (Nº 879) 141
Dur.Total RO1 (Nº 112) 244, 253
DurDec VentDC (Nº 490) 102
DurDecMancMaq (Nº 512) 105
DurDecMancMtr (Nº 503) 104
DurDecor EmVent (Nº 497) 103
DurEvnNiv RO1 (Nº 115) 244, 253
DurEvntAtiv RO1 (Nº 116) 244, 253
DurRest EmVent (Nº 498) 103
DurRest VentDC (Nº 491) 102
DurRestMancMaq (Nº 513) 105
DurRestMancMtr (Nº 504) 104
DurTotal EmVent (Nº 496) 103
DurTotal RO0
Nº 102 – Módulo opcional 243, 252
Nº 288 – Placa de controle principal 79
DurTotal VentDC (Nº 489) 102
DurTotalMancMaq (Nº 511) 105
DurTotMancMtr (Nº 502) 104

E

Econ Ki AceDesac (Nº 48) 54
Econ Kp AceDesac (Nº 49) 54
Econ no Ki Ref (Nº 47) 54
Effctv I Rating (Nº 21) 204
Elim Prop Falha (Nº 923) 145
En Dads *nn* (Nº 895…902) 143
En0 Anlg At
Nº 261 – Placa de controle principal 76
Nº 51 – Módulo opcional 239, 250
En0 Anlg bx
Nº 262 – Placa de controle principal 76
Nº 52 – Módulo opcional 239, 250
En1 Anlg At (Nº 61) 240
En1 Anlg Bx (Nº 62) 240
Encoder incremental duplo
Falhas e alarmes 334
Parâmetros 256
Encoder incremental simples
Falhas e alarmes 333
Parâmetros 254
EncOut FD PPR (Nº 82) 273
EncOut Z Offset (Nº 83) 273
EncOut Z PPR (Nº 84) 273
End Ponto Fr*n* (Nº 81…84) 227
Ener Anunc Motor (Nº 30) 52
Ent Bord/Rev PR (Nº 1506) 192
Ent Revol PosRol (Nº 1507) 193
EntBordRevOrEixo (Nº 1584) 198
Entr Mon Bloqueio (Nº 60) 286
Entr Pos Interp (Nº 756) 131
Entr Trq Interp (Nº 758) 131
Entr Vel Interp (Nº 757) 131
Entr Veloc Lim (Nº 52) 285
Entrada de parada segura (Nº 44) 284
Entrada DM (Nº 58) 286
Entrada EPR CBF (Nº 804) 135
Entrada Rvls CBF (Nº 805) 135
Entradas e saídas
Diagrama de blocos (753) 372
Diagrama de blocos (755) 415
EntrDtct ObsPos*n* (Nº 746, 749) 130, 131
EntRevolsOriEixo (Nº 1585) 198
EPR Cod Virtual (Nº 141) 66
Eps PsoOff PCAM (Nº 1395) 188
Erro Posição (Nº 835) 138
Erro Veloc (Nº 641) 116
Escala Ref PAP (Nº 778) 133
Escala Ref Veloc (Nº 555) 108
EscalaUnidOriEix (Nº 1588) 198
EscalaUnidPosRol (Nº 1510) 193
EsclVel Ext CBF (Nº 798) 135
EscorCompFriccao (Nº 1565) 126
Especificações de classificação, motores 478
Estado do inversor 293
Estimat Carga (Nº 707) 124
Etapa Canc ED (Nº 1219) 179
Etapa Ind ED (Nº 772) 132
Etapa *n* Acel (Nº 1232…1382) 181
Etapa *n* de ação (Nº 1238…1388) 185
Etapa *n* de avanço (Nº 1237…1387) 185
Etapa *n* de contato (Nº 1235…1385) 184
Etapa *n* de valor (Nº 1234…1384) 183
Etapa *n* de velocidade (Nº 1231…1381) 181
Etapa *n* Desac (Nº 1233…1383) 182
Etapa *n* Entr Dig (Nº 1239…1389) 186
Etapa *n* na batelada (Nº 1236…1386) 184
Etapa tipo *n* (Nº 1230…1380) 180
Etapa Torque (Nº 686) 122
EtherNet/IP 19
Parâmetros 222
Exec Avan ED (Nº 164) 22, 67
Exec ED (Nº 163) 67
Exec Rev ED (Nº 165) 67
Expir Ponto Fr (Nº 80) 226
Exten X PCAM (Nº 1396) 188
Exten X PCAM (Nº 1397) 188
Exten Y PCAM (Nº 1398) 188

F

Falha Aux ED (Nº 157) 67
Falha Clar ED (Nº 156) 67
Falha da saída do jumper 306
Falha Tent Auto (Nº 347) 86
Falhas
ATEX 333
Descrições de falhas de realimentação universal 335
E/S 332
Encoder incremental duplo 334
Encoder incremental simples 333
Inversor 298
N-1 Consulte o manual 308
Reclassificação Consulte o manual 308
Referência cruzada de falha do inversor 310
Safe Speed Monitor 332
Tipos 292
Fator SC Mtr (Nº 413) 94
Fatr de Ener Saí (Nº 10) 50
FB0 IncAndSC PPR (Nº 15) 265
FB1 Identify (Nº 37) 269
FB1 IncAndSC PPR (Nº 45) 271
Fbdb Circ Aberto (Nº 137) 66
Fdbk Cod 0 (Nº 4) 256
Fdbk Cod 1 (Nº 14) 258
Fdbk Cr Fluxo (Nº 6) 50
Fdbk Cr Torque (Nº 5) 50
Fdbk Posição (Nº 847) 140
Fdbk Simulador (Nº 138) 66
Fdbk Vel Ativa (Nº 131) 65
Fdbk Veloc Mtr (Nº 3) 50
Fdbk0 Identify (Nº 7) 263
Feedback DIP (Nº 1077) 164
Feedback PAP (Nº 777) 133
Feedback Vel Alt (Nº 130) 65
Feedback Vel Aux (Nº 134) 65
Feedback Vel Pri (Nº 127) 64
Ferramentas de diagnóstico
Diagrama de blocos 424
Filt Gn En0 Anlg
Nº 265 – Placa de controle principal 77
Nº 55 – Módulo opcional 239, 250
Filt Gn En1 Anlg (Nº 65) 240
Filt Ref Veloc (Nº 588) 110
Filtr de Imp SVC (Nº 64) 56
Filtr Saí Ps CBF (Nº 806) 136
FiltrEntDig
Nº 3 – Módulo opcional 234, 245
Nº 223 – Placa de controle principal 72
Filtro de Estab (Nº 50) 54
Filtro Rgsn HmIn (Nº 93) 274
Filtro Rgsn In0 (Nº 91) 274
Filtro Rgsn In1 (Nº 92) 274
Fltr Vd Frng CD (Nº 399) 93
Fltr Vq Frng CD (Nº 398) 93
FltrFdbk Vel Alt (Nº 129) 65
FltrFdbk Vel Aux (Nº 133) 65
FltrFdbk Vel Pri (Nº 126) 64
Fnt End Red (Nº 37) 222
FntRefPercCtVelo (Nº 616) 113
Fonte Cort Veloc (Nº 617) 113
Fontes de realimentação
Configuração de ganhos para fontes primárias e alternativas 115
Freio DC (Nº 393) 92
Freio Fluxo 92
Frenagem
Freio Fluxo 92
Parâmetros 90
Frenagem dinâmica
Ajustar 90
Parâmetros 91
Selecionar tipo 91
Freq AlarmeTrq (Nº 1170) 172
Freq de Saída (Nº 1) 50
Freq Falhas (Nº 956) 156
Freq Máxima (Nº 37) 53
FreqFtrRejFaiPso (Nº 830) 138
Frequência de quebra (Nº 63) 56
frequência PWM (Nº 38) 53
Frq Ftr RejFaix (Nº 687) 122
Fxmorta DIP (Nº 1083) 164

