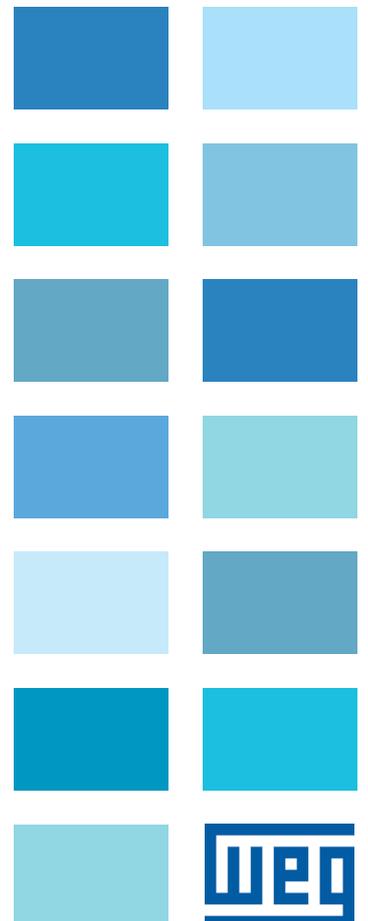


Inversor de Frequência

CFW-11T

Manual do Usuário





MANUAL DO INVERSOR DE FREQUÊNCIA

Série: CFW-11T

Idioma: Português

Documento: 10002020360 / 00

Modelo: 599 A / 650 Vcc

1 INSTRUÇÕES DE SEGURANÇA	1-1
1.1 Avisos de Segurança no Manual	1-1
1.2 Avisos de Segurança no Produto	1-1
1.3 Recomendações Preliminares	1-2
2 INFORMAÇÕES GERAIS	2-1
2.1 Sobre o Manual.....	2-1
2.2 Termos e Definições Usados no Manual.....	2-1
2.3 Sobre o CFW-11T	2-5
2.4 Etiqueta de Identificação do CFW-11T	2-8
2.5 Como Especificar o Modelo do CFW-11T (Código Inteligente)	2-10
2.6 Recebimento e Armazenamento	2-11
3 INSTALAÇÃO E CONEXÃO	3-12
3.1 Instalação Mecânica	3-12
3.1.1 Condições Ambientais	3-12
3.1.2 Posicionamento e Fixação.....	3-12
3.1.3 Montagem da HMI na Porta do Painel ou Mesa de Comando (HMI Remota)	3-15
3.1.4 Sistema de Refrigeração	3-15
3.1.4.1 Condensação	3-16
3.2 Instalação Elétrica	3-17
3.2.1 Identificação dos Bornes de Potência e Pontos de Aterramento.....	3-17
3.2.2 Conexões de Potência.....	3-18
3.2.3 Conexões de Entrada	3-19
3.2.4 Frenagem Reostática.....	3-19
3.2.4.1 Instalação do Resistor de Frenagem.....	3-20
3.2.5 Conexões de Saída	3-20
3.2.6 Conexões de Controle	3-21
4 HMI	4-27
4.1 INTERFACE HOMEM-MÁQUINA HMI-CFW11	4-27
4.2 ESTRUTURA DE PARÂMETROS.....	4-31
5 ENERGIZAÇÃO E COLOCAÇÃO EM FUNCIONAMENTO	5-33
5.1 Preparação e Energização.....	5-33
5.2 Colocação em Funcionamento	5-34
5.2.1 Ajuste da Senha em P0000.....	5-34
5.2.2 Start-Up Orientado	5-35
5.3 AJUSTE DE DATA E HORÁRIO	5-37
5.4 BLOQUEIO DE ALTERAÇÃO DOS PARÂMETROS.....	5-37
5.5 COMO CONECTAR UM COMPUTADOR PC	5-37
5.6 MÓDULO DE MEMÓRIA FLASH	5-38
6 DIAGNÓSTICO DE PROBLEMAS E MANUTENÇÃO	6-40
6.1 Funcionamento das Falhas	6-40
6.2 FALHAS, ALARMES E POSSÍVEIS CAUSAS.....	6-41
6.3 SOLUÇÃO DOS PROBLEMAS MAIS FREQUENTES	6-47
6.4 Dados para Contato com a Assistência Técnica.....	6-48
6.5 Manutenção Preventiva	6-48
6.5.1 Instruções de Limpeza	6-50
7 OPCIONAIS E ACESSÓRIOS	7-1
7.1 Opcionais	7-1
7.1.1 Alimentação Externa do Controle em 24 Vcc.....	7-1
7.2 Acessórios	7-2
8 ESPECIFICAÇÕES TÉCNICAS	8-1
8.1 Dados da Potência	8-1
8.2 DADOS DA ELETRÔNICA/GERAIS	8-3

8.3 DADOS MECÂNICOS.....	8-5
---------------------------------	------------

1 INSTRUÇÕES DE SEGURANÇA

Este manual contém as informações necessárias para o uso correto do inversor de frequência CFW-11T.

Ele foi desenvolvido para ser utilizado por pessoas com treinamento ou qualificação técnica adequados para operar este tipo de equipamento.

1.1 AVISOS DE SEGURANÇA NO MANUAL

Neste manual são utilizados os seguintes avisos de segurança:



PERIGO!

Não considerar os procedimentos recomendados neste aviso pode levar à morte, ferimentos graves e danos materiais consideráveis.



ATENÇÃO!

Não considerar os procedimentos recomendados neste aviso pode levar a danos materiais.



NOTA!

O texto objetiva fornecer informações importantes para correto entendimento e bom funcionamento do produto.

1.2 AVISOS DE SEGURANÇA NO PRODUTO

Os seguintes símbolos estão afixados ao produto, servindo como aviso de segurança:



Tensões elevadas presentes.



Componentes sensíveis a descarga eletrostáticas.

Não tocá-los.



Conexão obrigatória ao terra de proteção (PE).



Conexão da blindagem ao terra.



Superfície quente.

1.3 RECOMENDAÇÕES PRELIMINARES



PERIGO!

Somente pessoas com qualificação adequada e familiaridade com o inversor CFW-11T e equipamentos associados devem planejar ou implementar a instalação, partida, operação e manutenção deste equipamento.

Estas pessoas devem seguir todas as instruções de segurança contidas neste manual e/ou definidas por normas locais.

Não seguir as instruções de segurança pode resultar em risco de vida e/ou danos no equipamento.



NOTA!

Para os propósitos deste manual, pessoas qualificadas são aquelas treinadas de forma a estarem aptas para:

1. Instalar, aterrar, energizar e operar o CFW-11T de acordo com este manual e os procedimentos legais de segurança vigentes;
2. Utilize os equipamentos de proteção de acordo com as normas estabelecidas;
3. Prestar serviços de primeiros socorros.



PERIGO!

Sempre desconecte a alimentação geral antes de tocar em qualquer componente elétrico associado ao inversor.

Muitos componentes podem permanecer carregados com altas tensões e/ou em movimento (ventiladores), mesmo depois que a entrada de alimentação CA for desconectada ou desligada.

Aguarde pelo menos 10 minutos para garantir a total descarga dos capacitores.

Sempre conecte a carcaça do equipamento ao terra de proteção (PE) no ponto adequado para isto.



ATENÇÃO!

Os cartões eletrônicos possuem componentes sensíveis a descargas eletrostáticas. Não toque diretamente sobre componentes ou conectores. Caso necessário, toque antes na carcaça metálica aterrada ou utilize pulseira de aterramento adequada.

Não execute nenhum ensaio de tensão aplicada no inversor!

Caso seja necessário consulte a WEG.



NOTA!

Inversores de frequência podem interferir em outros equipamentos eletrônicos. Siga os cuidados recomendados no capítulo 3 - Instalação e Conexão, para minimizar estes efeitos.



NOTA!

Leia completamente este manual antes de instalar ou operar este inversor.



ATENÇÃO!

A operação deste equipamento requer instruções de instalação e operação detalhadas fornecidas no Manual do Usuário e Manuais/Guias para Kits e Acessórios. Apenas o Manual do Usuário é fornecido impresso. Os demais manuais estão no CD fornecido com o produto. Este CD deverá ser sempre mantido com este equipamento. Uma cópia impressa desta informação pode ser solicitada através do seu representante local WEG.

2 INFORMAÇÕES GERAIS

2.1 SOBRE O MANUAL

Este manual apresenta as informações de como instalar, colocar em funcionamento no modo de controle V/f (escalar), as principais características técnicas e como identificar e corrigir os problemas mais comuns dos inversores CFW-11T.

É possível também operar o CFW-11T nos modos de controle V V W, Vetorial Sensorless e Vetorial com Encoder. Para mais detalhes sobre a colocação em funcionamento em outros modos de controle, consulte o Manual de Programação.

Para obter informações sobre outras funções, acessórios e condições de funcionamento, consulte os manuais a seguir:

- Manual de Programação, com a descrição detalhada dos parâmetros e funções avançadas do inversor CFW-11.
- Manual dos Módulos de Interface para Encoder Incremental.
- Manual dos Módulos de Expansão de I/O.
- Manual da Comunicação Serial RS-232/RS-485.
- Manual da Comunicação CANopen Slave.
- Manual da Comunicação Anybus-CC.

Estes manuais são fornecidos em formato eletrônico no CD-ROM que acompanha o inversor, ou podem ser obtidos no site da WEG - www.weg.net.

2.2 TERMOS E DEFINIÇÕES USADOS NO MANUAL

Regime de sobrecarga normal (ND): O chamado Uso Normal ou do inglês “Normal Duty” (ND); regime de operação do inversor que define os valores de corrente máxima para operação contínua I_{nom-ND} e sobrecarga de 110 % por 1 minuto. Selecionado programando P0298 (Aplicação) = 0 (Uso Normal (ND)). Deve ser utilizado para acionamento de motores que não estejam sujeitos na aplicação a torques elevados em relação ao seu torque nominal, quando operar em regime permanente, na partida, na aceleração ou desaceleração.

I_{nom-ND} : Corrente nominal do inversor para uso com regime de sobrecarga normal (ND= Normal Duty).
Sobrecarga: $1.1 \times I_{nom-ND} / 1$ minuto.

Regime de sobrecarga pesada (HD): O chamado Uso Pesado ou do inglês “Heavy Duty” (HD); regime de operação do inversor que define o valor de corrente máxima para operação contínua I_{nom-HD} e sobrecarga de 150 % por 1 minuto. Selecionado programando P0298 (Aplicação) = 1 (Uso Pesado (HD)). Deve ser usado para acionamento de motores que estejam sujeitos na aplicação a torques elevados de sobrecarga em relação ao seu torque nominal, quando operar em velocidade constante, na partida, na aceleração ou desaceleração.

I_{nom-HD}: Corrente nominal do inversor para uso com regime de sobrecarga pesada (HD= Heavy Duty).

Sobrecarga: $1.5 \times I_{nom-HD} / 1\text{minuto}$.

Retificador: Circuito de entrada dos inversores que transforma a tensão CA de entrada em CC. Formado por tiristores e diodos de potência.

Circuito de Pré-Carga: Carrega os capacitores do barramento CC com corrente limitada, evitando picos de correntes maiores na energização do inversor.

Barramento CC (Link CC): Circuito intermediário dos inversores; tensão em corrente contínua obtida pela retificação da tensão alternada de alimentação ou através de fonte externa; alimenta a ponte inversora de saída dos inversores, formada por IGBTs.

Braço U, V e W: Conjunto de dois IGBTs das fases U, V e W de saída do inversor.

IGBT: Do inglês "Insulated Gate Bipolar Transistor"; componente básico dos inversores de saída. Funcionam como chave eletrônica nos modos: saturado (chave fechada) e cortado (chave aberta).

IGBT de Frenagem: Funciona como chave para ligamento dos resistores de frenagem. É comandado pelo nível do barramento CC.

PTC: Resistor cujo valor da resistência em ohms aumenta proporcionalmente com a temperatura; usado como sensor de temperatura em motores.

NTC: Resistor cujo valor da resistência em ohms diminui proporcionalmente com o aumento da temperatura; usado como sensor de temperatura em módulos de potência.

HMI: Interface Homem-Máquina; dispositivo que permite o controle do motor, visualização e alteração dos parâmetros do inversor. A HMI do CFW-11T apresenta teclas para comando do motor, teclas de navegação e display LCD gráfico.

Memória FLASH: Memória não-volátil que pode ser eletricamente escrita e apagada.

Memória RAM: Memória volátil de acesso aleatório; do inglês "Random Access Memory".

USB: Do inglês "Universal Serial Bus"; tipo de protocolo de comunicação serial concebido para funcionar de acordo com o conceito "Plug and Play".

PE: Terra de proteção; do inglês "Protective Earth".

Filtro RFI: Filtro para redução de interferência na faixa de radiofrequência; do inglês "Radio Frequency Interference Filter".

PWM: Do inglês "Pulse Width Modulation"; modulação por largura de pulso; tensão pulsada gerada pelo inversor de saída que alimenta o motor.

Frequência de Chaveamento: Frequência de comutação dos IGBTs da ponte inversora, dada normalmente em kHz.

Habilita geral: Quando ativada, acelera o motor por rampa de aceleração. Quando desativada esta função no inversor, os pulsos PWM são bloqueados imediatamente. Pode ser comandada por entrada digital programada para esta função ou via serial.

Gira/Para: Função do inversor que, quando ativada (gira), acelera o motor por rampa de aceleração até a velocidade de referência e, quando desativada (para), desacelera o motor por rampa de desaceleração até a parada, quando então são bloqueados os pulsos PWM. Pode ser comandada por entrada digital programada para esta função ou via serial. As teclas  (Gira) e  (Para) da HMI funcionam de forma similar.

Dissipador: Peça de metal projetada para dissipar o calor gerado por semicondutores de potência.

CLP: Controlador lógico programável.

Amp, A: Ampères.

°C: Graus celsius.

CA: Corrente alternada.

CC: Corrente contínua.

CFM: Do inglês "cubic feet per minute"; pés cúbicos por minuto; medida de vazão.

cm: Centímetro.

CV: Cavalo-Vapor = 736 Watts; unidade de medida de potência, normalmente usada para indicar potência mecânica de motores elétricos.

ft: Do inglês "foot"; pé; unidade de medida de comprimento.

hp: Horse Power = 746 Watts; unidade de medida de potência, normalmente usada para indicar potência mecânica de motores elétricos.

Hz: Hertz.

in: Do inglês "inch"; polegada; unidade de medida de comprimento.

kg: Quilograma = 1000 gramas.

kHz: Quilohertz = 1000 Hertz.

l/s: Litros por segundo.

lb: Libra; unidade de medida de massa.

m: Metro.

mA: Miliampère = 0.001 Ampère.

min: Minuto.

mm: Milímetro.

ms: Milissegundo = 0.001 segundos.

Nm: Newton metro; unidade de medida de torque.

rms: Do inglês "Root mean square"; valor eficaz.

rpm: Rotações por minuto; unidade de medida de rotação.

s: Segundo.

V: Volts.

Ω : Ohms.

2.3 SOBRE O CFW-11T

O inversor de frequência CFW-11T é um produto de alta performance que permite o controle de velocidade e torque de motores de indução trifásicos aplicados em veículos elétricos. Suas principais características são:

- Alta compactação e densidade de potência;
- Algoritmo para controle de motores de indução e de imã permanente trifásicos;
- Controle escalar (V/f), V V W ou controle vetorial programáveis no mesmo produto;
- O controle vetorial pode ser programado como "sensorless" (o que significa motores padrões, sem necessidade de encoder) ou como controle vetorial com encoder no motor;
- O controle vetorial "sensorless" permite alto torque e rapidez na resposta, mesmo em velocidades muito baixas ou na partida;
- O controle vetorial com encoder possibilita alto grau de precisão no acionamento, para toda faixa de velocidade (até motor parado);
- Função "Frenagem ótima" para o controle vetorial, permite a frenagem controlada do motor, eliminando em algumas aplicações o uso do resistor de frenagem; Função "Autoajuste" para o controle vetorial, permite o ajuste automático dos reguladores e parâmetros de controle, a partir da identificação (também automática) dos parâmetros do motor e da carga utilizada.