G

Gan Acel Inércia (Nº 696) 123
Gan Comp Veloc (Nº 666) 120
Gan Desac Inérci (Nº 697) 123
Gan Prop DIP (Nº 1086) 165
GanAdaptInércia (Nº 706) 124
GanFltr FB RegS (Nº 638) 116
GanFltr Rf Vel (Nº 590) 110
GanFltr Saí Pso (Nº 833) 138
GanFltrSai RegV (Nº 658) 119
Ganho Âng Estab (Nº 52) 54
Ganho Bloq Servo (Nº 642) 116
Ganho FS (Nº 357) 88
Ganho Jerk (Nº 433) 96
Ganho Volt Estab (Nº 51) 54
Guard Status (Nº 68) 289

H

Hab Ponto Fin (Nº 91) 228
Hab Ponto Fr (Nº 85) 227
Habilitar Entr ChavAtiv (Nº 54) 285
HasteCompFriccao (Nº 1564) 126
HdwrN ED Sbrcurs (Nº 201) 71
HdwrP ED Sbrcurs (Nº 200) 71
Hertz An Motor (Nº 27) 52
Hertz SC Mtr (Nº 414) 94

HisteCompFriccao (Nº 1562) 126
Histerese Veloc (Nº 56) 285
Hora Frnag CD (Nº 395) 93
Hora Sleep (Nº 353) 88
Hora Viag SC Mtr (Nº 419) 95
Hora Wake (Nº 355) 88
HrDecLubrifMáq (Nº 517) 105
HrDecLubrifMtr (Nº 508) 104

I

ID da Assinatura (Nº 10) 279
Idioma (Nº 302) 80
Ig Ponto Fin (Nº 90) 228
Ign Band Veloc (Nº 529) 107
Ign Veloc *n* (Nº 526…528) 107
Impulso
Alarme de limite 305
Partida, aceleração e operação 56
Torque 193
Torque orientado pela posição 194
Impulso de operação (Nº 61) 56
Impulso de torque orientado pela posição 194
Diagrama de blocos 403
I*n* corrente nominal (Nº 3, 4) 204
I*n* Status Alarme (Nº 107, 207) 206
I*n* Status Falha (Nº 105, 205) 206
I*n* Testpt Sel *n* (Nº 140, 142, 240, 242) 208
I*n* Testpt Val *n* (Nº 141, 143, 241, 243) 208
Inc POM ED (Nº 177) 68
IncremPercur (Nº 1123) 169
Indicador de posição do rolo 192
Diagrama de blocos 401, 402
Indicadores de status 18, 293
Adaptadores de comunicação 18
Inércia Total (Nº 76) 58
Inic Decliv PCAM (Nº 1403) 188
Inic Inibições (Nº 933) 147
Inic No InícSist (Nº 345) 85
Inic Propriet (Nº 920) 144
Iniciar/Acel Imp (Nº 60) 56
Início ED (Nº 161) 67
Int Band Veloc (Nº 1106) 167
Int D PtCf DtPic (Nº 1036) 160
Int ED Modo B (Nº 185) 69
Int Propriet (Nº 919) 144
Inter Desacel ED (Nº 160) 67
Inter ED (Nº 158) 67
Inter Lim Cor ED (Nº 159) 67
Interface homem-máquina 16
Em aplicações de movimento integrado 297
Inver ED Perf (Nº 1217) 179
Invert DIP ED (Nº 194) 69
Invert Saíd Dig
Nº 6 – Módulo opcional 235, 246
Nº 226 – Placa de controle principal 73
IPM AltOffstComp (Nº 1647) 60
IPM Bus Prot (Nº 1629) 63
IPM Max Cur (Nº 1640) 63
IPM Max Spd (Nº 1641) 63
IPM PriOffstComp (Nº 1646) 60
IPM TrqTrim HLim (Nº 1644) 63
IPM TrqTrim Ki (Nº 1643) 63
IPM TrqTrim Kp (Nº 1642) 63
IPM TrqTrim LLim (Nº 1645) 63
IPM_Ld_0_pct (Nº 1635) 60
IPM_Ld_100_pct (Nº 1636) 60
IPM_Lg_100_pct (Nº 1633) 60
IPM_Lg_125_pct (Nº 1634) 60
IPM_Lg_25_pct (Nº 1630) 60
IPM_Lg_50_pct (Nº 1631) 60
IPM_Lg_75_pct (Nº 1632) 60
IPMVdFFwdLqIqWe (Nº 1639) 63
IPMVqFFwdCemf (Nº 1637) 63
IPMVqFFwdLdIdWe (Nº 1638) 63

J

Jumper J4 Modo de entrada analógica 75

K

Kd Lim Corrente (Nº 428) 95
Kd Limite Bar (Nº 377) 90
KdBar FS PerdEng (Nº 457) 98
Ki Excitação FS (Nº 361) 89
Ki Flux Desc (Nº 45) 54
Ki Frnag CD (Nº 396) 93
Ki Frnag Fluxo (Nº 390) 92
Ki Frng Rápida (Nº 400) 93
Ki FS (Nº 358) 88
Ki Lim Corrente (Nº 429) 95
Ki RCA Limit Bar (Nº 378) 90
Ki Reg Bar (Nº 380) 90
Ki Reg Cor CCV (Nº 97) 61
Ki Reg Desliz (Nº 101) 61
Ki Reg Flux (Nº 104) 61
Ki Reg Pso (Nº 838) 139
Ki Reg Vel VSVHz (Nº 664) 119
Ki Reg Veloc (Nº 647) 117
Ki Reg Veloc Alt (Nº 650) 118
Ki Reg Veloc FS (Nº 359) 88
Ki Reg Vqs ImP (Nº 92) 59
Ki RegF SemCodV (Nº 99) 61
KiRCA FS PerdEng (Nº 459) 98
Kp CorFrq Bx Id (Nº 431) 96
Kp CorFrq Bx Iq (Nº 432) 96
Kp Excitaçao FS (Nº 362) 89
Kp Flux Desc (Nº 46) 54
Kp Frnag CD (Nº 397) 93
Kp Frnag Fluxo (Nº 391) 92

Kp Frng Rápida (Nº 401) 93
Kp Lim Corrente (Nº 430) 96
Kp Limite Bar (Nº 376) 90
Kp Máx Reg Vel (Nº 646) 117
Kp RCA Limit Bar (Nº 379) 90
Kp Reg Bar (Nº 381) 91
Kp Reg Cor CCV (Nº 96) 61
Kp Reg Desliz (Nº 102) 61
Kp Reg Flux (Nº 105) 61
Kp Reg Pso (Nº 839) 139
Kp Reg Vel VSVHz (Nº 663) 119
Kp Reg Veloc (Nº 645) 117
Kp Reg Veloc Alt (Nº 649) 118
Kp Reg Veloc FS (Nº 360) 88
Kp Reg Vqs ImP (Nº 91) 59
Kp RegF SemCodV (Nº 98) 61
KpBar FS PerdEng (Nº 456) 98
KpRCA FS PerdEng (Nº 458) 98
KW nominais (Nº 22) 51
kWh Decorrido (Nº 14) 51