Principais aplicações:

- Ônibus híbridos;
- Ônibus a célula a combustível;
- Trólebus.

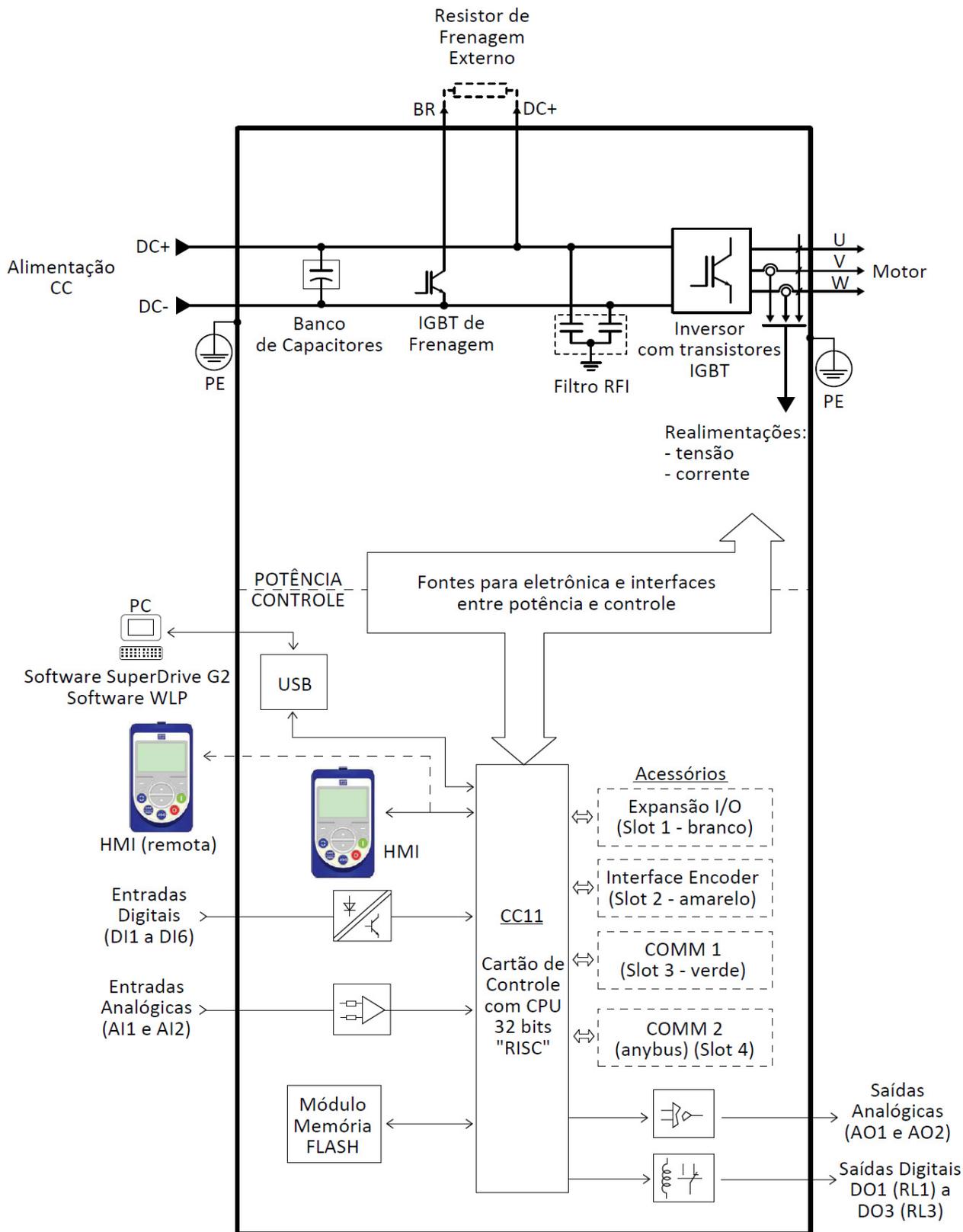
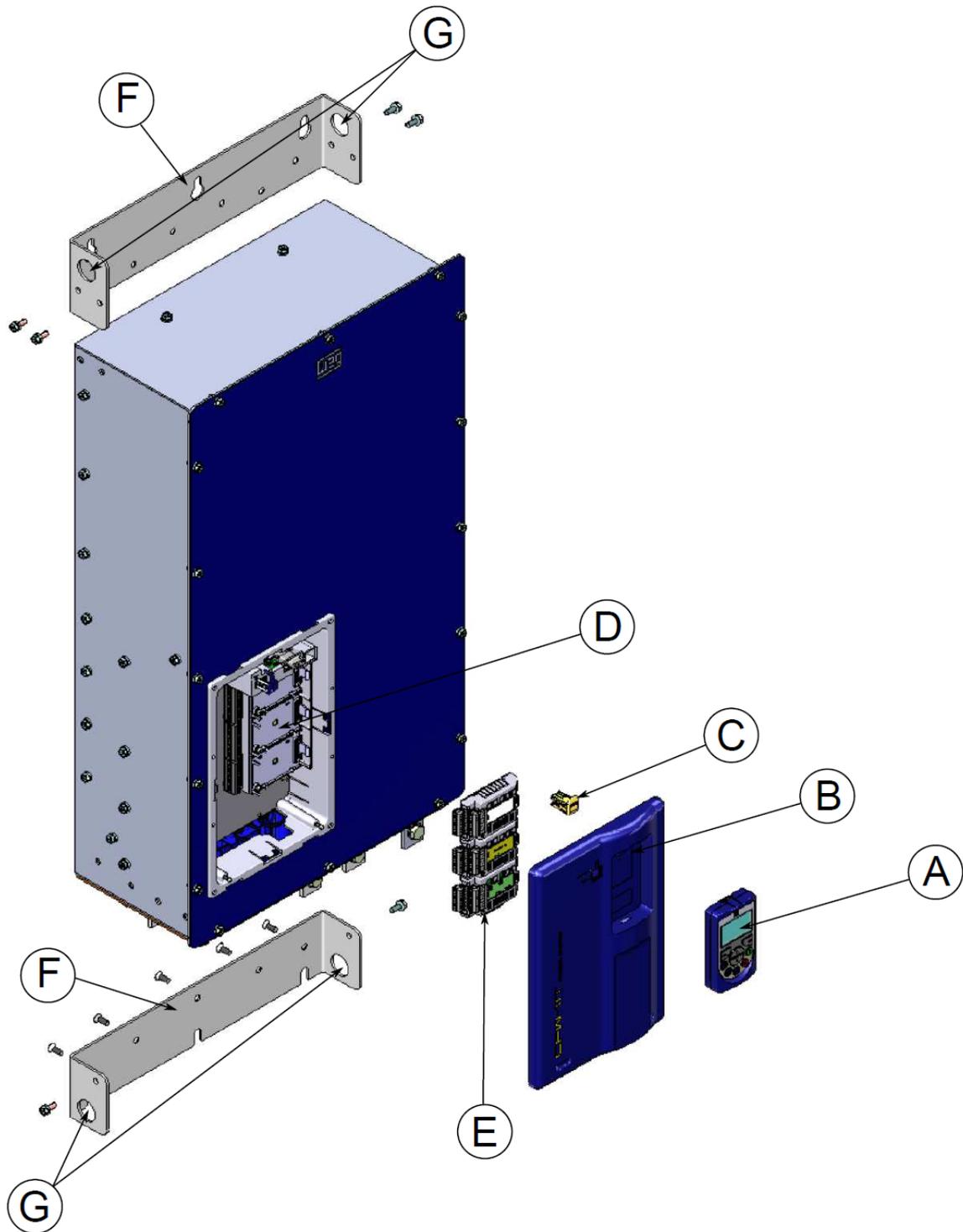


Figura 2.1: Esquema geral do inversor.



- A - HMI
- B - Tampa do rack de controle
- C - Módulo de memória FLASH
- D - Cartão de controle CC11
- E - Módulo de acessório de controle
- F - Suportes de fixação
- G - Olhais para içamento

Figura 2.2: Principais componentes do CFW-11T.

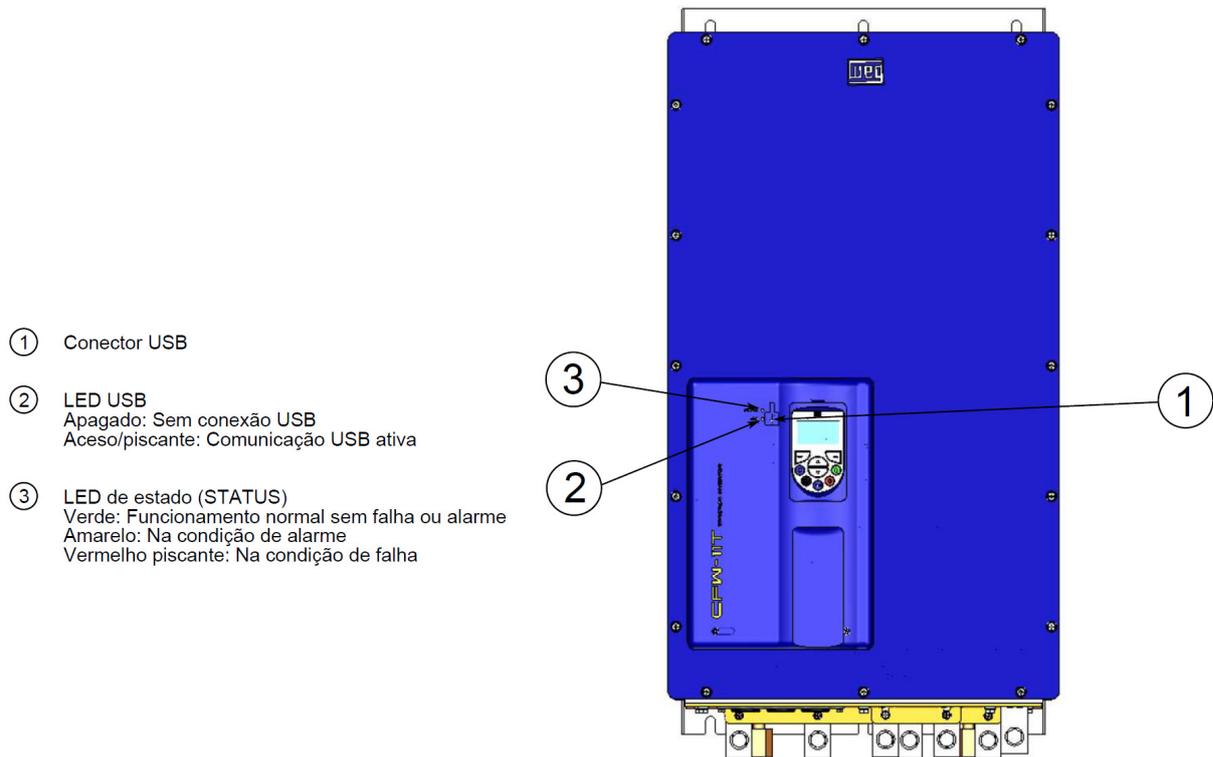


Figura 2.3: LEDs e conector USB.

2.4 ETIQUETA DE IDENTIFICAÇÃO DO CFW-11T

Existem duas etiquetas de identificação, uma completa, localizada na lateral do inversor e outra resumida, sob a HMI. A etiqueta sob a HMI permite identificar as características mais importantes mesmo em inversores montados lado a lado.

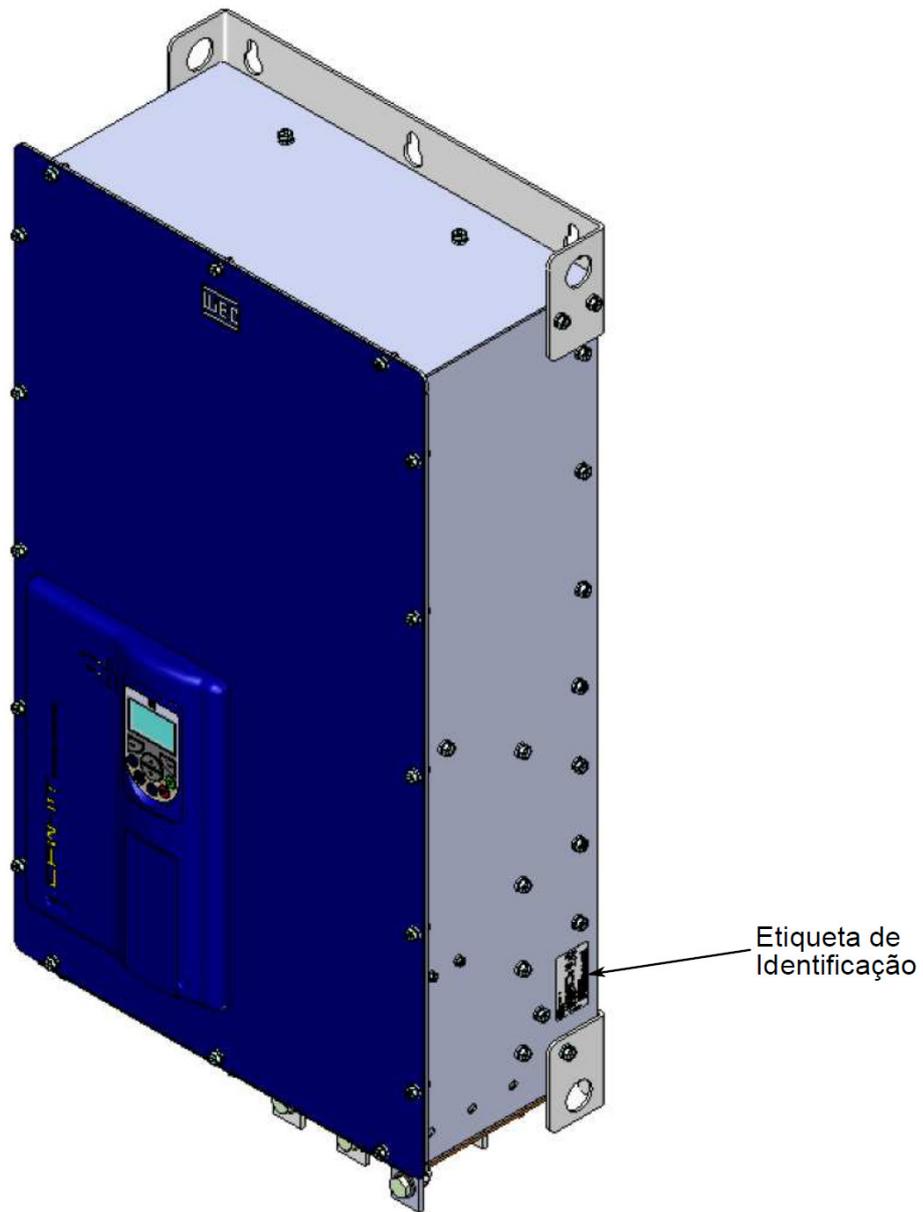


Figura 2.4: Localização das etiquetas de identificação.

2.6 RECEBIMENTO E ARMAZENAMENTO

O inversor CFW-11T é fornecido embalado em caixa de madeira.

Na parte externa desta embalagem existe uma etiqueta de identificação, igual a que está afixada na lateral do inversor CFW-11T.

Para abrir a embalagem:

- 1- Remova a tampa frontal da embalagem;
- 2- Retire a proteção de isopor.

Verifique se:

A etiqueta de identificação do CFW-11T corresponde ao modelo comprado;

Ocorreram danos durante o transporte.