L

L1 Cor Fase (Nº 20) 210
L2 Cor Fase (Nº 21) 210
L3 Cor Fase (Nº 22) 210
LB Adapt Inércia (Nº 705) 124
LB CBF (Nº 801) 135
LB Filt Err Vel (Nº 644) 117
LB Filt Ref Vel (Nº 589) 110
LB Filtro PB DIP (Nº 1084) 165
LB FiltroCB CBF (Nº 802) 135
LB Fltr FB RegV (Nº 639) 116
LB Observador Cg (Nº 711) 125
LB Reg Cor CCV (Nº 95) 61
LB Reg Veloc (Nº 636) 115
LB Reg Veloc Alt (Nº 648) 117
LBFltr ErrVelAlt (Nº 651) 118
LBFltrAdptInérc (Nº 710) 125
LBFPB Comp Inérc (Nº 698) 123
LBFtr Saída RegV (Nº 659) 119
LEDs 18, 293
Lim Baixo POM (Nº 562) 109
Lim Corr Ativa (Nº 424) 95
Lim Dec Avanç ED (Nº 197) 70
Lim Desac Rev ED (Nº 199) 71
Lim Energ Regen (Nº 426) 95
Lim Ext Avanç ED (Nº 196) 70
Lim Ext Rev ED (Nº 198) 70
Lim Taxa Corrent (Nº 425) 95
Lim Test Inércia (Nº 77) 58
Lim Vel Ava PAP (Nº 785) 133
Lim Vel Pos RegP (Nº 844) 139
Lim Vel Pos RegP (Nº 845) 139
Lim Vel Rev PAP (Nº 786) 134
Limit Acel Segura (Nº 65) 287
Limit Cx Engr (Nº 1181) 173
Limit Inf DIP (Nº 1082) 164
Limit Orig CA ED (Nº 734) 130
Limit Sup DIP (Nº 1081) 164
Limit Torque Neg (Nº 671) 121
Limit Torque Pos (Nº 670) 121
Limit Veloc Segura (Nº 55) 285
Limit Veloc Zero (Nº 525) 106
Limite Alto POM (Nº 561) 109
Limite de corrente *n* (Nº 422, 423) 95
Limite Sobrevel (Nº 524) 106
LimVelFrtOriEixo (Nº 1593) 199
LimVelRevOriEixo (Nº 1594) 199
LinUpdRate Com. (Nº 26) 267
LinUpdRate Com.1 (Nº 56) 272
Lmt Energ Motor (Nº 427) 95
Lmt Frnag Fluxo (Nº 389) 92
Lmt Int Neg RegP (Nº 841) 139
Lmt Int Pos RegP (Nº 840) 139
Lmt Neg Reg Vel (Nº 656) 119
Lmt Pos Reg Vel (Nº 655) 119
LmtCnvsão AdptFD (Nº 116) 62
LmtRot AdaptFD (Nº 113) 62
Loc Arran Orig (Nº 736) 130
Local Orig ED (Nº 732) 130
Local Veloc Orig (Nº 735) 130
Localização de falhas 291
    Configuração do guindaste com encoder 438
    Configuração do guindaste sem encoder 446
    Sintomas comuns 341
Lógic Cfg Fal (Nº 58) 225
Lógica de controle
    Diagrama de blocos (753) 376
    Diagrama de blocos (755) 417, 418, 419, 420
LogRed EmVent (Nº 501) 103
LogRed VentDC (Nº 494) 103
LogRedef MancMtr (Nº 507) 104
LogRedefMancMáq (Nº 516) 105
Lqs Adapt Desliz (Nº 112) 62

M

Main DC Bus Volt (Nº 18) 216
Mant DIP ED (Nº 192) 69
Másc Autom (Nº 325) 84
Másc Cmd Manual (Nº 326) 84
Másc Lógica (Nº 324) 84
Másc Ref Manual (Nº 327) 84
MáscEscritAct (Nº 887) 142
MáscFltrEntDig
    Nº 2 – Módulo opcional 234, 245
    Nº 222 – Placa de controle principal 72
    Nº 222 – Placa de controle principal 22, 72

MáscLógicAct (Nº 886) 142
MáscPrtAct (Nº 885) 142
Md ObsCar AdIner (Nº 704) 124
Md PosTqVel Ativ (Nº 313) 83
Med Erro DIP (Nº 1092) 165
Med Fdback DIP (Nº 1091) 165
Med Ref DIP (Nº 1090) 165
Med Saída DIP (Nº 1093) 165
Mem Bar Dir (Nº 12) 50
Mode FlyingStart (Nº 356) 88
Modo Cntl do Mtr (Nº 35) 52
Modo Comp Inérci (Nº 695) 123
Modo Comp Torque (Nº 109) 62
Modo de operação (Nº 6) 279
Modo de parada *n* (Nº 370, 371) 89
Modo Direção (Nº 308) 81
Modo EncOut (Nº 81) 273
Modo PAP (Nº 771) 132
Modo PCAM (Nº 1391) 187
Modo PsnTrqVel *n* (Nº 309…312) 82
Modo Realim (Nº 27) 282
Modo Saída Porta (Nº 74) 286
Modo Saída SLS (Nº 73) 281
Modo Saída SS (Nº 72) 281
Modo SC Unidade (Nº 420) 95
Modo Seg. (Nº 21) 281
Modo Sleep Wake (Nº 350) 87
ModoCompFriccao (Nº 1560) 126
Módulo universal de realimentação
Parâmetros 261
Módulos opcionais
Organização de parâmetros 44
Monit Direção (Nº 42) 283
Monit Tens Realim 1 (Nº 32) 282
Monit Tens Realim 2 (Nº 37) 283
MonitCompensId *n* (Nº 1601…1611) 199–201
MonitCompId *n* Iq (Nº 1602…1612) 199–201
MOP Init Select (Nº 566) 109
MOP Init Stpt (Nº 567) 109
Motor Comp Torq (Nº 110) 62
Motores com ímã permanente 478, 481
Compatibilidade 477
Parâmetros 58
MtrOL Reset Time (Nº 416) 94
Mult Fdbk DIP (Nº 1078) 164
Mult Fdbk PosCg (Nº 825) 137
Mult PTP EGR (Nº 789) 134
Mult Ref DIP (Nº 1071) 163
Mult Ref Torque *n* (Nº 679, 684) 121
Mult Saída DIP (Nº 1080) 164
Mult TME Pso (Nº 816) 136
MultRef TensAjus (Nº 1149) 171
MWh Decorrido (Nº 13) 50

N

N-1 Consulte as falhas manuais 308
Niv Falha CorTer (Nº 16) 210
Niv Pt Teste *n* (Nº 972…984) 160
Niv RO1 (Nº 22) 236, 247
Nív TO0 (Nº 22) 236, 247
Nív TO0 (Nº 242) 74
Nív TO1 (Nº 32) 237, 248
Nív. RO0
Nº 12 – Módulo opcional 235, 246
Nº 232 – Placa de controle principal 73
Nível Acesso (Nº 301) 80
Nível Baixa Volt (Nº 461) 99
Nível Bomb Des (Nº 1195) 175
Nível de acesso
Explicação 23
Nível Frnag CD (Nº 394) 92
Nível Perd Carg (Nº 442) 97
Nível Perda Eng *n* (Nº 451, 454) 98
Nível Pino Corte *n* (Nº 436, 439) 96
Nível Reg Bar (Nº 375) 90
Nível Sleep (Nº 352) 88
Nível Wake (Nº 354) 88
NívelEvnt VentDC (Nº 492) 102
NivEventDur RO0
Nº 105 – Módulo opcional 243, 252
Nº 291 – Placa de controle principal 79
NívlEvent EmVent (Nº 499) 103
NominCompFriccao (Nº 1566) 126
Nova Senha (Nº 13) 279
Núm. porta (Nº 33) 222
Nvl Alarm SC Mtr (Nº 412) 94
Nvl AlarmeTrq (Nº 1171) 172
Nvl Alerta Terra (Nº 467) 100
Nvl Desc Bomba (Nº 1207) 176
Nvl Perd Em Fase (Nº 463) 99
Nvl Redef SC Mtr (Nº 415) 94
NvlCnvsão AdptFD (Nº 115) 62
NvlCor Medida FS (Nº 364) 89
NvlEventMancMáq (Nº 514) 105
NvlEventMancMtr (Nº 505) 104
NvlEvnt LubrfMáq (Nº 518) 105
NvlEvntLubrfMtr (Nº 509) 104
NvlPerdFase Saí (Nº 445) 97