Caso seja detectado algum problema, contacte imediatamente a transportadora.

Se o CFW-11T não for logo instalado, armazene-o em um lugar limpo e seco (temperatura entre -25 °C e 60 °C) com uma cobertura para evitar a entrada de poeira no interior do inversor.



ATENÇÃO!

Quando o inversor for armazenado por longos períodos de tempo é necessário fazer o "reforming" dos capacitores. Consulte o procedimento no item 6.4 - Tabela 6.3.

3 INSTALAÇÃO E CONEXÃO

Este capítulo descreve os procedimentos de instalação elétrica e mecânica do CFW-11T. As orientações e sugestões devem ser seguidas visando a segurança de pessoas, equipamentos e o correto funcionamento do inversor.

3.1 INSTALAÇÃO MECÂNICA

3.1.1 Condições Ambientais

Evitar:

- Exposição direta a raios solares, chuva, umidade excessiva ou maresia;
- Gases ou líquidos explosivos ou corrosivos;
- Poeira, partículas metálicas ou óleo suspensos no ar.

Condições ambientais permitidas para funcionamento:

- Temperatura ambiente: 0 °C a 45 °C - condições nominais (medida ao redor do inversor). De 45 °C a 55 °C - redução da corrente de 3 % para cada grau Celsius acima de 45 °C.
- Temperatura de entrada do fluido de refrigeração: 0 °C a 55 °C de acordo com o fluido utilizado. De 55 °C a 60 °C - redução de corrente de 3 % para cada grau Celsius acima de 55 °C.
- Vazão do fluido de refrigeração: 15 l/min.
- Umidade relativa do ar: de 5 % a 90 % sem condensação (ver Tabela 3.2).
- Altitude máxima: até 1000 m - condições nominais. De 1000 m a 4000 m - redução da corrente de 1 % para cada 100 m acima de 1000 m de altitude. De 2000 m a 4000 m - redução da tensão máxima de 1,1% para cada 100 m acima de 1000 m de altitude.
- Grau de poluição: 2 (conforme EN50178 e UL508C), com poluição não condutiva. A condensação não deve causar condução dos resíduos acumulados.

3.1.2 Posicionamento e Fixação

Consultar o peso do inversor na Tabela 8.1.

As posições de instalação possíveis são apresentadas na Figura 3.1, Figura 3.2 e Figura 3.3. A inversor deve ser instalado em superfície plana.

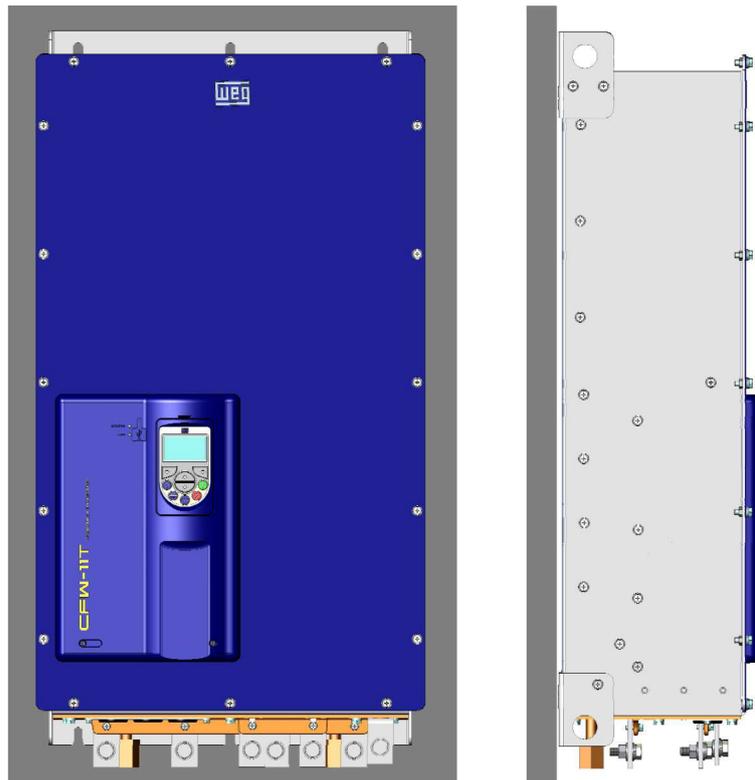


Figura 3.1: Posição de montagem vertical.

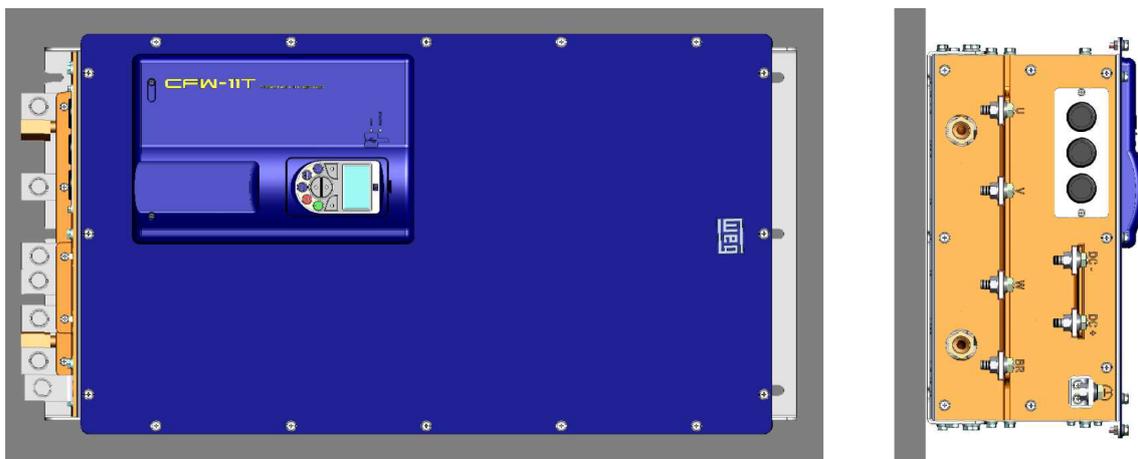


Figura 3.2: Posição de montagem horizontal (o rack de controle deve permanecer na parte superior).

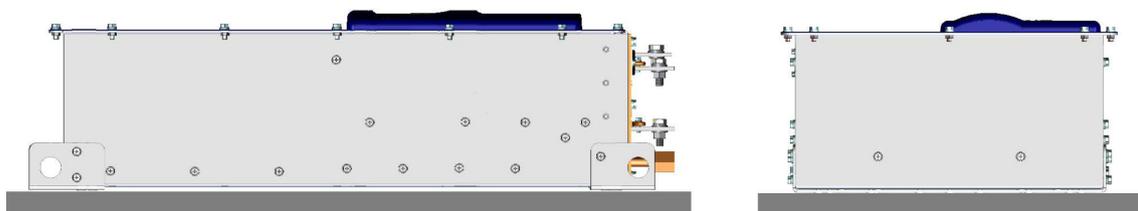


Figura 3.3: Posição de montagem deitada.

Dimensões externas e posição dos furos de fixação conforme a Figura 3.4. Para mais detalhes consultar o item 8.3.

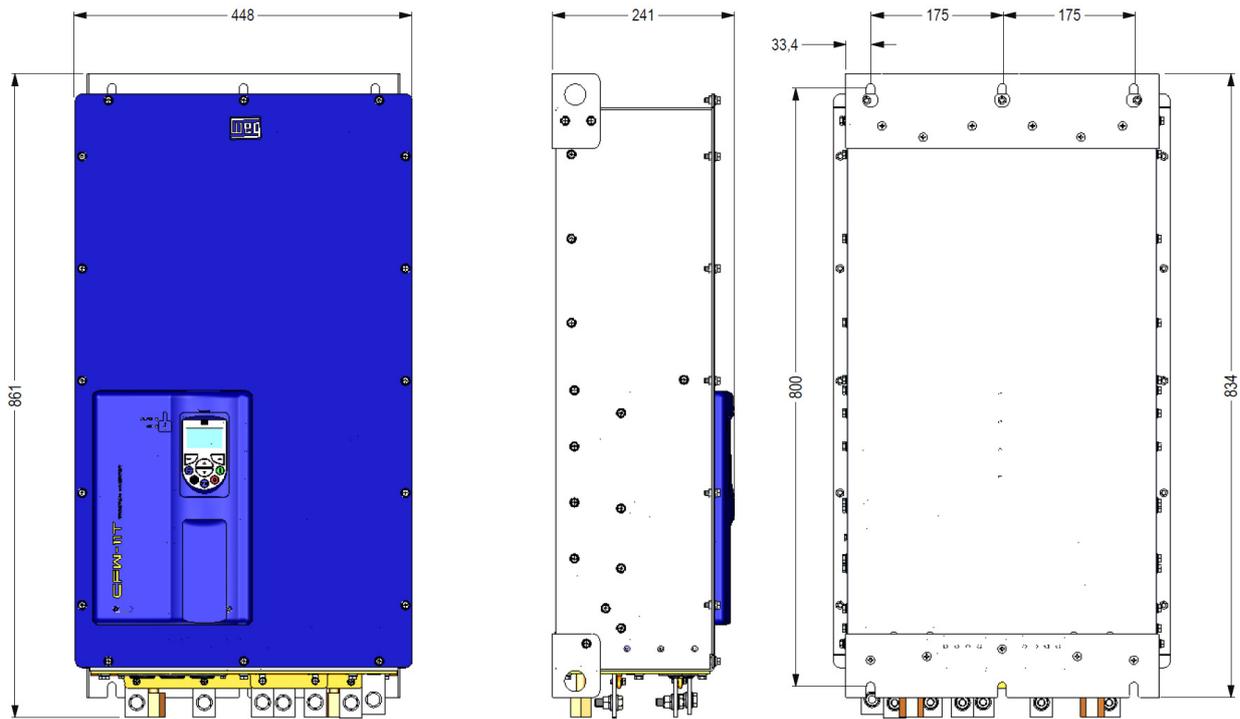


Figura 3.4: Dados para instalação mecânica [mm].

Colocar primeiro os parafusos na superfície onde o inversor será instalado, instalar o inversor e então apertar os parafusos.



ATENÇÃO!

Separar fisicamente os condutores de sinal, controle e potência (consultar item 3.2 - Instalação Elétrica).

3.1.3 Montagem da HMI na Porta do Painel ou Mesa de Comando (HMI Remota)

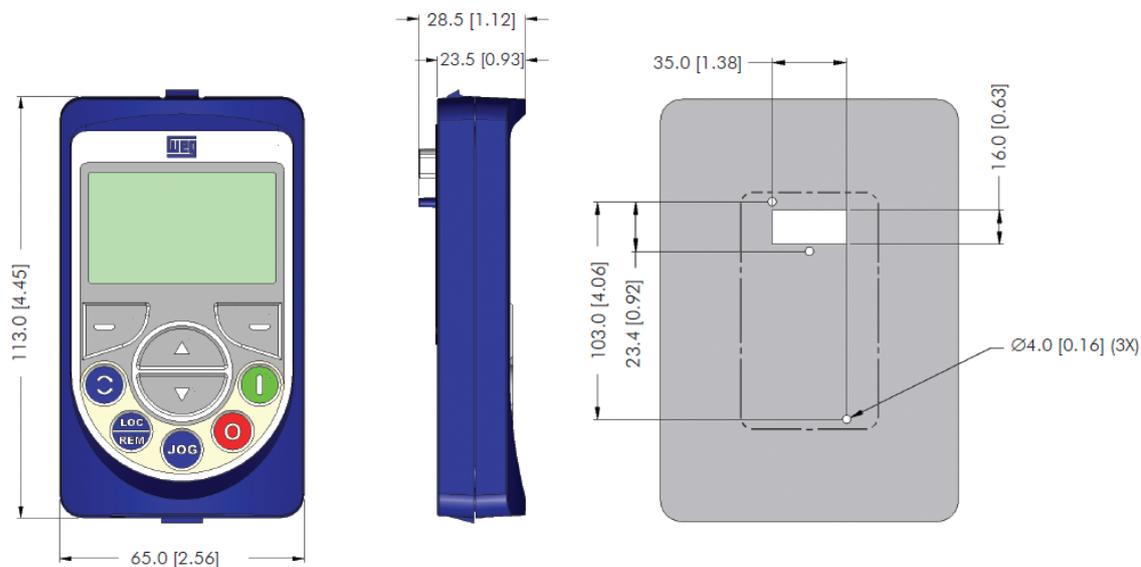


Figura 3.5: Dados para instalação de HMI na porta do painel ou mesa de comando – mm [in].

Também pode ser usado o acessório moldura para fixar a HMI conforme citado na Tabela 7.1.

3.1.4 Sistema de Refrigeração

Na Figura 3.6 são apresentadas as conexões hidráulicas do inversor.

As especificações do sistema de refrigeração e fluido utilizado são apresentadas na Tabela 3.1.

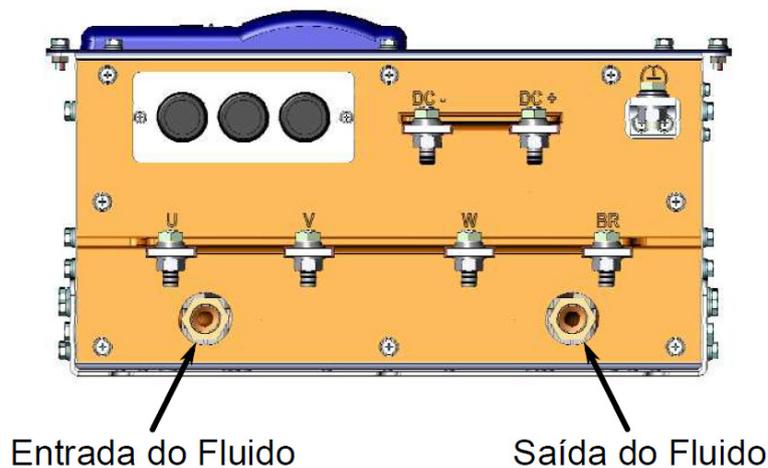


Figura 3.6: Detalhe da entrada e saída de fluido refrigerante.

Tabela 3.1: Especificações do sistema de refrigeração.

Temperatura de entrada do fluido	De 0°C a 55°C de acordo com o fluido utilizado. De 55°C a 60°C com redução da corrente de saída em 3% para cada °C acima de 55°C.
Temperatura de saída do fluido	5°C acima da temperatura de entrada (condição nominal).
Fluido utilizado	De 5°C a 55°C: água filtrada + inibidor de corrosão (conforme dosagem recomendada pelo fornecedor). De 0°C a 5°C: 80% água filtrada + 20% etileno glicol + inibidor de corrosão (conforme dosagem recomendada pelo fornecedor).
Vazão do fluido	15 l/min.
Pressão máxima do sistema com relação à atmosfera	6 bar (600 kPa).
Pressão recomendada do sistema com relação à atmosfera	de 0,8 a 4,5 bar (de 80 a 450 kPa).
Conexões de entrada e saída do fluido	Rosca 1/2"

3.1.4.1 Condensação

A condensação ocorre quando a temperatura da água de entrada está muito abaixo da temperatura ambiente. A temperatura da água para evitar a condensação varia com a umidade relativa do ar e a temperatura ambiente. A temperatura à qual o vapor de água presente no ar ambiente passa ao estado líquido na forma de pequenas gotas é conhecida como “ponto de orvalho”.

Na Tabela 3.2 é apresentado o ponto de orvalho em relação à umidade relativa do ar e a temperatura ambiente para uma pressão atmosférica de 1 atm. Se a temperatura da água for menor que o valor apresentado, poderá ocorrer condensação.

Tabela 3.2: Ponto de orvalho em relação à umidade relativa do ar e a temperatura ambiente.

		Umidade Relativa do Ar [%]									
		5	10	20	30	40	50	60	70	80	90
Temperatura Ambiente [°C]	10	<0	<0	<0	<0	<0	0,1	2,6	4,8	6,7	8,4
	20	<0	<0	<0	1,9	6,0	9,3	12,0	14,4	16,4	18,3
	25	<0	<0	0,5	6,2	10,5	13,8	16,7	19,1	21,3	23,2
	30	<0	<0	4,6	10,5	14,9	18,4	21,4	23,9	26,2	28,2
	35	<0	<0	8,7	14,8	19,4	23,0	26,1	28,7	31,0	33,1
	40	<0	2,6	12,7	19,1	23,8	27,6	30,7	33,5	35,9	38,0
	45	<0	6,3	16,8	23,4	28,2	32,1	35,4	38,2	40,7	43,0



ATENÇÃO!

A temperatura da água deve ser sempre maior ao ponto de orvalho.

3.2 INSTALAÇÃO ELÉTRICA



PERIGO!

As informações a seguir tem a intenção de servir como guia para se obter uma instalação correta. Siga também as normas de instalações elétricas aplicáveis.



PERIGO!

Certifique-se que a rede de alimentação está desconectada antes de iniciar as ligações.



ATENÇÃO!

A proteção de curto-circuito do inversor não proporciona proteção de curto-circuito do circuito alimentador. A proteção de curto-circuito do circuito alimentador deve ser prevista conforme normas locais aplicáveis.

3.2.1 Identificação dos Bornes de Potência e Pontos de Aterramento

U, V, W: conexões para o motor.

BR: conexão do resistor de frenagem.

DC+: pólo positivo da tensão de alimentação CC.

DC-: pólo negativo da tensão de alimentação CC.

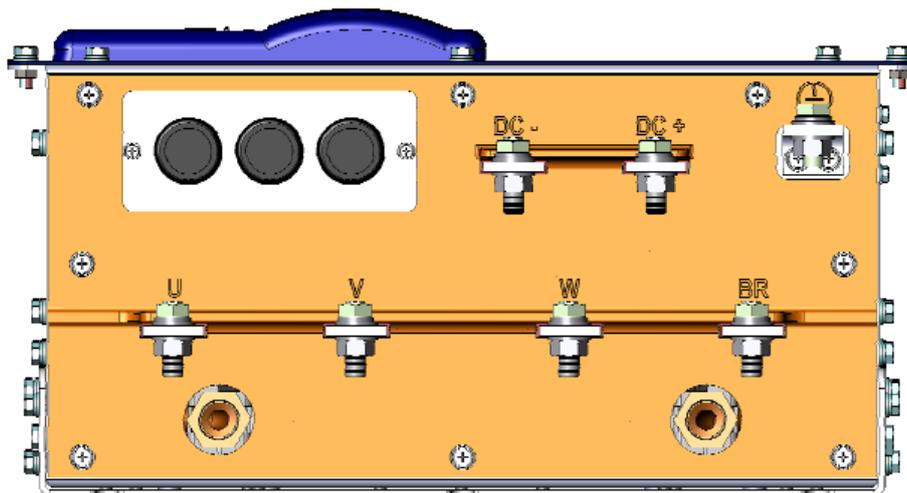


Figura 3.7: Bornes de potência e pontos de aterramento.

Nas conexões de potência são utilizados parafusos M10X30mm sextavados (torque recomendado 30 N.m.). Para o aterramento é utilizado um parafuso M10X25mm sextavado (torque recomendado 30 N.m.).

3.2.2 Conexões de Potência

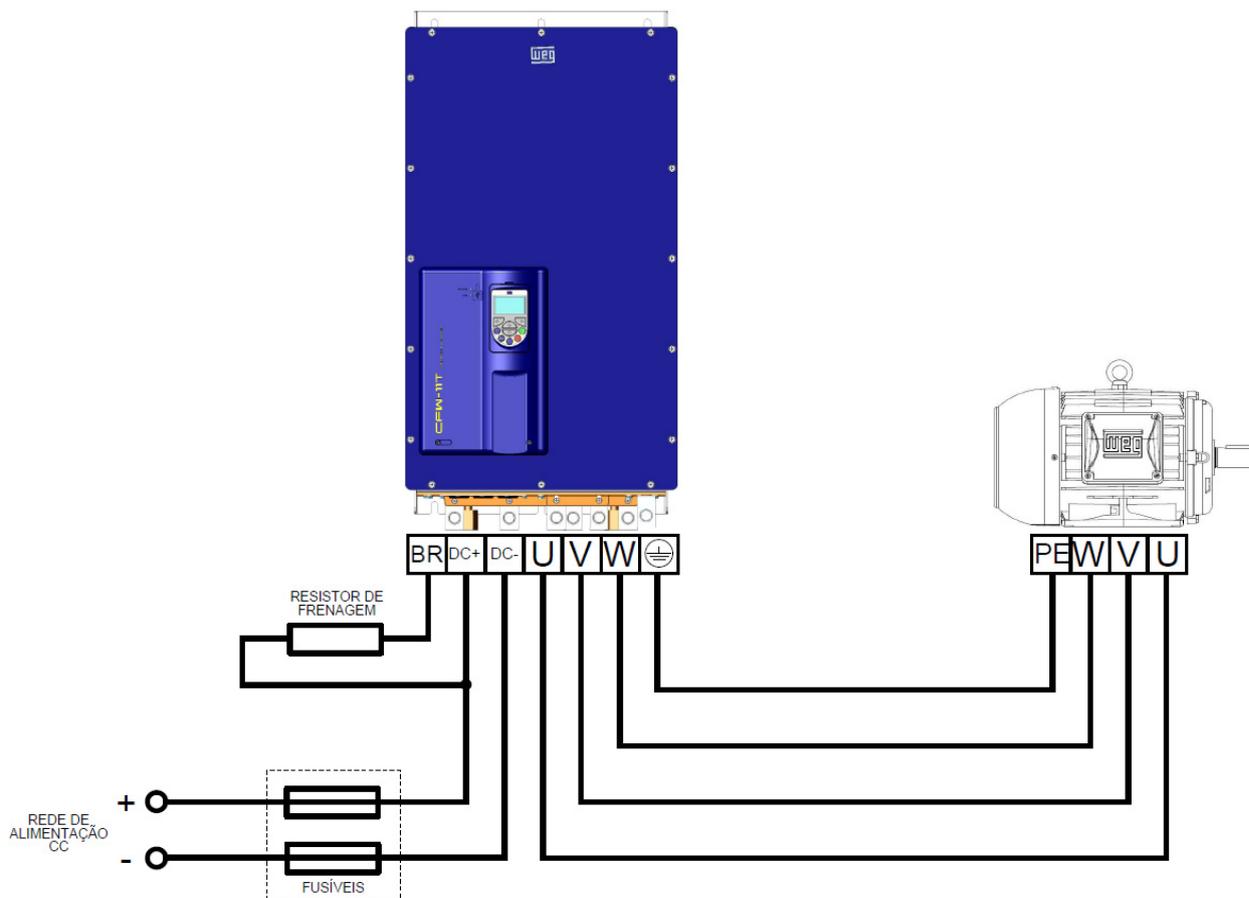


Figura 3.8: Conexões de potência e aterramento.

3.2.3 Conexões de Entrada



PERIGO!

Prever um dispositivo para seccionamento da alimentação do inversor. Este deve seccionar a rede de alimentação para o inversor quando necessário (por exemplo: durante trabalhos de manutenção).



ATENÇÃO!

Um contator ou outro dispositivo que frequentemente seccione a alimentação do inversor para acionar e parar o motor pode causar danos ao circuito de potência do inversor. O inversor é projetado para usar sinais de controle para acionar e parar o motor. Se utilizado, o dispositivo na entrada não pode exceder uma operação por minuto ou o inversor pode ser danificado.



NOTA!

A tensão de rede deve ser compatível com a tensão nominal do inversor.

3.2.4 Frenagem Reostática

O conjugado de frenagem que pode ser conseguido através da aplicação de inversores de frequência sem resistores de frenagem reostática, varia de 10 % a 35 % do conjugado nominal do motor.

Para se obter conjugados frenantes maiores, utiliza-se resistores para a frenagem reostática. Neste caso a energia regenerada em excesso é dissipada em um resistor montado externamente ao inversor.

Este tipo de frenagem é utilizado nos casos em que são desejados tempos de desaceleração.



NOTA!

Ajuste P0151 e P0185 no valor máximo (400 V ou 800 V) quando utilizar frenagem reostática.

Tabela 3.3: Especificações da frenagem reostática.

Potência de Frenagem [kW]	Resistência mínima [Ω]	Corrente eficaz nominal de frenagem (I _{eficaz}) [A]	Corrente de pico [A]
180,0	2,0	300,0	400,0

3.2.4.1 Instalação do Resistor de Frenagem

Conecte o resistor de frenagem entre os bornes de potência DC+ e BR.

Dimensionar os cabos de acordo com a aplicação, respeitando as correntes máxima e eficaz.

Se o resistor de frenagem for montado internamente ao compartimento do inversor, considerar a energia do mesmo no dimensionamento da ventilação do compartimento.

Ajuste o parâmetro P0154 com o valor ôhmico do resistor utilizado e o parâmetro P0155 de acordo com a potência suportável pelo resistor em kW.



PERIGO!

O inversor possui uma proteção térmica ajustável para o resistor de frenagem. O resistor e o transistor de frenagem poderão sofrer danos se os parâmetros P0153, P0154 e P0155 forem ajustados inadequadamente ou se a tensão de rede exceder o valor máximo permitido.

A proteção térmica oferecida pelo inversor, quando devidamente ajustada, permite a proteção do resistor nos casos de sobrecarga, porém não garante proteção no caso de falha do circuito de frenagem. Para evitar a destruição do resistor ou risco de fogo o único método garantido é incluir um relé térmico em série com o resistor e/ou um termostato em contato com o corpo do mesmo, conectados de modo a seccionar a rede de alimentação de entrada do inversor.



NOTA!

Nos contatos de força do bimetálico do relé térmico circula corrente contínua durante a frenagem.

3.2.5 Conexões de Saída



ATENÇÃO!

O inversor possui proteção eletrônica de sobrecarga do motor, que deve ser ajustada de acordo com o motor usado. Quando diversos motores forem conectados ao mesmo

inversor utilize relés de sobrecarga individuais para cada motor.



ATENÇÃO!

A proteção de sobrecarga do motor disponível no CFW-11T está de acordo com as normas IEC609047-4-2 e UL508C, observe as informações a seguir:

- Corrente de “trip” igual a 1.25 vezes a corrente nominal do motor (P0401) ajustada no menu “Start-up Orientado”.
- O valor máximo do parâmetro P0398 (Fator Serviço Motor) é 1.15.
- Os parâmetros P0156, P0157 e P0158 (corrente de sobrecarga a 100 %, 50 % e 5 % da velocidade nominal, respectivamente) são automaticamente ajustados quando os parâmetros P0401 (corrente nominal do motor) e/ou P0406 (ventilação do motor) são ajustados no menu "Start-up Orientado". Se os parâmetros P0156, P0157 e P0158 são ajustados manualmente, o valor máximo permitido é 1.05 x P0401.



ATENÇÃO!

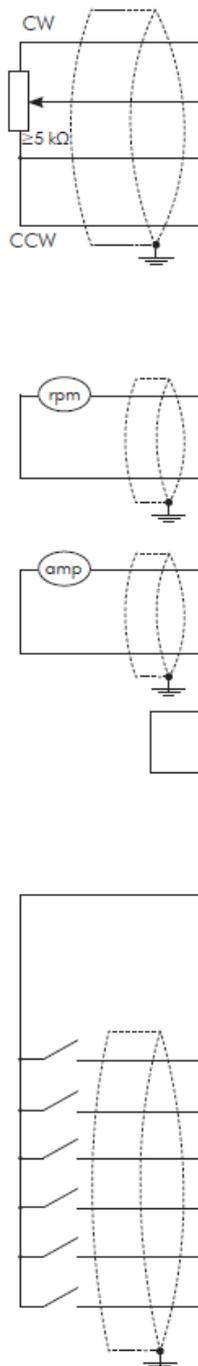
Se uma chave isoladora ou contator for inserido na alimentação do motor nunca opere-os com o motor girando ou com tensão na saída do inversor.

As características do cabo utilizado para conexão do inversor ao motor, bem como a sua interligação e localização física, são de extrema importância para evitar interferência eletromagnética em outros dispositivos, além de afetar a vida útil do isolamento das bobinas e dos rolamentos dos motores acionados pelos inversores.

3.2.6 Conexões de Controle

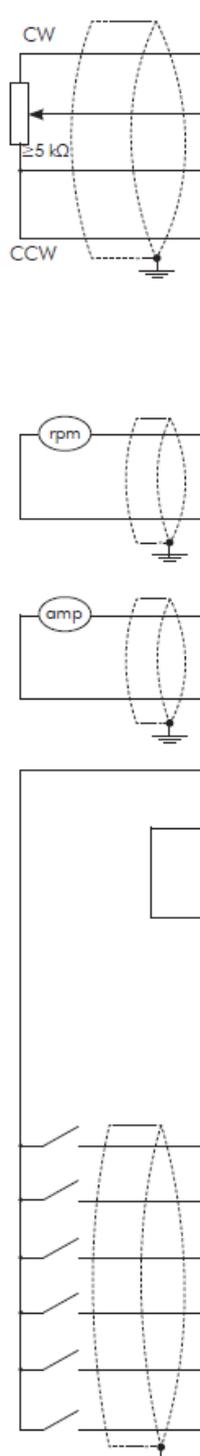
As conexões de controle (entradas/saídas analógicas, entradas/saídas digitais), devem ser feitas no conector XC1 do Cartão Eletrônico de Controle CC11.

As funções e conexões típicas são apresentadas na figura 3.13 (a) e (b).