O

Observações sobre a aplicação 427
Offset Pos PCAM (Nº 1394) 187
OffsetOrientEixo (Nº 1583) 198
OffsetPosRol (Nº 1505) 192
OffsetPRfçTrqPos (Nº 1518) 194
Offst CodAlt ImP (Nº 82) 58

Offst CodPrim Im (Nº 81) 58
Ohms Ext FR (Nº 383) 91
Operação DLX (Nº 53) 232
Organização dos parâmetros do grupo de arquivos 24
Origem Ref Veloc (Nº 930) 146
Origem Últ Inter (Nº 932) 146
OrigemÚlt Início (Nº 931) 146

P

Pad Port Seg (Nº 946) 153
Parâmetro
Não exibido 297
Parâmetro de memória do inversor 85
Parâmetros
Arquivo de aplicações do inversor 163
Arquivo de comunicação do inversor 140
Arquivo de configuração do inversor 80
Arquivo de controle de posição do inversor 127
Arquivo de controle de velocidade do inversor 106
Arquivo de controle do motor do inversor 52
Arquivo de diagnósticos do inversor 146
Arquivo de E/S e realimentação do inversor 64
Arquivo de monitoração do inversor 50
Arquivo de proteção do inversor 94
Como estão organizados 24
Configuração dos ajustes de fábrica 296
Descrições e programação 21, 49, 203, 221
DeviceLogix 461
Encoder incremental duplo 256
Encoder incremental simples 254
EtherNet/IP 222
Linear List 50
Módulo de E/S 234
Módulo Safe Speed Monitor 279
Módulo universal de realimentação 261
Módulos de E/S 44, 45
nos módulos opcionais 44
Visualização avançada 26
Visualização básica 24
Visualização inteligente 32
Parâmetros da malha de bloqueio de fase 134
Parâmetros da saída a relé 79
Parâmetros das funções de entrada digital 67, 68
Parâmetros das saídas analógicas 77, 78
Parâmetros de adaptação de inércia 124
Parâmetros de aplicação 163
Parâmetros de autoajuste 57
Parâmetros de compensação de escorregamento 114
Parâmetros de compensação de inércia 123
Parâmetros de compensação de queda 114
Parâmetros de compensação de velocidade 120
Parâmetros de configuração de controle 81
Parâmetros de controle automático manual 84
Parâmetros de controle de comunicação 140, 141
Parâmetros de controle de posição 127
Parâmetros de controle de velocidade 106
Parâmetros de controle do motor 52
Parâmetros de corte de velocidade 112
Parâmetros de dados do motor 52
Parâmetros de datalinks DPI 143
Parâmetros de detecção de pico 160
Parâmetros de diagnóstico 146
Parâmetros de engrenagem eletrônica 136
Parâmetros de entradas analógicas 75, 77
Parâmetros de exibição 297
Parâmetros de falta à terra 100
Parâmetros de funções de fibra 169
Parâmetros de impulso de torque 193
Parâmetros de informações de alarme 157, 158, 159
Parâmetros de informações sobre falhas 154, 155
Parâmetros de limites de carga 95
Parâmetros de limites de torque 121
Parâmetros de limites de velocidade 106, 107
Parâmetros de manutenção preditiva 101, 102, 103
Parâmetros de medição 50
Parâmetros de monitoração 50, 297
Parâmetros de observação de posição 130
Parâmetros de orientação do spindle 197, 198
Parâmetros de perda de potência 98, 99
Parâmetros de perfilamento 177
Parâmetros de PID de processo 163
Parâmetros de pontos de teste 160
Parâmetros de posição de carga 137
Parâmetros de posição direta 131
Parâmetros de preferências 80
Parâmetros de prova de torque 166
Parâmetros de pump-off 174, 175
Parâmetros de realimentação e E/S 64
Parâmetros de referência de torque 121
Parâmetros de referência de velocidade 108
Parâmetros de registro 275
Parâmetros de regulagem do vetor 61
Parâmetros de retorno à posição inicial 129
Parâmetros de saídas digitais 73
Parâmetros de segurança 142
Parâmetros de sobrecarga do motor 94, 95
Parâmetros de status 146
Parâmetros de tensão ajustáveis 170
Parâmetros do arquivo de configuração 80
Parâmetros do arquivo de proteção 94
Parâmetros do balancim de bomba 172
Parâmetros do host 44
Parâmetros do interpolador 131
Parâmetros do módulo 44
Parâmetros do módulo adaptador 19
Parâmetros do offset de posição 137
Parâmetros do regulador 61
Parâmetros do regulador de posição 138
Parâmetros do regulador de velocidade 115
Parâmetros dos dados do inversor 51
Parâmetros dos módulos de E/S 44, 45, 234
Parâmetros dos proprietários 144
Parâmetros dos recursos de partida 85