Conector XC1		Função Padrão de Fábrica	Especificações
1	+REF	Referência positiva para potenciômetro.	Tensão de saída: +5.4 V, ±5 %. Corrente máxima de saída: 2 mA.
2	AI1 +	Entrada analógica 1: Referência de velocidade (remoto).	Diferencial Resolução: 12 bits. Sinal: 0 a 10 V ($R_{IN}=400\text{ k}\Omega$) / 0 a 20 mA / 4 a 20 mA ($R_{IN}=500\ \Omega$). Tensão máxima: ±30 V.
3	AI1 -		
4	REF-	Referência negativa para potenciômetro.	Tensão de saída: -4.7 V, ±5 %. Corrente máxima de saída: 2 mA.
5	AI2 +	Entrada analógica 2: Sem função.	Diferencial Resolução: 11 bits + sinal. Sinal: 0 a ±10 V ($R_{IN}=400\text{ k}\Omega$) / 0 a 20 mA / 4 a 20 mA ($R_{IN}=500\ \Omega$). Tensão máxima: ±30 V.
6	AI2 -		
7	AO1	Saída analógica 1: Velocidade.	Isolação Galvânica Resolução: 11 bits. Sinal: 0 a 10 V ($R_L \geq 10\text{ k}\Omega$) / 0 a 20 mA / 4 a 20 mA ($R_L \leq 500\ \Omega$). Protegida contra curto-circuito.
8	AGND (24 V)	Referência 0 V para saídas analógicas.	Conectado ao terra (carcaça) via impedância: resistor de 940 Ω em paralelo com capacitor de 22 nF.
9	AO2	Saída analógica 2: Corrente do motor.	Isolação Galvânica. Resolução: 11 bits. Sinal: 0 a 10 V ($R_L \geq 10\text{ k}\Omega$) / 0 a 20 mA / 4 a 20 mA ($R_L \leq 500\ \Omega$). Protegida contra curto-circuito.
10	AGND (24 V)	Referência 0 V para saídas analógicas.	Conectado ao terra (carcaça) via impedância: resistor de 940 Ω em paralelo com capacitor de 22 nF.
11	DGND+	Referência 0 V da fonte de 24 Vcc.	Conectado ao terra (carcaça) via impedância: resistor de 940 Ω em paralelo com capacitor de 22 nF.
12	COM	Ponto comum das entradas digitais.	
13	24 Vcc	Fonte 24 Vcc.	Fonte de alimentação 24 Vcc, ±8 %. Capacidade: 500 mA. Nota: Nos modelos com opção alimentação externa do controle em 24 Vcc (CFW11XXXXXOW) o pino 13 de XC1 é considerado uma entrada, ou seja, o usuário deve fornecer uma fonte para o inversor (para mais detalhes consulte item 7.1.2). Nos demais modelos esse pino é considerado uma saída, ou seja, o usuário tem disponível uma fonte +24 Vcc.
14	COM	Ponto comum das entradas digitais.	
15	DI1	Entrada digital 1: Gira / Para.	6 entradas digitais isoladas. Nível alto $\geq 18\text{ V}$. Nível baixo $\leq 3\text{ V}$. Tensão de entrada máx. = 30 V. Corrente de entrada: 11 mA @ 24 Vcc.
16	DI2	Entrada digital 2: Sentido de giro (remoto).	
17	DI3	Entrada digital 3: Sem função.	
18	DI4	Entrada digital 4: Sem função.	
19	DI5	Entrada digital 5: Jog (remoto).	
20	DI6	Entrada digital 6: 2ª. rampa.	
21	NF1	Saída digital 1 DO1 (RL1): Sem falha.	Capacidade dos contatos: Tensão máxima: 240 Vca. Corrente máxima: 1 A. NF - Contato normalmente fechado; C - Comum; NA - Contato normalmente aberto.
22	C1		
23	NA1		
24	NF2	Saída digital 2 DO2 (RL2): $N > N_x$ - Velocidade > P0288.	
25	C2		
26	NA2		
27	NF3	Saída digital 3 DO3 (RL3): $N^* > N_x$ - Referência de velocidade > P0288.	
28	C3		
29	NA3		

Figura 3.9: Sinais no conector XC1 - Entradas digitais como ativo alto.



Conector XC1		Função Padrão de Fábrica	Especificações
1	+REF	Referência positiva para potenciômetro.	Tensão de saída: +5.4 V, ±5 %. Corrente máxima de saída: 2 mA.
2	AI1+	Entrada analógica 1: Referência de velocidade (remoto).	Diferencial Resolução: 12 bits. Sinal: 0 a 10 V ($R_{IN}=400\text{ k}\Omega$) / 0 a 20 mA / 4 a 20 mA ($R_{IN}=500\ \Omega$). Tensão máxima: ±30 V.
3	AI1-		
4	REF-	Referência negativa para potenciômetro.	Tensão de saída: -4.7 V, ±5 %. Corrente máxima de saída: 2 mA.
5	AI2+	Entrada analógica 2: Sem função.	Diferencial Resolução: 11 bits + sinal. Sinal: 0 a ±10 V ($R_{IN}=400\text{ k}\Omega$) / 0 a 20 mA / 4 a 20 mA ($R_{IN}=500\ \Omega$). Tensão máxima: ±30 V.
6	AI2-		
7	AO1	Saída analógica 1: Velocidade.	Isolação Galvânica Resolução: 11 bits. Sinal: 0 a 10 V ($R_L \geq 10\text{ k}\Omega$) / 0 a 20 mA / 4 a 20 mA ($R_L \leq 500\ \Omega$). Protegida contra curto-circuito.
8	AGND (24 V)	Referência 0 V para saídas analógicas.	Conectado ao terra (carcaça) via impedância: resistor de 940 Ω em paralelo com capacitor de 22 nF.
9	AO2	Saída analógica 2: Corrente do motor.	Isolação Galvânica Resolução: 11 bits. Sinal: 0 a 10 V ($R_L \geq 10\text{ k}\Omega$) / 0 a 20 mA / 4 a 20 mA ($R_L \leq 500\ \Omega$). Protegida contra curto-circuito.
10	AGND (24 V)	Referência 0 V para saídas analógicas.	Conectado ao terra (carcaça) via impedância: resistor de 940 Ω em paralelo com capacitor de 22 nF.
11	DGND+	Referência 0 V da fonte de 24 Vcc.	Conectado ao terra (carcaça) via impedância: resistor de 940 Ω em paralelo com capacitor de 22 nF.
12	COM	Ponto comum das entradas digitais.	
13	24 Vcc	Fonte 24 Vcc.	Fonte de alimentação 24 Vcc, ±8 %. Capacidade: 500 mA. Nota: Nos modelos com opção alimentação externa do controle em 24 Vcc (CFW11XXXXXOW) o pino 13 de XC1 é considerado uma entrada, ou seja, o usuário deve prover uma fonte para o inversor (para mais detalhes consulte item 7.1.2). Nos demais modelos esse pino é considerado uma saída, ou seja, o usuário tem disponível uma fonte +24 Vcc.
14	COM	Ponto comum das entradas digitais.	
15	DI1	Entrada digital 1: Gira / Para.	6 entradas digitais isoladas. Nível alto $\geq 18\text{ V}$. Nível baixo $\leq 3\text{ V}$. Tensão de entrada $\leq 30\text{ V}$. Corrente de entrada: 11 mA @ 24 Vcc.
16	DI2	Entrada digital 2: Sentido de giro (remoto).	
17	DI3	Entrada digital 3: Sem função.	
18	DI4	Entrada digital 4: Sem função.	
19	DI5	Entrada digital 5: Jog (remoto).	
20	DI6	Entrada digital 6: 2°. Rampa.	
21	NF1	Saída digital 1 DO1 (RL1): Sem falha.	Capacidade dos contatos: Tensão máxima: 240 Vca. Corrente máxima: 1 A. NF - Contato normalmente fechado; C - Comum; NA - Contato normalmente aberto.
22	C1		
23	NA1		
24	NF2	Saída digital 2 DO2 (RL2): $N > N_x$ - Velocidade > P0288.	
25	C2		
26	NA2		
27	NF3	Saída digital 3 DO3 (RL3): $N^* > N_x$ - Referência de velocidade > P0288.	
28	C3		
29	NA3		

Figura 3.10: Sinais no conector XC1 - Entradas digitais como ativo baixo.



NOTA!

Para utilizar as entradas digitais como ativo baixo é necessário remover o jumper entre XC1: 11 e 12 e passá-lo para XC1:12 e 13.

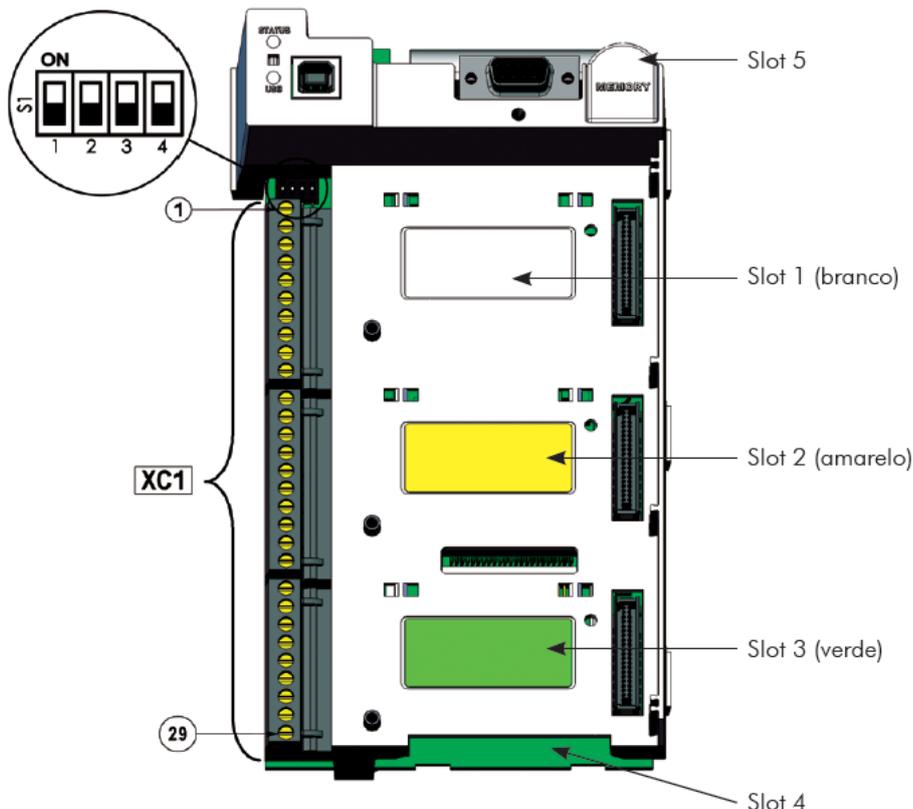


Figura 3.11: Conector XC1 e chaves para seleção do tipo de sinal nas entradas e saídas analógicas.

Como padrão de fábrica as entradas e saídas analógicas são selecionadas na faixa de 0 a 10 V, podendo ser mudadas usando a chave S1.

Tabela 3.4: Configurações das chaves para seleção do tipo de sinal nas entradas e saídas analógicas.

Sinal	Função Padrão de Fábrica	Elemento de Ajuste	Seleção	Ajuste de Fábrica
AI1	Referência de Velocidade (remoto)	S1.4	OFF: 0 a 10 V (padrão de fábrica) ON: 4 a 20 mA / 0 a 20 mA	OFF
AI2	Sem Função	S1.3	OFF: 0 a ±10 V (padrão de fábrica) ON: 4 a 20 mA / 0 a 20 mA	OFF
AO1	Velocidade	S1.1	OFF: 4 a 20 mA / 0 a 20 mA ON: 0 a 10 V (padrão de fábrica)	ON
AO2	Corrente do Motor	S1.2	OFF: 4 a 20 mA / 0 a 20 mA ON: 0 a 10 V (padrão de fábrica)	ON

Os parâmetros relacionados a AI1, AI2, AO1 e AO2 também devem ser ajustados de acordo com a seleção das chaves e os valores desejados.

Para correta instalação da fiação de controle, utilize:

- 1) Bitola dos cabos: 0.5 mm² (20 AWG) a 1.5 mm² (14 AWG);

- 2) Torque máximo: 0.5 N.m (4.50 lbf.in);
- 3) Fiações em XC1 com cabo blindado e separadas das demais fiações (potência, comando em 110 V / 220 Vca, etc.), conforme a tabela 3.6. Caso o cruzamento destes cabos com os demais seja inevitável, o mesmo deve ser feito de forma perpendicular entre eles, mantendo o afastamento mínimo de 5 cm neste ponto.

Tabela 3.5: Distâncias de separação entre fiações.

Comprimento da Fiação	Distância Mínima de Separação
≤ 30 m (100 ft)	≥ 10 cm (3.94 in)
> 30 m (100 ft)	≥ 25 cm (9.84 in)

- 4) A correta conexão da blindagem dos cabos é apresentada na Figura 3.13.

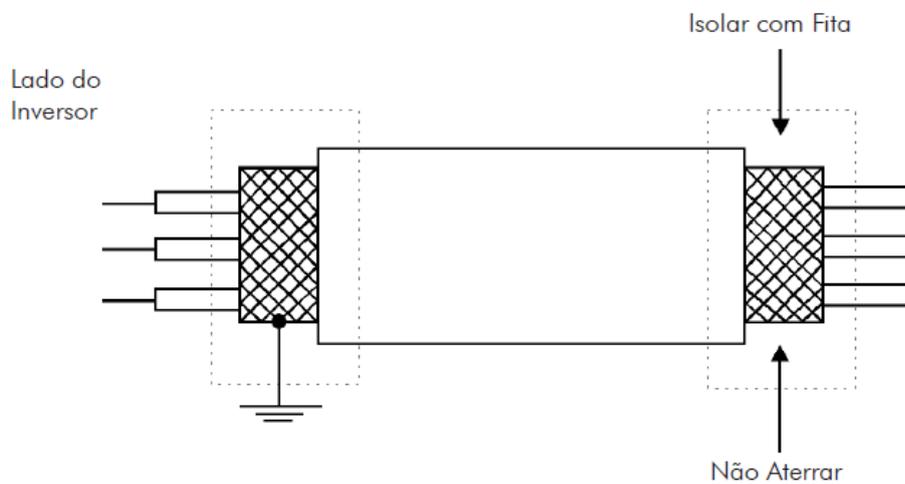


Figura 3.12: Conexão da blindagem.

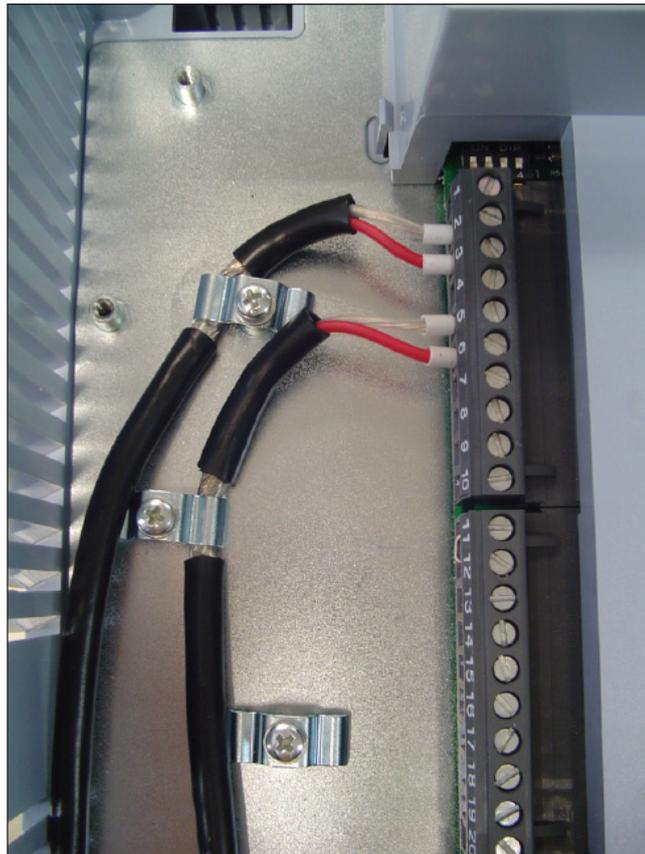


Figura 3.13: Exemplo de conexão da blindagem dos cabos de controle.

- 5) Relés, contadores, solenóides ou bobinas de freios eletromecânicos instalados próximos aos inversores podem eventualmente gerar interferências no circuito de controle. Para eliminar este efeito, supressores RC devem ser conectados em paralelo com as bobinas destes dispositivos, no caso de alimentação CA, e diodos de roda-livre no caso de alimentação CC.

4 HMI

Neste capítulo estão descritas as seguintes informações:

- Teclas da HMI e funções;
- Indicações no display;
- Estrutura de parâmetros.

4.1 INTERFACE HOMEM-MÁQUINA HMI-CFW11

Através da HMI é possível o comando do inversor, a visualização e o ajuste de todos os parâmetros. Possui forma de navegação semelhante a usada em telefones celulares, com opção de acesso sequencial aos parâmetros ou através de grupos (Menu).

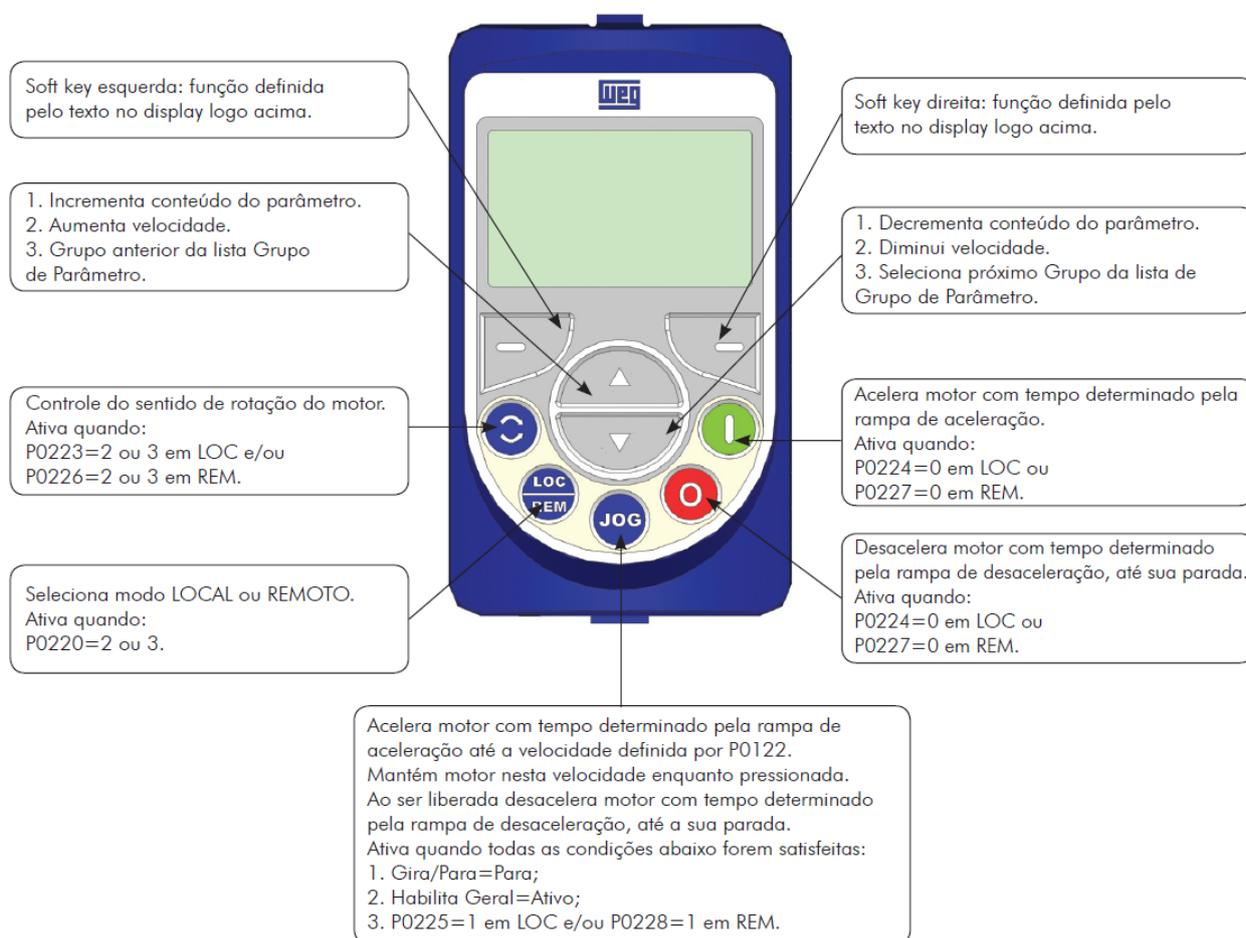


Figura 4.1: Teclas da HMI.

Bateria:



NOTA!

A bateria é necessária somente para manter a operação do relógio interno quando o inversor é desenergizado. No caso da bateria estar descarregada, ou não estiver

instalada na HMI, a hora do relógio será inválida e ocorrerá a indicação de “A181-Relógio com valor inválido”, cada vez que o inversor for energizado.

A expectativa de vida da bateria é de aproximadamente 10 anos. Substituir a bateria, quando necessário, por outra do tipo CR2032.

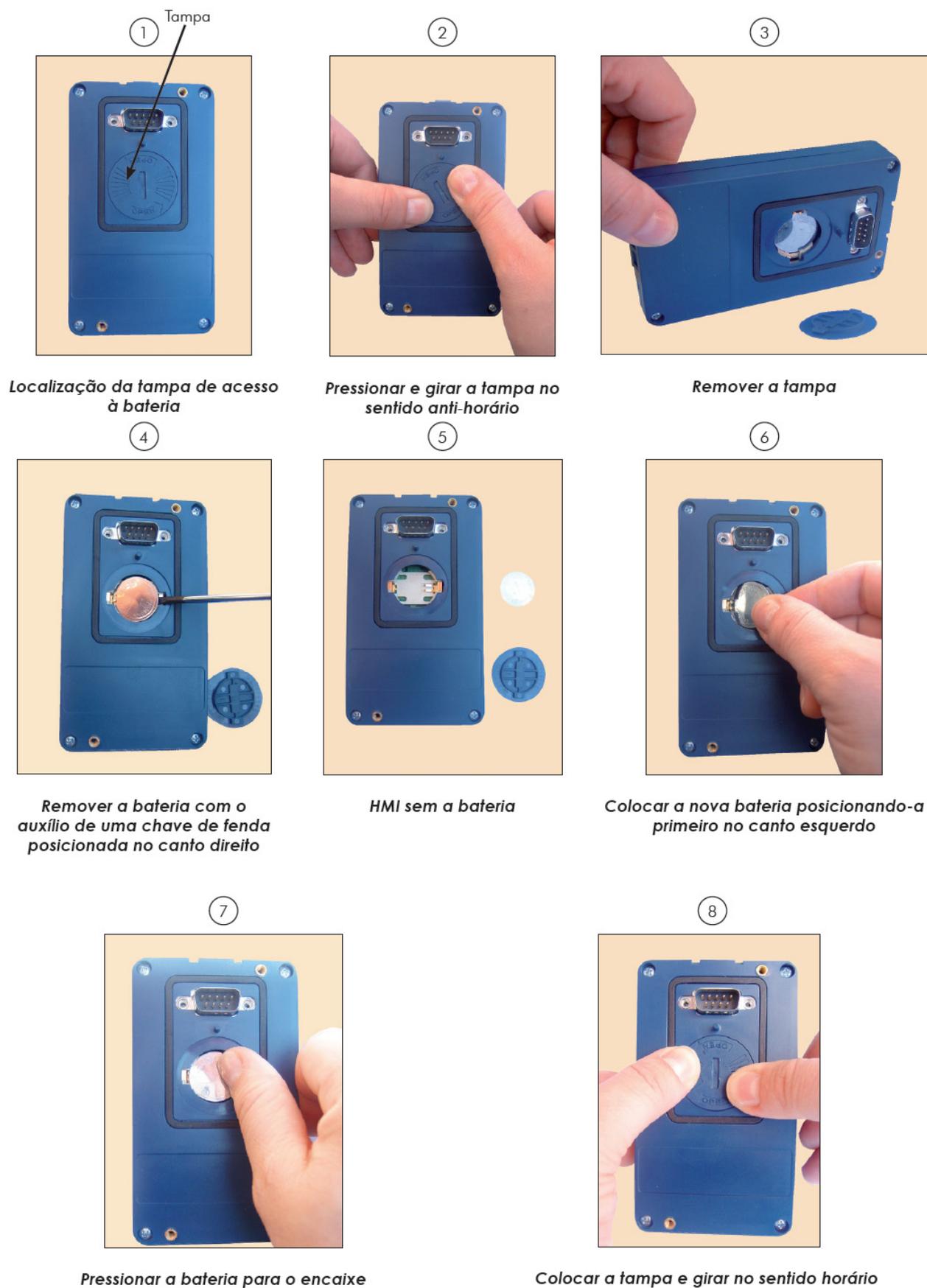


Figura 4.2: Substituição da bateria da HMI.

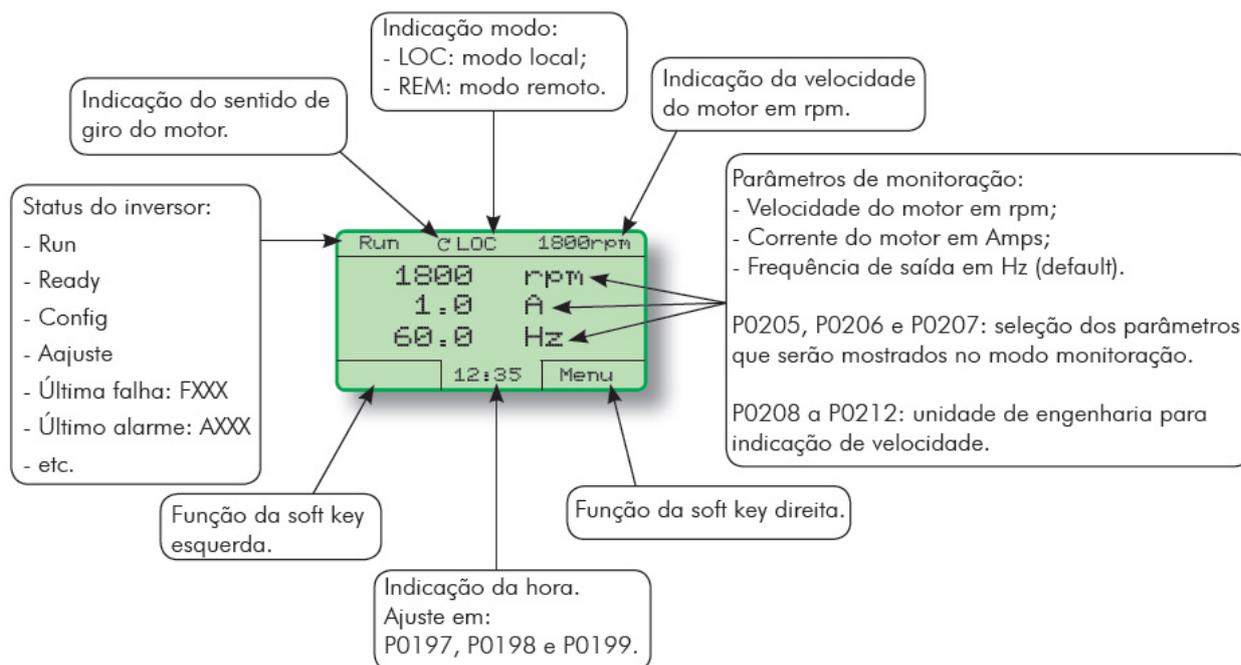
**OBSERVAÇÃO!**

Ao final da vida útil, não depositar a bateria em lixo comum e sim em local próprio para descarte de baterias.

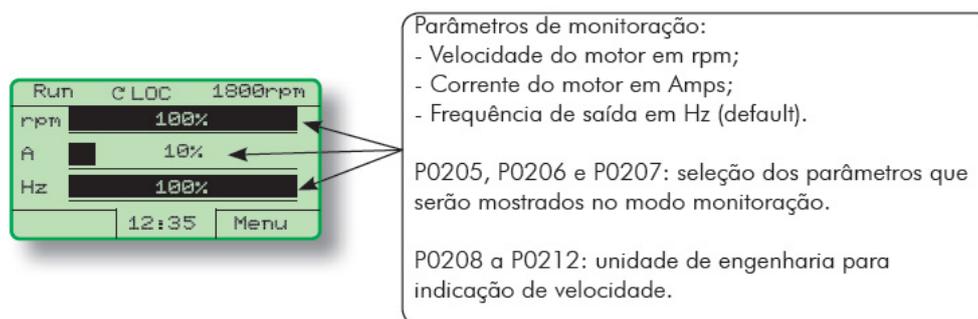
Instalação:

- A HMI pode ser instalada ou retirada do inversor com o mesmo energizado ou desenergizado.
- A HMI fornecida com o produto pode também ser utilizada para comando remoto do inversor. Nesse caso, utilizar cabo com conectores D-Sub9 (DB-9) macho e fêmea com conexões pino a pino (tipo extensor de mouse) ou Null-Modem padrão de mercado. Comprimento máximo 10 m. É recomendado o uso dos espaçadores M3x5.8 fornecidos com o produto. Torque recomendado: 0.5 N.m (4.50 lbf.in).

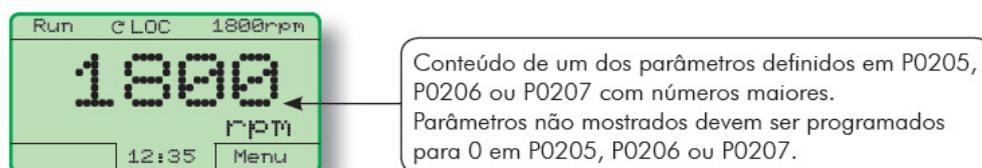
Sempre que o inversor é energizado o display vai para o modo monitoração. Para a programação padrão de fábrica será mostrada a tela semelhante a figura 4.3 (a). Através do ajuste de parâmetros adequados podem ser mostradas outras variáveis no modo monitoração ou apresentar conteúdo dos parâmetros em forma de gráfico de barras ou caracteres maiores conforme figura 4.3 (b) e (c).



(a) Tela no modo monitoração no padrão de fábrica



(b) Exemplo de tela no modo monitoração por gráfico de barras



(c) Exemplo de tela no modo monitoração com uma variável em caracteres maiores

Figura 4.3 (a) a (c): Modos de monitoração do display da HMI.

4.2 ESTRUTURA DE PARÂMETROS

Quando pressionada a tecla soft key direita no modo monitoração ("MENU") é mostrado no display os 4 primeiros grupos de parâmetros. Um exemplo de estrutura de grupos de parâmetros é apresentado na tabela 4.1. O número e o nome dos grupos podem mudar dependendo da versão de software utilizada. Para mais detalhes dos grupos existentes na versão de software em uso, consulte o manual de programação.

Tabela 4.1: Grupos de parâmetros.

Nível 0	Nível 1		Nível 2		Nível 3			
Monitoração	00	TODOS PARÂMETROS						
	01	GRUPOS PARÂMETROS	20	Rampas				
			21	Refer. Velocidade				
			22	Limites Velocidade				
			23	Controle V/f				
			24	Curva V/f Ajust.				
			25	Controle VVW				
			26	Lim. Corrente V/f				
			27	Lim. Barram. CC V/f				
			28	Frenag. Reostática				
			29	Controle Vetorial			90	Regulador Veloc.
							91	Regulador Corrente
							92	Regulador Fluxo
							93	Controle I/F
							94	Auto-Ajuste
							95	Lim. Corr. Torque
							96	Regulador Barr. CC
					30	HMI		
					31	Comando Local		
					32	Comando Remoto		
					33	Comando a 3 Fios		
					34	Com. Avanço/Retorno		
					35	Lógica de Parada		
					36	Multispeed		
					37	Potenc. Eletrônico		
					38	Entradas Analógic.		
					39	Saídas Analógicas		
					40	Entradas Digitais		
					41	Saídas Digitais		
			42	Dados do Inversor				
			43	Dados do Motor				
			44	FlyStart/RideThru				
		45	Proteções					
		46	Regulador PID					
		47	Frenagem CC					
		48	Pular Velocidade					
		49	Comunicação			110	Config. Local/Rem	
						111	Estados/Comandos	
						112	CANopen/DeviceNet	
						113	Serial RS232/485	
						114	Anybus	
						115	Profibus DP	
		50	SoftPLC					
		51	PLC					
		52	Função Trace					
	02	START-UP ORIENTADO						
	03	PARÂM. ALTERADOS						
	04	APLICAÇÃO BÁSICA						
	05	AUTO-AJUSTE						
	06	PARÂMETROS BACKUP						
	07	CONFIGURAÇÃO I/O	38	Entradas Analógic.				
			39	Saídas Analógicas				
			40	Entradas Digitais				
			41	Saídas Digitais				
	08	HISTÓRICO FALHAS						
	09	PARÂMETROS LEITURA						

5 ENERGIZAÇÃO E COLOCAÇÃO EM FUNCIONAMENTO

Este capítulo explica:

- Como verificar e preparar o inversor antes da energização.
- Como energizar e verificar o sucesso da energização.
- Como programar o inversor para funcionamento no modo V/f de acordo com a rede e o motor utilizado na aplicação, utilizando a rotina de Start-Up Orientado e o grupo Aplicação Básica..