Parâmetros ponto a ponto 132
Parâmetros TCP do motor 75
Parâmetros Volts por Hertz 56
Partida
Lista de verificação 15
Partida com motor em movimento 88
Partida DI PCAM (Nº 1474) 191
PCAM Aux Pt X *n* (Nº 1441…1469) 190
PCAM Aux Pt Y *n* (Nº 1442…1470) 190
PCAM Prin Pt X *n* (Nº 1407…1437) 189
PCAM Prin Pt Y *n* (Nº 1408…1438) 189
Pct Temp TBTI (Nº 941) 152
Pct Temp Unid (Nº 943) 152
PctEscalPsoMicro (Nº 1112) 168
Pda Actn EnAnlg
Nº 263 – Placa de controle principal 76
Nº 53 – Módulo opcional 239, 250
PdaActn En1 Anlg (Nº 63) 240
Perc Trq Ciclo (Nº 1198) 176
Perc Trq Levant (Nº 1199) 176
Perc Trq Queda (Nº 1200) 176
PercFibra EDDes (Nº 1130) 169
Percur Máx (Nº 1125) 169
Percurso
Controle de fibra 169
Incremento e decremento 169
Perda Eng Modo *n* (Nº 450, 453) 98
Período peer (Nº 89) 228
Pico 1 Alt (Nº 1040) 161
Pico 2 Alt (Nº 1045) 162
PkDtct2PresetSel (Nº 1043) 161
P*n* 240VSplyVolts (Nº 112, 212) 219
P*n* Main DC Volts (Nº 111, 211) 219
P*n* placa Status (Nº 104, 204) 217
P*n* PtTeste Val *n* (Nº 141, 143, 241, 243) 220
P*n* Reset ManPred (Nº 137, 237) 219
P*n* Status Alarme1 (Nº 107, 207) 218
P*n* Status Falha1 (Nº 105, 205) 218
P*n* Status Status2 (Nº 106, 206) 218
P*n* Temp plac gate (Nº 122, 222) 219
P*n* Tempo VentGab (Nº 138, 238) 219
P*n* Volts de Bar Dir (Nº 110, 210) 219
PntConf Ref Veloc *n* (Nº 546, 551) 108
PntConf Sda Dig
Nº 7 – Módulo opcional 235, 246
Nº 227 – Placa de controle principal 73
Poço de óleo 173
Polar Realim 1 (Nº 30) 282
Polar Realim 2 (Nº 35) 282
Polia Cx Engr (Nº 1184) 173
Polia Motor (Nº 1178) 173
PoliaBmb PC (Nº 1180) 173
Polos do Mtr (Nº 31) 52
PontAjA Torq ED (Nº 195) 69
PontConf DIP (Nº 1070) 163
PontoConf PAP (Nº 780) 133
Portas DPI 16
Portas DPI 16
Pos Ataque Dia (Nº 1205) 176
Pos Espera (Nº 49) 284
Pos Orig Real (Nº 737) 130
Pos Orig Us (Nº 738) 130
Pos Redefin ED (Nº 733) 130
Posiç Coment1 (Nº 35) 268
Posição Coment (Nº 5) 262
Posição de torque de velocidade 82
Posição Real (Nº 836) 138
Posição Zero (Nº 725) 128
PositDwell InPos (Nº 727) 128
Potência de saída (Nº 9) 50
PPR Cod. 0 (Nº 2) 256
PPR Cod. 1 (Nº 12) 258
PrcCort TensAjus (Nº 1151) 171
Prd Eng ED (Nº 188) 69
Prd Eng ED ModoB (Nº 187) 69
Pré-Carg ED (Nº 189) 69
Pré-carg Manual (Nº 331) 85
Precauções gerais 12
Precauções, gerais 12
Pré-cg DIP (Nº 1085) 165
Pred Etap Ind ED (Nº 774) 132
Pred Índice PAP (Nº 779) 133
Pred Torq RegV (Nº 652) 118
Predef PosRol (Nº 1504) 192
ProfFtrRejFaiPso (Nº 831) 138
Prop Manual (Nº 924) 145
Prp Direç (Nº 922) 144
PsnTrqBst Ctrl (Nº 1515) 193
PSnTrqBst Sts (Nº 1516) 194
Pso Cod Virtual (Nº 142) 66
Pso Offset 1 (Nº 821) 137
Pso Offset 2 (Nº 823) 137
PsoMicroFlut ED (Nº 1102) 166
Ptaj Erro TALV (Nº 314) 83
PtCf Direto Pos (Nº 766) 131
PtCf Pos PCAM (Nº 1393) 187
PtCfEscalVl PCAM (Nº 1402) 188
PtCnf Pos CBF (Nº 800) 135
PtCnf Vl Ext CBF (Nº 797) 135
PtCnfEscalY PCAM (Nº 1400) 188
PtConf ObsPos*n* (Nº 747, 750) 130
PtConf Ref Torque *n* (Nº 676, 681) 121
PtConf Rf Cort *n* (Nº 601, 605) 112
PtConf TrmPct Ref*n* (Nº 609, 613) 113
PtInicFdbkPosRol (Nº 1502) 192
PtTér Aux PCAM (Nº 1439) 190
PtTérm Prin PCAM (Nº 1405) 188
PtTeste Val1 C1 (Nº 141, 143) 214
PtTeste Val*n* C*n* (Nº 140, 142, 240, 242) 214
PtTeste Val*n* P*n* (Nº 140, 142, 240, 242) 220
Pump Off Setup (Nº 1188) 174

Q

Queda Volt RC (Nº 73) 57
Queda Volt Rfg (Nº 74) 57

R

Ra Cr TstOfst Im (Nº 84) 59, 60
RaF TstOfst ImP (Nº 85) 51, 59, 63
Real PtCf DetPic (Nº 1035) 160
Realimentação da velocidade 65
Realimentação de velocidade e posição
Diagrama de blocos (753) 351
Diagrama de blocos (755) 386
RealimPID AnlDe (Nº 1074) 164
RealimPID AnlEn (Nº 1073) 164
Rearme da fonte de alimentação
Switches do endereço IP 19
Recfg Acknowledg (Nº 20) 205
Reclassificação Consulte as falhas manuais 308
Recur Web (Nº 53) 224
Red Reg Pso (Nº 846) 140
Red RPM em ACT (Nº 620) 114
Redef DIP ED (Nº 193) 69
Redef Manut Pred (Nº 472) 101
Redef Medids (Nº 336) 85
Redef Mem Bar CD (Nº 464) 99
RedTax VentDC (Nº 488) 102
RedTx EmVent (Nº 495) 103
Ref Cfg Fal (Nº 59) 225
Ref corrent flux (Nº 75) 57
Ref Cort*n* AnlgDes (Nº 603, 607) 113
Ref Cort*n* AnlgEne (Nº 602, 606) 113
Ref Direta Pos (Nº 767) 131
Ref PctCt*n* AnDe (Nº 611, 615) 113
Ref PctCt*n* AnEn (Nº 610, 614) 113
Ref Prop Selec (Nº 925) 145
Ref Selec Pos (Nº 722) 128
Ref Taxa Veloc (Nº 596) 112
Ref Torq Limitad (Nº 690) 122
Ref Vel Filtrado (Nº 595) 112
Ref Vel Limitad (Nº 593) 112
Ref Veloc Arranq (Nº 594) 112
Ref Veloc Final (Nº 597) 112
Ref Veloc *n* AnlgDes (Nº 548, 553) 108
Ref Veloc *n* AnlgEne (Nº 547, 552) 108
Ref Veloc *n* Mult (Nº 549, 554) 108
Ref Veloc Retard (Nº 139) 66, 68, 92, 109, 140, 171, 195, 196, 197
Ref Veloc Selec (Nº 592) 112
RefAva Vel PAP (Nº 783) 133
Referece POM (Nº 558) 108
Referência Cruzada
Falhas e alarmes 310
Referência da porta *n* (Nº 871…878) 141
Referência PAP (Nº 776) 133
Referência Veloc 68
RefMan ED AnlgDe (Nº 565) 109
RefMan ED AnlgEn (Nº 564) 109
RefPID AnlgDes (Nº 1069) 163
RefPID AnlgEn (Nº 1068) 163
RefTensAjus Des (Nº 1135) 170
RefTensAjus Ene (Nº 1134) 170
RefTorq Filtrada (Nº 689) 122
RefTorq Selecion (Nº 685) 122
RefVel comandada (Nº 2) 50
Reg Bar Mode *n* (Nº 372, 373) 90
RegBar ED Modo B (Nº 186) 69
Regen Comp Torq (Nº 111) 62
Regen CompId *n* (Nº 1613…1623) 201–202
RegenCompId *n* Iq (Nº 1614…1624) 201–202
Regulação de velocidade
Configuração de ganhos para fontes de realimentação alternativas 115
Reini Err Módulo (Nº 2) 262
Rel Cx Engr (Nº 1183) 173
Rel Engre Total (Nº 1174) 173
Rel Veloc Realim (Nº 39) 283
RelEngrenPosicao (Nº 848) 140
Res Acel DPI (Nº 881) 141
Res Lóg DPI (Nº 882) 141
Res Ref DPI (Nº 880) 141
Reset dos padrões (Nº 7) 279
Reset dos padrões dos parâmetros 296
Reset ManPred I*n* (Nº 127, 227) 208
Resol SSI Com. (Nº 21) 267
Resol SSI Com.1 (Nº 51) 272
Resolução Realim 1 (Nº 31) 282
Resolução Realim 2 (Nº 36) 282
Resposta SobreVeloc (Nº 24) 281
Retard Recon FS (Nº 363) 89
Retd ObsCg IA (Nº 709) 125
Rev Etap Ind ED (Nº 773) 132
Rf Arran Ext (Nº 700) 123
Rf Man Alt AnAlt (Nº 329) 85
Rf Man Alt AnBai (Nº 330) 85
RfçTorqPos Pos X*n* (Nº 1520…1524) 194
RfçTorqPos Trq Y*n* (Nº 1525…1527) 194
RfçTrqPosSaidTrq (Nº 1528) 194
Rgsn Latch*n* Psn (Nº 101…128) 278
RO1 em temp (Nº 24) 236, 247
RO1 fora tem (Nº 25) 237, 248
RO1 Selec. (Nº 20) 236, 247
RPM An Motor (Nº 28) 52
RPM Cod Virt CBF (Nº 803) 135
Rslt Ref Acion (Nº 883) 141
Rslt RmpRef Aci (Nº 884) 141
RtardCod Virtual (Nº 140) 66
Rtrd Reinic Auto (Nº 349) 86