NOTA!

Para uso do inversor em modo VVW ou Vetorial e outras funções existentes, consultar o Manual de Programação do CFW-11.

5.1 PREPARAÇÃO E ENERGIZAÇÃO

O inversor já deve ter sido instalado de acordo com o Capítulo 3 - Instalação e Conexão. Caso o projeto do acionamento seja diferente dos acionamentos típicos sugeridos, os passos seguintes também podem ser seguidos.



PERIGO!

Sempre desconecte a alimentação geral antes de efetuar quaisquer conexões.

- 1) Verifique se as conexões de potência, aterramento e de controle estão corretas e firmes.
- 2) Retire todos os restos de materiais do interior do inversor ou acionamento.
- 3) Verifique as conexões do motor e se a corrente e tensão do motor estão de acordo com o inversor.
- 4) Desacople mecanicamente o motor da carga:

Se o motor não pode ser desacoplado, tenha certeza que o giro em qualquer direção (horário ou anti-horário) não causará danos à máquina ou risco de acidentes.
- 5) Feche as tampas do inversor ou acionamento.
- 6) Meça a tensão da rede e verifique se está dentro da faixa permitida, conforme apresentado no capítulo 8.
- 7) Energize a entrada:

Feche a seccionadora de entrada.
- 8) Verifique o sucesso da energização:

O display deve mostrar na tela do modo monitoração padrão (figura 4.3 (a)), o led de estado deve acender e permanecer aceso com a cor verde.

5.2 COLOCAÇÃO EM FUNCIONAMENTO

A colocação em funcionamento no modo V/f é explicada de forma simples em 3 passos, usando as facilidades de programação com os grupos de parâmetros existentes **Start-Up Orientado** e **Aplicação Básica**.

Sequência:

- (1) Ajuste da senha para alteração de parâmetros.
- (2) Execução da rotina de **Start-Up Orientado**.
- (3) Ajuste dos parâmetros do grupo **Aplicação Básica**.

5.2.1 Ajuste da Senha em P0000

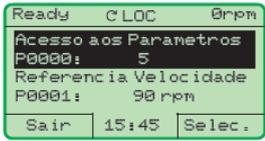
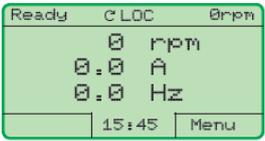
Seq.	Ação/Resultado	Indicação no display
1	- Modo Monitoração. - Pressione "Menu" (soft key direita).	
2	- O grupo "00 TODOS PARÂMETROS" já está selecionado. - Pressione "Selec."	
3	- O parâmetro "Acesso aos Parâmetros P0000: 0" já está selecionado. - Pressione "Selec."	
4	- Para ajustar a senha, pressione  até o número 5 aparecer no display.	
5	- Quando o número 5 aparecer, pressione "Salvar".	
6	- Se o ajuste foi corretamente realizado, o display deve mostrar "Acesso aos Parâmetros P0000: 5". - Pressione "Sair" (soft key esquerda).	
7	- Pressione "Sair".	
8	- O display volta para o Modo Monitoração.	

Figura 5.1: Sequência para liberação da alteração de parâmetros por P0000.

5.2.2 Start-Up Orientado

Para facilitar o ajuste do inversor existe um grupo de parâmetros chamado de Start-Up Orientado. Dentro deste grupo existe o parâmetro P0317, através do qual pode-se entrar na rotina de Start-Up Orientado.

A rotina de Start-Up Orientado apresenta na HMI os principais parâmetros em uma sequência lógica, de forma que o ajuste destes, de acordo com as condições de funcionamento, prepara o inversor para operação com a rede e motor utilizados.

Para entrar na rotina de Start-Up Orientado siga a sequência apresentada na figura 5.2, primeiramente alterando P0317=1 e, após, ajustando os outros parâmetros à medida que estes vão sendo mostrados no display da HMI.

O ajuste dos parâmetros apresentados neste modo de funcionamento resulta na modificação automática do conteúdo de outros parâmetros e/ou variáveis internas do inversor.

Durante a rotina de Start-Up Orientado será indicado o estado "Config" (Configuração) no canto superior esquerdo da HMI.

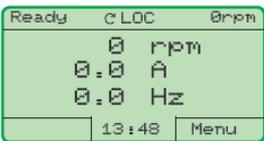
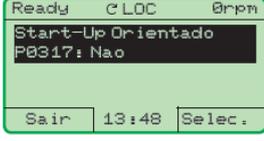
Seq.	Ação/Resultado	Indicação no display	Seq.	Ação/Resultado	Indicação no display
1	- Modo Monitoração. - Pressione "Menu" (soft key direita).		7	- O conteúdo do parâmetro é alterado para "P0317 = [001] Sim". - Pressione "Salvar".	
2	- O grupo "00 TODOS PARÂMETROS" já está selecionado. 		8	- Neste momento é iniciada a rotina do Start-Up Orientado e o estado "Config" é indicado no canto superior esquerdo da HMI. - O parâmetro "Idioma P0201: Português" já está selecionado. - Se necessário, mude o idioma pressionando "Selec.", em seguida  ou  para selecionar o idioma e depois pressione "Salvar". 	
3	- O grupo "01 GRUPOS PARÂMETROS" é selecionado. 		9	- Se necessário, mude o conteúdo de P0202 de acordo com o tipo de controle. Para isto, pressione "Selec.". - <u>Este roteiro somente demonstrará a sequência de ajustes para P0202=0 (V/f 60 Hz) ou P0202=1 (V/f 50 Hz). Para outros valores (V/f Ajustável, VVW ou modos vetoriais), consulte o manual de programação.</u> 	
4	- O grupo "02 START-UP ORIENTADO" é então selecionado. - Pressione "Selec.".				
5	- O parâmetro "Start-Up Orientado P0317: Não" já está selecionado. - Pressione "Selec.".				
6	- O conteúdo de "P0317 = [000] Não" é mostrado. 				

Figura 5.2: Start-up orientado.

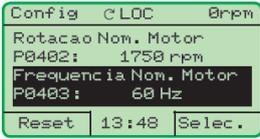
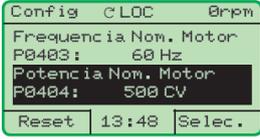
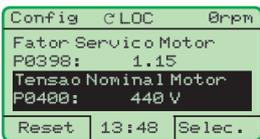
Seq.	Ação/Resultado	Indicação no display	Seq.	Ação/Resultado	Indicação no display
10	- Manter P0296 em "440 - 460 V" (aproximadamente 650 Vcc retificado). Este parâmetro afeta P0151, P0153, P0185, P0321, P0322, P0323 e P400. 		15	- Se necessário, ajuste P0402 de acordo com a rotação nominal do motor. Para isto, pressione "Selec." . Esta alteração afeta P0122 a P0131, P0133, P0134, P0135, P0182, P0208, P0288 e P0289. 	
11	- Se necessário, mude o conteúdo de P0298 de acordo com a aplicação do inversor. Para isto, pressione "Selec." . Esta alteração afetará P0156, P0157, P0158, P0401, P0404 e P0410 (este último somente se P0202=0, 1 ou 2 - modos V/f). O tempo e o nível de atuação da proteção de sobrecarga nos IGBTs serão também afetados. 		16	- Se necessário, ajuste P0403 de acordo com a frequência nominal do motor. Para isto, pressione "Selec." . Esta alteração afeta P0402. 	
12	- Se necessário, ajuste o conteúdo de P0398 de acordo com o fator de serviço do motor. Para isto, pressione "Selec." . Esta alteração afetará o valor de corrente e o tempo de atuação da função de sobrecarga do motor. 		17	- Se necessário, mude o conteúdo de P0404 de acordo com a potência nominal do motor. Para isto, pressione "Selec." . Esta alteração afeta P0410. 	
13	- Se necessário, ajuste o conteúdo de P0400 de acordo com a tensão nominal do motor. Para isto, pressione "Selec." . Esta alteração corrige a tensão de saída pelo fator $x = P0400/P0296$. 		18	- <u>Este parâmetro somente estará visível se o cartão de encoder ENCL estiver conectado ao inversor.</u> - Se houver encoder ligado ao motor, ajuste P0405 de acordo com o número de pulsos por rotação deste. Para isto, pressione "Selec." . 	
14	- Se necessário, ajuste P0401 de acordo com a corrente nominal do motor. Para isto, pressione "Selec." . Esta alteração afetará P0156, P0157, P0158 e P0410. 		19	- Se necessário, altere P0406 de acordo com o tipo de ventilação do motor. Para isto, pressione "Selec." . - Para encerrar a rotina de Start-Up Orientado, pressione "Reset" (soft key esquerda) ou  .	
			20	- Após alguns segundos o display volta para o Modo Monitoração. 	

Figura 5.3: Start-up orientado (continuação).

5.3 AJUSTE DE DATA E HORÁRIO

Seq.	Ação/Resultado	Indicação no display
1	<p>Modo Monitoração. - Pressione "Menu" (soft key direita).</p>	
2	<p>- O grupo "00 TODOS PARÂMETROS" já está selecionado.</p>	
3	<p>- O grupo "01 GRUPOS PARÂMETROS" é selecionado. - Pressione "Selec."</p>	
4	<p>- Uma nova lista de grupos é mostrada no display, tendo o grupo "20 Rampas" selecionado. - Pressione até o grupo "30 HMI" ser selecionado.</p>	
5	<p>- O grupo "30 HMI" é selecionado. - Pressione "Selec."</p>	
6	<p>- O parâmetro "Dia P0194" já está selecionado. - Se necessário, ajuste P0194 de acordo com o dia atual. Para isso, pressione "Selec." - Para alterar o conteúdo de P0194 ou . - Proceda de forma semelhante até ajustar também os parâmetros "Mês P0195" a "Segundos P0199".</p>	
7	<p>- Terminado o ajuste de P0199, o Relógio de Tempo Real está ajustado. - Pressione "Sair" (soft key esquerda).</p>	
8	<p>- Pressione "Sair".</p>	
9	<p>- Pressione "Sair".</p>	
10	<p>- O display volta para o Modo Monitoração.</p>	

Figura 5.4: Ajuste de data e horário.

5.4 BLOQUEIO DE ALTERAÇÃO DOS PARÂMETROS

Caso se queira evitar a alteração de parâmetros por pessoas não autorizadas, mudar conteúdo de P0000 para um valor diferente de 5. Seguir basicamente o mesmo procedimento do item 5.2.1.

5.5 COMO CONECTAR UM COMPUTADOR PC



NOTA!

- Utilize sempre cabo de interconexão USB blindado, "standard host/device shielded USB cable". Cabos sem blindagem podem provocar erros de comunicação.
- Exemplo de cabos: Samtec:

USBC-AM-MB-B-B-S-1 (1 metro);

USBC-AM-MB-B-B-S-2 (2 metros);

USBC-AM-MB-B-B-S-3 (3 metros).

- A conexão USB é isolada galvanicamente da rede elétrica de alimentação e de outras tensões elevadas internas ao inversor. A conexão USB, porém, não é isolada do terra de proteção (PE). Usar laptop isolado para ligação ao conector USB ou desktop com conexão ao mesmo terra de proteção (PE) do inversor.

Para controlar a velocidade do motor através de um microcomputador do tipo PC, ou para visualização e programação do inversor por este, é necessário instalar o software SuperDrive G2 no PC.

Procedimento básico para transferência de dados do PC para o inversor:

1. Instale o software SuperDrive G2 no PC;
2. Conecte o PC ao inversor através de cabo USB;
3. Inicie o SuperDrive G2;
4. Selecione “Abrir” e os arquivos armazenados no PC serão mostrados;
5. Selecione o arquivo apropriado;
6. Utilize a função “Escrever Parâmetros Para o Drive”.

Todos os parâmetros são agora transferidos para o inversor.

Para mais detalhes e outras funções relacionadas ao SuperDrive G2, consulte o Manual do SuperDrive.

5.6 MÓDULO DE MEMÓRIA FLASH

Localização conforme Figura 2.2 item C.

Funções:

- Armazena imagem dos parâmetros do inversor;
- Permite transferir parâmetros armazenados no módulo de memória FLASH para o inversor;
- Permite transferir firmware armazenado no módulo de memória FLASH para o inversor;
- Armazena programa gerado pelo SoftPLC.

Sempre que o inversor é energizado, transfere este programa para a memória RAM, localizada no cartão de controle do inversor, e executa o programa.

Para mais detalhes consulte o Manual de Programação e o Manual SoftPLC do CFW-11.



ATENÇÃO!

Para conexão ou desconexão do módulo de memória FLASH, desenergize primeiro o inversor e aguarde o tempo de descarga dos capacitores.

6 DIAGNÓSTICO DE PROBLEMAS E MANUTENÇÃO

Este capítulo apresenta:

- Lista de todas as falhas e alarmes que podem ser apresentados.
- Causas mais prováveis para cada falha e alarme.
- Lista de problemas mais frequentes e ações corretivas.
- Instruções para inspeções periódicas no produto e manutenção preventiva.

6.1 FUNCIONAMENTO DAS FALHAS

Quando identificada a falha (FXXX) ocorre:

- Bloqueio dos pulsos do PWM;
- Indicação no display do código e descrição da falha;
- Led "STATUS" passa para vermelho piscante;
- Desligamento do relé que estiver programado para "SEM FALHA";
- Gravação de alguns dados na memória EEPROM do circuito de controle:
 - Referências de velocidade via HMI e P.E. (Potenciômetro Eletrônico), caso a função "Backup das referências" em P0120 esteja ativa;
 - O código da falha ou alarme ocorrido (desloca as nove últimas falhas anteriores);
 - O estado do integrador da função de sobrecarga do motor;
 - O estado dos contadores de horas habilitado (P0043) e energizado (P0042).

Para o inversor voltar a operar normalmente logo após a ocorrência de uma falha é preciso resetá-lo, o que pode ser feito da seguinte forma:

- Desligando a alimentação e ligando-a novamente (power-on reset);
- Pressionando a tecla  (manual reset);
- Via soft key "Reset";
- Automaticamente através do ajuste de P0340 (auto-reset);
- Via entrada digital: DIx=20 (P0263 a P0270).

Quando identificado o alarme (AXXX) ocorre:

- Indicação no display do código e descrição do alarme;
- LED "STATUS" passa para amarelo;
- Não ocorre bloqueio dos pulsos PWM, o inversor permanece em operação.

6.2 FALHAS, ALARMES E POSSÍVEIS CAUSAS

Tabela 6.1: Falhas, alarmes e causas mais prováveis.