S

Safe Speed Monitor
Parâmetros 279
Status do módulo 260
Saí Avan Vel CBF (Nº 808) 136
Saí Int Reg Vel (Nº 654) 119
Saí Integ RegPso (Nº 842) 139
Saí Pos Interp (Nº 759) 131
Saí Rvls CBF (Nº 812) 136
Saí TME Ref Pso (Nº 815) 136
Saí Trq Interp (Nº 761) 131
Saí Vel Interp (Nº 760) 131
Saí Vel RegPso (Nº 843) 139
Saída Av Cod CBF (Nº 810) 136
Saída Cod CBF (Nº 809) 136
Saída Comp Inérc (Nº 699) 123
Saída Comp Veloc (Nº 667) 120
Saída DetPico1 (Nº 1041) 161
Saída EPR CBF (Nº 811) 136
Saída PeakDetect2 (Nº 1046) 162
Saída Reg Vel (Nº 660) 119
Saída Veloc CBF (Nº 807) 136
SaidaCompFriccao (Nº 1567) 126
SaidaPos PosRol (Nº 1511) 193
SaidaUnid PosRol (Nº 1512) 193
SaidPosOrienEixo (Nº 1589) 198
SaidRevlsOriEixo (Nº 1586) 198
SaidRevol PosRol (Nº 1508) 193
SaltoP 169
SaltoP (Nº 1126) 169
Salvar Ref POM (Nº 559) 109
SC Mtr Inicializ (Nº 411) 94
SCR Temp (Nº 24) 210
Sd Dads *nn* (Nº 905…912) 143
Sd Pso PCAM (Nº 1473) 191
Sd Vel PCAM (Nº 1472) 191
Sd0 Anlg Al
Nº 280 – Placa de controle principal 78
Nº 80 – Módulo opcional 241, 251
Sd0 Anlg bx
Nº 281 – Placa de controle principal 78
Nº 81 – Módulo opcional 241, 251
Sd0 Anlg val
Nº 282 – Placa de controle principal 78
Nº 82 – Módulo opcional 242, 251
Sd1 Anlg Bx (Nº 90) 242
Sd1 Anlg Bx (Nº 91) 242
Sd1 Anlg Selec. (Nº 85) 242
Sel Comp Veloc (Nº 665) 120
Sel Disp Coment (Nº 6) 262
Sel Disp Coment1 (Nº 36) 268
Sel En Dt Pic1 (Nº 1037) 160
Sel En Dt PkDtct2 (Nº 1042) 161
Sel EscalY PCAM (Nº 1399) 188
Sel Fdbk Pso (Nº 135) 65
Sel Fdbk Vel Alt (Nº 128) 64
Sel Fdbk Vel Aux (Nº 132) 65
Sel Fdbk Vel Pri (Nº 125) 64
Sel Feedback DIP (Nº 1072) 164
Sel Flt Saíd Pso (Nº 834) 138
Sel Fltr FB RegV (Nº 637) 116
Sel Fltr Saí Pso (Nº 832) 138
Sel Lmt Corrente (Nº 421) 95
Sel Nív T00 (Nº 21) 236, 247
Sel Nív T00 (Nº 241) 74
Sel Nív T01 (Nº 31) 237, 248
Sel Pso Offst 1 (Nº 820) 137
Sel Pso Offst 2 (Nº 822) 137
Sel Ref B Torque *n* (Nº 675, 680) 121
Sel Ref Cort *n* (Nº 600, 604) 112
Sel Ref DIP (Nº 1067) 163
Sel Ref Man Alt (Nº 328) 84
Sel Ref Man ED (Nº 563) 109
Sel Ref PAP (Nº 775) 133
Sel Ref PctCt *n* (Nº 608, 612) 113
Sel Ref Pos CBF (Nº 799) 135
Sel Ref Veloc *n* (Nº 545, 550) 108
Sel Saída DIP (Nº 1079) 164
Sel SP TqPs DI*n* (Nº 181, 182) 69
Sel Sts Rf Vel (Nº 591) 111
Sel Vel Ext CBF (Nº 796) 134
Sel Vl PerFB DIP (Nº 1075) 164
Sel. Nív. R00
Nº 11 – Módulo opcional 235, 246
Nº 231 – Placa de controle principal 73
Selc X Vel DI *n* (Nº 173…175) 68
SelCortTenAj Des (Nº 1138) 170
SelCortTenAj Ene (Nº 1137) 170
SelCortTensAjust (Nº 1136) 170
Seleç EncOut (Nº 80) 273
Selec Nív R01 (Nº 21) 236, 247
Selec Pos PCAM (Nº 1392) 187
Selec Pt Teste *n*
Nº 30, 32 – Conversor 210, 216
Nº 30, 32 – Inversor 205
Nº 31, 33 – Conversor 210, 216
Nº 31, 33 – Inversor 205
Nº 970 a 982 – Placa de controle principal 160
Selec RefPos (Nº 765) 131
Selec T00 (Nº 20) 236, 247
Selec T00 (Nº 240) 74
Selec T01 (Nº 30) 237, 248
Selec. R00
Nº 10 – Módulo opcional 235, 246
Nº 230 – Placa de controle principal 73
Selec. Sd0 Anlg
Nº 275 – Placa de controle principal 77
Nº 75 – Módulo opcional 241, 251

Selecionar ObsPos*n* (Nº 745, 748) 130
SelEscalVel PCAM (Nº 1401) 188
SelFdbk Pso Carg (Nº 136) 66
SelFdbkPos PRol (Nº 1503) 192
SelFtr Saí RegV (Nº 657) 119
SelPredDetPic1 (Nº 1038) 160
SelRef SleepWake (Nº 351) 88
SelRefRfçTorqPos (Nº 1517) 194
SelTensãoAjust (Nº 1133) 170
SelTq PerdFB DIP (Nº 1076) 164
Senha (Nº 1) 279
Senha Fornecedor (Nº 19) 279
Servidor BOOTP
Endereçamento IP 19
Servomotor 477, 481
SincFibra ED Hab (Nº 1129) 169
Sintomas comuns, localização de falhas 341
Sleep Wake 87
SO Unit Out (Nº 1590) 198
Sobrecarga do inversor
Diagrama de blocos (753) 380
Diagrama de blocos (755) 421
Sqrt EntAnalóg
Nº 256 – Placa de controle principal 76
Nº 46 – Módulo opcional 238, 249
Stat Coment1 (Nº 40) 270
Stat Ent. Dig (Nº 220) 72
Stat Ponto Fr (Nº 86) 227
Stat. Coment (Nº 10) 265
Status Alarme (Nº 13)
Conversor 209, 215
Inversor 204
Status AlarmeA (Nº 959) 156
Status AlarmeB (Nº 960) 157
Status Cod. 0 (Nº 5) 257
Status Cod. 1 (Nº 15) 259
Status Codif (Nº 5) 255
Status de falha
Nº 12 – Conversor 209, 215
Nº 12 – Inversor 204
Status Diag E/S (Nº 69) 290
Status DIP (Nº 1089) 165
Status do Mód
Nº 1 – Módulo universal de realimentação 261
Nº 21 – Encoder incremental duplo 260
Status do modo da entrada analógica 75
Status do PTC (Nº 251) 75
Status Erro (Nº 6) 255
Status Falha (Nº 67) 288
Status Falha A (Nº 952) 154
Status Falha B (Nº 953) 155
Status fibra (Nº 1121) 169
Status ManPredit (Nº 469) 101
Status ManPredit (Nº 99) 243, 252
Status No Lim (Nº 945) 153
Status Online
Nº 10 – Conversor 209, 215
Nº 10 – Inversor 204
Status PCAM (Nº 1471) 191
Status Perfil (Nº 1210) 177, 192, 193, 194, 197, 198, 199, 200, 201, 202
Status Prov Torq (Nº 1103) 167
Status PTC (Nº 41) 238, 249
Status Reg Pos (Nº 724) 128
Status Retorn (Nº 730) 129
Status Rgsn (Nº 94) 275
Status Saíd Dig
Nº 5 – Módulo opcional 234, 245
Nº 225 – Placa de controle principal 73
Status Unid 1 (Nº 935) 148
Status Unid 2 (Nº 936) 150
Status*n* na falha (Nº 954, 955) 155
StatusOrientEixo (Nº 1581) 198
StatusPosicaoRol (Nº 1501) 192
StatusRefPos PAP (Nº 720) 127
Stpt Sd0 Anlg
Nº 276 – Placa de controle principal 77
Nº 76 – Módulo opcional 241, 251
Stroke Per Min (Nº 1202) 176
Sts Ciclo Bomba (Nº 1191) 175
Sts Cmp Niv RO0
Nº 13 – Módulo opcional 235, 246
Nº 233 – Placa de controle principal 74
Sts Cmp Niv RO1 (Nº 23) 236, 247
Sts Cmp. Niv TO0 (Nº 23) 236, 247
Sts Cmp. Niv TO0 (Nº 243) 74
Sts Cmp. Niv TO1 (Nº 33) 237, 248
Sts Condição 1 (Nº 937) 151
Sts Err Cod0 (Nº 6) 257
Sts Err Cod1 (Nº 16) 259
Sts EtDig DLX (Nº 49) 231
Sts Incmtl Com. (Nº 17) 266
Sts Incmtl Com.1 (Nº 47) 271
Sts LinStahl FB0 (Nº 27) 267
Sts LinStahl FB1 (Nº 57) 272
Sts ManPredit RO (Nº 285) 79
Sts Perd Ent Anl
Nº 257 – Placa de controle principal 76
Nº 47 – Módulo opcional 239, 249
Sts SdDig DLX (Nº 50) 231
Sts2 SdDig DLX (Nº 51) 232
Subst Vel PAP (Nº 788) 134
Substit Vel ED (Nº 1221) 180
Substit Vel Perf (Nº 1216) 178
Suporte técnico 11
Contato 345
Suporte técnico dos inversores 11
Suporte, produto 11, 345
Switches do endereço IP 19

T

Taxa POM (Nº 560) 109
Taxa Serviço (Nº 306) 81
TaxaGir LmtTorq (Nº 1104) 167
TaxaRot AdaptFD (Nº 114) 62
Tem RO0 desl
Nº 15 – Módulo opcional 236, 247
Nº 235 – Placa de controle principal 74
Tem RO0 lig
Nº 14 – Módulo opcional 236, 247
Nº 234 – Placa de controle principal 74
Temp Bomb Des (Nº 1197) 176
Temp C TBTI (Nº 942) 152
Temp C TBTI I*n* (Nº 121, 221) 207
Temp C Unid (Nº 944) 152
Temp Cont TALV (Nº 315) 83
Temp Deriv DIP (Nº 1088) 165
Temp Des Ac Tran (Nº 539) 107
Temp Dissip (Nº 23) 210
Temp Dissip I*n* (Nº 120, 220) 207
Temp Perd Carg (Nº 443) 97
Temp Placa Gate (Nº 25) 210, 216
Temp Rgsn Latch*n* (Nº 102…129) 278
Temp Sinc (Nº 1122) 169
Temp. Dec. RO1 (Nº 113) 244, 253
Temp. Rest RO1 (Nº 114) 244, 253
TempAcelTensAjus (Nº 1140) 171
TempAmbManPred (Nº 470) 101
TempDec Ro0
Nº 103 – Módulo opcional 243, 252
Nº 289 – Placa de controle principal 79
TempDesacTensAju (Nº 1141) 171
Tempo Acel PAP (Nº 781) 133
tempo de aceleração *n* (Nº 535, 536) 107
Tempo de desaceleração *n* (Nº 537, 538) 107
Tempo de permanência em parada (Nº 392) 92
Tempo Def Freio (Nº 1108) 167
Tempo Desac PAP (Nº 782) 133
Tempo Exec Decor (Nº 15) 51
Tempo Int DIP (Nº 1087) 165
Tempo Liber Fr (Nº 1107) 167
Tempo Máx. Parada (Nº 47) 284
Tempo Perda Eng *n* (Nº 452, 455) 98
Tempo Pino Corte *n* (Nº 437, 440) 96
TempoAcelOriEixo (Nº 1591) 198
TempoCompFriccao (Nº 1563) 126
TempoDesacOrEixo (Nº 1592) 199
TempoFlutVelZero (Nº 1113) 168
TempoVentAtiv I*n* (Nº 129, 229) 208
TempoVentGabD I*n* (Nº 128) 208
TempRest RO0
Nº 104 – Módulo opcional 243, 252
Nº 290 – Placa de controle principal 79
Tensão BarrCC I*n* (Nº 119, 219) 207
Tensao Nom Sis
Nº 2 – Conversor 209, 215
Nº 2 – Inversor 204
TensaoLin L31 C1 (Nº 127) 213
TensãoMín Ajus (Nº 1152) 171
Tent Reinic Auto (Nº 348) 86
Térm Decliv PCAM (Nº 1404) 188
Timeout AlarTrq (Nº 1172) 172
Tipo carg RO1 (Nº 110) 244, 253
Tipo Carga RO0
Nº 100 – Módulo opcional 243, 252
Nº 286 – Placa de controle principal 79
Tipo de Reset (Nº 22) 281
Tipo Ent. Anal
Nº 255 – Placa de controle principal 75
Nº 45 – Módulo opcional 238, 249
Tipo Parada Segura (Nº 45) 284
Tipo Prda Acel Máx (Nº 66) 287
Tipo Prda Velc Máx (Nº 63) 287
Tipo Realim 1 (Nº 28) 282
Tipo Resistor FR (Nº 382) 91
Tipo Saída Porta (Nº 57) 286
Tipo Sd. Anlg
Nº 270 – Placa de controle principal 77
Nº 70 – Módulo opcional 241, 251
Tipos Aux PCAM (Nº 1440) 190
Tipos Prin PCAM (Nº 1406) 189
Tmp Flux Sub (Nº 44) 54
Tns125IXqImaPerm (Nº 120) 59
T00 Temp Desl (Nº 245) 74
T00 Temp Desl (Nº 25) 237, 248
T00 Temp Lig (Nº 24) 236, 247
T00 Temp Lig (Nº 244) 74
T01 Temp Desl (Nº 35) 237, 248
T01 Temp Lig (Nº 34) 237, 248
Toler Desac Prda (Nº 51) 284
Toler Direção (Nº 43) 283
Toler Pos Realim (Nº 41) 283
Toler Velc Realim (Nº 40) 283
Tolerância de tensão 427
Tolerância Flut (Nº 1111) 168
Torq Sint Autom (Nº 71) 57
Torque Comand (Nº 4) 50
TorqueTesteFreio (Nº 1114) 168
Total kWh Motor (Nº 18) 51
Total kWh Regen (Nº 19) 51
Total MWh Motor (Nº 16) 51
Total MWh Regen (Nº 17) 51
Trans Prop (Nº 921) 144
Transm Veloc *n* (Nº 556, 557) 108
Trq Máx Rolete (Nº 1176) 173
Trq Rolete (Nº 1166) 172

U

Últ Código Falha (Nº 951) 154
Último IníclnIb (Nº 934) 147
Uni Ener An Mtr (Nº 29) 52
Unids Realim 1 (Nº 29) 282
Unids Realim 2 (Nº 34) 282
Unids Veloc (Nº 300) 80
Unids Viajadas (Nº 1212) 177
Utilização Bar (Nº 42) 54

V

Val InicEn0Anlg
Nº 264 – Placa de controle principal 77
Nº 54 – Módulo opcional 239, 250
Val InicEn1Anlg (Nº 64) 240
Val Sd1 Anlg (Nº 92) 242
Val. Inic PTC (Nº 42) 238
Valor Anlg In0
Nº 260 – Placa de controle principal 76
Nº 50 – Módulo opcional 239, 250
Valor En1 Anlg (Nº 60) 240
VB Accel Rate (Nº 1541) 196
VB Config (Nº 1535) 195
VB Cur Thresh (Nº 1550) 197
VB Current Hyst (Nº 1549) 197
VB Current Rate (Nº 1548) 197
VB Decel Rate (Nº 1542) 196
VB Filt Flux Cur (Nº 1547) 196
VB Flux Lag Freq (Nº 1546) 196
VB Flux Thresh (Nº 1545) 196
VB Frequency (Nº 1543) 196
VB Maximum (Nº 1540) 196
VB Min Freq (Nº 1544) 196
VB Minimum (Nº 1539) 196
VB Rate Lag Freq (Nº 1551) 197
VB Status (Nº 1536) 195
VB Time (Nº 1538) 196
VB Voltage (Nº 1537) 195
Ved Pré-Carg ED (Nº 190) 69
Vel Máx Rolet (Nº 1175) 173
Vel Máx Rolet (Nº 1177) 173
Vel Offset Pso (Nº 824) 137
Vel Rolet (Nº 1165) 172
Vel VentDissp I*n* (Nº 124, 224) 207
Velc Máx. Seg (Nº 62) 287
VelFdbk Filtrado (Nº 640) 116
Veloc Adapt Torq (Nº 106) 62
Veloc Atual *n* (Nº 571…577) 109
Veloc Avanc Máx (Nº 520) 106
Veloc Avanc Mín (Nº 522) 106
Veloc Bomb Des (Nº 1196) 176
Veloc Espera (Nº 48) 284
Veloc Realim 1 (Nº 33) 282
Veloc Realim 2 (Nº 38) 283
Veloc Ref Desac (Nº 50) 284
Veloc Rev Máx (Nº 521) 106
Veloc Rev Mín (Nº 523) 106
VelVent Ativ1 I*n* (Nº 125, 225) 207
VelVent Ativ2 I*n* (Nº 126, 226) 207
Verificação da porta 341
Visualização avançada de parâmetros 26
Visualização básica dos parâmetros 24
Visualização inteligente dos parâmetros 32
Vlr Ref Torque (Nº 1194) 175
VlrRefOrientEixo (Nº 1582) 198
Vlts. SSI Com.1 (Nº 52) 272
Volt EiXd ImP (Nº 89) 59
Volt EiXq ImP (Nº 88) 59
Volt FCEM ImP (Nº 86) 59
Voltagem Abert (Nº 62) 56
Voltagem Máxima (Nº 36) 52
Voltagem nom (Nº 20) 51
Voltagem RI ImP (Nº 87) 59
Voltagem Saí (Nº 8) 50
Voltas SSi Com. (Nº 22) 267
Volts An Motor (Nº 25) 52
Volts Bar Falha (Nº 958) 156
Volts de Bar Dir (Nº 11) 50
VSVHz RegCrtVel (Nº 623) 114

W

Watts Ext FR (Nº 384) 91
WattsPulsExt FR (Nº 385) 91

Observações:

Suporte da Rockwell Automation

A Rockwell Automation fornece informações técnicas na web para auxiliá-lo a usar seus produtos. Em http://www.rockwellautomation.com/support/, você pode encontrar manuais técnicos, uma base de conhecimento de FAQs, notas técnicas e sobre aplicações, códigos de amostra e links para service packs de software, além do recurso MySupport que você pode personalizar para aproveitar melhor essas ferramentas. Você também pode visitar nossa base de conhecimento em http://www.rockwellautomation.com/knowledgebase para FAQs, informações técnicas, suporte e fóruns on-line, atualizações de software e para se inscrever para receber notificações sobre atualizações de produtos.

Para um nível adicional de suporte telefônico para a instalação, configuração e localização de falhas, oferecemos os programas de suporte TechConnect℠. Para mais informações, entre em contato com seu distribuidor ou representante Rockwell Automation local ou visite http://www.rockwellautomation.com/support/.

Assistência à instalação

Se você tiver problema dentro das primeiras 24 horas da instalação, revise as informações que estão contidas neste manual. Você pode entrar em contato com o suporte ao cliente para ajuda inicial para colocar seu produto em operação.

Estados Unidos ou Canadá	1.440.646.3434
Fora dos Estados Unidos ou Canadá	Use o Worldwide Locator em http://www.rockwellautomation.com/rockwellautomation/support/overview.page, ou contate seu representante Rockwell Automation local.

Devolução de produto novo

A Rockwell Automation testa todos os seus produtos para garantir que estão funcionando integralmente quando enviados das instalações industriais. Porém, se o seu produto não estiver funcionando e precisa ser devolvido, siga esses procedimentos.

Estados Unidos	Entre em contato com seu distribuidor. Você deve fornecer um número de ocorrência de Suporte ao Cliente (ligue para os números de telefone acima para obter um) para que seu distribuidor conclua o processo de devolução.
Fora dos Estados Unidos	Entre em contato com seu representante Rockwell Automation para saber qual é o procedimento de devolução.

Comentários sobre a documentação

Seus comentários irão ajudar-nos a fornecer uma documentação que atenda melhor suas necessidades. Se você não tiver sugestões sobre como melhorar este documento, preencha este formulário, publicação RA-DU002, disponível em http://www.rockwellautomation.com/literature/.

www.rockwellautomation.com

Sede Mundial para Soluções de Potência, Controle e Informação

Américas: Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204-2496 USA, Tel: (1) 414.382.2000, Fax: (1) 414.382.4444
Europa/Oriente Médio/África: Rockwell Automation NV, Pegasus Park, De Kleetlaan 12a, 1831 Diegem, Bélgica, Tel: (32) 2 663 0600, Fax: (32) 2 663 0640
Ásia-Pacífico: Rockwell Automation, Level 14, Core F, Cyberport 3, 100 Cyberport Road, Hong Kong, Tel: (852) 2887 4788, Fax: (852) 2508 1846

Brasil: Rockwell Automation do Brasil Ltda., Rua Comendador Souza, 194-Água Branca, 05037-900, São Paulo, SP, Tel: (55) 11.3618.8800, Fax: (55) 11.3618.8887, www.rockwellautomation.com.br
Portugal: Rockwell Automation, Tagus Park, Edifício Inovação II, n 314, 2784-521 Porto Salvo, Tel.: (351) 21.422.55.00, Fax: (351) 21.422.55.28, www.rockwellautomation.com.pt

Publicação 750-PM001I-PT-P – Julho 2013

Copyright © 2013 Rockwell Automation, Inc. Todos os direitos reservados. Impresso nos E.U.A.