Falha/Alarme	Descrição	Causas Mais Prováveis
F006: Desequilíbrio Falta de Fase na Rede	Falha de desequilíbrio ou falta de fase na rede de alimentação. Obs.: - Caso o motor não tenha carga no eixo ou esteja com baixa carga poderá não ocorrer esta falha. - Tempo de atuação ajustado em P0357. P0357=0 desabilita a falha.	<input checked="" type="checkbox"/> Falta de fase na entrada do inversor. <input checked="" type="checkbox"/> Desequilíbrio de tensão de entrada >5 %. <input checked="" type="checkbox"/> Falha no circuito de pré-carga.
F021: Subtensão Barram. CC	Falha de subtensão no circuito intermediário.	<input checked="" type="checkbox"/> Tensão de alimentação muito baixa, ocasionando tensão no barramento CC menor que o valor mínimo (ler o valor no Parâmetro P0004): Ud < 223 V - Tensão de alimentação trifásica 200-240 V Ud < 170 V - Tensão de alimentação monofásica 200-240 V (modelos CFW11XXXXS2 ou CFW11XXXXB2) (P0296=0); Ud < 385 V - Tensão de alimentação 380 V (P0296=1); Ud < 405 V - Tensão de alimentação 400-415 V (P0296=2); Ud < 446 V - Tensão de alimentação 440-460 V (P0296=3); Ud < 487 V - Tensão de alimentação 480 V (P0296=4); Ud < 530 V - Tensão de alimentação 500-525 V (P296=5); Ud < 580 V - Tensão de alimentação 500-575 V (P296=6); Ud < 605 V - Tensão de alimentação 600 V (P296=7); Ud < 696 V - Tensão de alimentação 660-690 V (P296=8). <input checked="" type="checkbox"/> Falta de fase na entrada. <input checked="" type="checkbox"/> Falha no circuito de pré-carga. <input checked="" type="checkbox"/> Parâmetro P0296 selecionado para usar acima da tensão nominal da rede.
F022: Sobretensão Barram. CC	Falha de sobretensão no circuito intermediário.	<input checked="" type="checkbox"/> Tensão de alimentação muito alta, resultando em uma tensão no barramento CC acima do valor máximo: Ud > 400 V - Modelos 220-230 V (P0296=0); Ud > 800 V - Modelos 380-480 V (P0296=1, 2, 3 ou 4); Ud > 1200 V - Modelos 500-690 V (P0296=5, 6, 7 e 8). <input checked="" type="checkbox"/> Inércia da carga acionada muito alta ou rampa de desaceleração muito rápida. <input checked="" type="checkbox"/> Ajuste de P0151 ou P0153 ou P0185 muito alto.
F030: Falha Braço U	Falha de dessaturação nos IGBTs do braço U.	<input checked="" type="checkbox"/> Curto-circuito entre as fases U e V ou U e W do motor.
F034: Falha Braço V	Falha de dessaturação nos IGBTs do braço V.	<input checked="" type="checkbox"/> Curto-circuito entre as fases V e U ou V e W do motor.
F038: Falha Braço W	Falha de dessaturação nos IGBTs do braço W.	<input checked="" type="checkbox"/> Curto-circuito entre as fases W e U ou W e V do motor.
F042: Falha IGBT de Frenagem	Falha de dessaturação no IGBT de frenagem reostática.	<input checked="" type="checkbox"/> Curto-circuito dos cabos de conexão do resistor de frenagem restática.
A046: Carga Alta no Motor	Alarme de sobrecarga no motor. Obs.: Pode ser desabilitado ajustando P0348=0 ou 2.	<input checked="" type="checkbox"/> Ajuste de P0156, P0157 e P0158 baixo para o motor utilizado. <input checked="" type="checkbox"/> Carga no eixo do motor alta.
A047: Carga Alta nos IGBTs	Alarme de sobrecarga nos IGBTs. Obs.: Pode ser desabilitado ajustando P0350=0 ou 2.	<input checked="" type="checkbox"/> Corrente alta na saída do inversor.
F048: Sobrecarga nos IGBTs	Falha de sobrecarga nos IGBTs.	<input checked="" type="checkbox"/> Corrente muito alta na saída do inversor.

DIAGNÓSTICO DE PROBLEMAS E MANUTENÇÃO

Falha/Alarme	Descrição	Causas Mais Prováveis
A050: Temperatura IGBTs Alta U	Alarme de temperatura elevada medida nos sensores de temperatura (NTC) dos IGBTs. Obs.: Pode ser desabilitado ajustando P0353=2 ou 3.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura da água alta (>55 °C) e corrente de saída elevada. <input checked="" type="checkbox"/> Vazão da água muito baixa (<15 l/min).
F051: Sobretensão IGBTs U	Falha de sobretensão elevada medida nos sensores de temperatura (NTC) dos IGBTs.	
A053: Temperatura IGBTs Alta V	Alarme de temperatura elevada medida nos sensores de temperatura (NTC) dos IGBTs. Obs.: Pode ser desabilitado ajustando P0353=2 ou 3.	
F054: Sobretensão IGBTs V	Falha de sobretensão elevada medida nos sensores de temperatura (NTC) dos IGBTs.	
A056: Temperatura IGBTs Alta W	Alarme de temperatura elevada medida nos sensores de temperatura (NTC) dos IGBTs. Obs.: Pode ser desabilitado ajustando P0353=2 ou 3.	
F057: Sobretensão IGBTs W	Falha de sobretensão elevada medida nos sensores de temperatura (NTC) dos IGBTs.	
F067: Fiação Invertida Encoder/ Motor	Falha relacionada a relação de fase dos sinais do encoder, se P0202=4 e P0408=2, 3 ou 4. Obs.: - Esse erro somente pode ocorrer durante o auto-ajuste. - Não é possível reset desta falha. - Neste caso desenergizar o inversor, resolver o problema e então reenergizar.	<input checked="" type="checkbox"/> Fiação U, V, W para o motor invertida. <input checked="" type="checkbox"/> Canais A e B do encoder invertidos. <input checked="" type="checkbox"/> Erro na posição de montagem do encoder.
F071: Sobrecorrente na Saída	Falha de sobrecorrente na saída.	<input checked="" type="checkbox"/> Inércia de carga muito alta ou rampa de aceleração muito rápida. <input checked="" type="checkbox"/> Ajuste de P0135 ou P0169, P0170, P0171 e P0172 muito alto.
F072: Sobrecarga no Motor	Falha de sobrecarga no motor. Obs.: Pode ser desabilitada ajustando P0348=0 ou 3.	<input checked="" type="checkbox"/> Ajuste de P0156, P0157 e P0158 muito baixo para o motor. <input checked="" type="checkbox"/> Carga no eixo do motor muito alta.
F074: ⁽²⁾ Falta à Terra	Falha de sobrecorrente para o terra. Obs.: Pode ser desabilitada ajustando P0343=0.	<input checked="" type="checkbox"/> Curto para o terra em uma ou mais fases de saída. <input checked="" type="checkbox"/> Capacitância dos cabos do motor elevada ocasionando picos de corrente na saída. ⁽³⁾
F076: Desequilíbrio de Corrente Motor	Falha de desequilíbrio das correntes do motor. Obs.: Pode ser desabilitada ajustando P0342=0.	<input checked="" type="checkbox"/> Mau contato ou fiação interrompida na ligação entre o inversor e o motor. <input checked="" type="checkbox"/> Controle vetorial com perda de orientação. <input checked="" type="checkbox"/> Controle vetorial com encoder, fiação do encoder ou conexão com o motor invertida.
F077: Sobrecarga Resistor Frenagem	Falha de sobrecarga no resistor de frenagem reostática.	<input checked="" type="checkbox"/> Inércia da carga muito alta ou rampa de desaceleração muito rápida. <input checked="" type="checkbox"/> Carga no eixo do motor muito alta. <input checked="" type="checkbox"/> Valores de P0154 e P0155 programados incorretamente.
F078: Sobretensão Motor	Falha relacionada a sensor de temperatura tipo PTC instalado no motor. Obs.: - Pode ser desabilitada ajustando P0351=0 ou 3. - Necessário programar entrada e saída analógica para função PTC.	<input checked="" type="checkbox"/> Carga no eixo do motor muito alta. <input checked="" type="checkbox"/> Ciclo de carga muito elevado (grande número de partidas e paradas por minuto). <input checked="" type="checkbox"/> Temperatura ambiente alta ao redor do motor. <input checked="" type="checkbox"/> Mau contato ou curto-circuito (resistência < 60 Ω) na fiação ligada ao termistor do motor. <input checked="" type="checkbox"/> Termistor do motor não instalado. <input checked="" type="checkbox"/> Eixo do motor travado.
F079: Falha Sinais Encoder	Falha de ausência de sinais do encoder.	<input checked="" type="checkbox"/> Fiação entre encoder e o acessório de interface para encoder interrompida. <input checked="" type="checkbox"/> Encoder com defeito.
F080: Falha na CPU (Watchdog)	Falha de watchdog no microcontrolador.	<input checked="" type="checkbox"/> Ruído elétrico.
F082: Falha na Função Copy	Falha na cópia de parâmetros.	<input checked="" type="checkbox"/> Tentativa de copiar os parâmetros da HMI para o inversor com versões de software incompatível.

DIAGNÓSTICO DE PROBLEMAS E MANUTENÇÃO

Falha/Alarme	Descrição	Causas Mais Prováveis
F084: Falha de Autodiagnose	Falha de Autodiagnose.	<input checked="" type="checkbox"/> Defeito em circuitos internos do inversor.
A088: Comunicação Perdida	Falha de comunicação da HMI com o cartão de controle.	<input checked="" type="checkbox"/> Mau contato no cabo da HMI. <input checked="" type="checkbox"/> Ruído elétrico na instalação.
A090: Alarme Externo	Alarme externo via DI. Obs.: Necessário programar DI para "sem alarme externo".	<input checked="" type="checkbox"/> Fiação nas entradas DI1 a DI8 aberta (programadas para "s/ Alarme Ext.").
F091: Falha Externa	Falha externa via DI. Obs.: Necessário programar DI para "sem falha externa".	<input checked="" type="checkbox"/> Fiação nas entradas DI1 a DI8 aberta (programadas para "s/ Falha Ext.").
F099: Offset Corrente Inválido	Circuito de medição de corrente apresenta valor fora do normal para corrente nula.	<input checked="" type="checkbox"/> Defeito em circuitos internos do inversor.
A110: Temperatura Motor Alta	Alarme relacionado a sensor de temperatura tipo PTC instalado no motor. Obs.: - Pode ser desabilitado ajustando P0351=0 ou 2. - Necessário programar entrada e saída analógica para função PTC.	<input checked="" type="checkbox"/> Carga no eixo do motor alta. <input checked="" type="checkbox"/> Ciclo de carga elevado (grande número de partidas e paradas por minuto). <input checked="" type="checkbox"/> Temperatura ambiente alta ao redor do inversor. <input checked="" type="checkbox"/> Termistor do motor não instalado. <input checked="" type="checkbox"/> Eixo do motor travado.
A113: Temperatura Alta IGBT Frenagem	Alarme de temperatura elevada medida nos sensores de temperatura (NTC) dos IGBTs. Obs.: Pode ser desabilitado ajustando P0353=2 ou 3.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura da água alta (>55 °C) e corrente de saída elevada. <input checked="" type="checkbox"/> Vazão da água muito baixa (<15 l/min).
F114: Sobretensão IGBT frenagem	Falha de sobretensão elevada medida nos sensores de temperatura (NTC) dos IGBTs.	
A128: Timeout Comunicação Serial	Indica que o inversor parou de receber telegramas válidos dentro de um determinado período de tempo. Obs.: Pode ser desabilitada ajustando P0314=0.0 s.	<input checked="" type="checkbox"/> Verificar instalação dos cabos e aterramento. <input checked="" type="checkbox"/> Certificar-se de que o mestre enviou um novo telegrama em um tempo inferior ao programado no P0314.
A129: Anybus Offline	Alarme que indica interrupção na comunicação Anybus-CC.	<input checked="" type="checkbox"/> PLC foi para o estado ocioso (Idle). <input checked="" type="checkbox"/> Erro de programação. Quantidade de palavras de I/O programadas no escravo difere do ajustado no mestre. <input checked="" type="checkbox"/> Perda de comunicação com o mestre (cabo rompido, conector desconectado, etc.).
A130: Erro Acesso Anybus	Alarme que indica erro de acesso ao módulo de comunicação Anybus-CC.	<input checked="" type="checkbox"/> Módulo Anybus-CC com defeito, não reconhecido ou incorretamente instalado. <input checked="" type="checkbox"/> Conflito com cartão opcional WEG.
A133: Sem Alimentação CAN	Alarme de falta de alimentação no controlador CAN.	<input checked="" type="checkbox"/> Cabo rompido ou desconectado. <input checked="" type="checkbox"/> Fonte de alimentação desligada.
A134: Bus Off	Periférico CAN do inversor foi para o estado de bus off.	<input checked="" type="checkbox"/> Taxa de comunicação incorreta. <input checked="" type="checkbox"/> Dois escravos na rede com mesmo endereço. <input checked="" type="checkbox"/> Erro na montagem do cabo (sinais trocados).
A135: Erro Comunicação CANopen	Alarme que indica erro de comunicação.	<input checked="" type="checkbox"/> Problemas na comunicação. <input checked="" type="checkbox"/> Programação incorreta do mestre. <input checked="" type="checkbox"/> Configuração incorreta dos objetos de comunicação.
A136: Mestre em Idle	Mestre da rede foi para o estado ocioso (Idle).	<input checked="" type="checkbox"/> Chave do PLC na posição Idle. <input checked="" type="checkbox"/> Bit do registrador de comando do PLC em zero (0).
A137: Timeout Conexão Devicenet	Alarme de timeout nas conexões I/O do DeviceNet.	<input checked="" type="checkbox"/> Uma ou mais conexões do tipo I/O alocadas foram para o estado de timeout.
A138: (1) Interface Profibus DP em Modo Clear	Indica que o inversor recebeu o comando do mestre da rede Profibus DP para entrar em modo Clear.	<input checked="" type="checkbox"/> Verificar o estado do mestre da rede, certificando que o mesmo encontra-se em modo de execução (RUN). <input checked="" type="checkbox"/> Maiores informações consultar manual da comunicação Profibus DP.
A139: (1) Interface Profibus DP Offline	Indica interrupção na comunicação entre o mestre da rede Profibus DP e o inversor.	<input checked="" type="checkbox"/> Verificar se o mestre da rede está configurado corretamente e operando normalmente. <input checked="" type="checkbox"/> Verificar a instalação da rede de maneira geral – passagem dos cabos, aterramento. <input checked="" type="checkbox"/> Maiores informações consultar manual da comunicação Profibus DP.
A140: (1) Erro de Acesso ao Módulo Profibus DP	Indica erro no acesso aos dados do módulo de comunicação Profibus DP.	<input checked="" type="checkbox"/> Verificar se o Módulo Profibus DP está corretamente encaixado no slot 3. <input checked="" type="checkbox"/> Mais informações consultar o manual da comunicação Profibus DP.
F150: Sobrevelocidade Motor	Falha de sobrevelocidade. Ativada quando a velocidade real ultrapassar o valor de P0134 x (100 % + P0132) por mais de 20 ms.	<input checked="" type="checkbox"/> Ajuste incorreto de P0161 e/ou P0162. <input checked="" type="checkbox"/> Carga tipo guindaste dispara.

DIAGNÓSTICO DE PROBLEMAS E MANUTENÇÃO

Falha/Alarme	Descrição	Causas Mais Prováveis
F151: Falha Módulo Memória FLASH	Falha no Módulo de Memória FLASH (MMF-01).	<input checked="" type="checkbox"/> Defeito no módulo de memória FLASH. <input checked="" type="checkbox"/> Módulo de memória FLASH não está bem encaixado.
A152: Temperat. Ar Interno Alta	Alarme de temperatura do ar interno alta. Obs.: Pode ser desabilitada ajustando P0353=1 ou 3.	<input checked="" type="checkbox"/> Ventilador interno defeituoso (quando existir) e corrente de saída elevada. <input checked="" type="checkbox"/> Temperatura no interior do painel alta (>45 °C).
F153: Sobret temperatura Ar Interno	Falha de sobret temperatura do ar interno.	
F156: Subtemperatura	Falha de subtemperatura medida nos sensores de temperatura dos IGBTs ou do retificador abaixo de -30 °C.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura ambiente ao redor do inversor ≤ -30 °C.
F160: Relés Parada de Segurança	Falha nos relés da Parada de Segurança.	<input checked="" type="checkbox"/> Um dos relés está defeituoso ou sem a tensão de +24 Vcc na bobina.
F161: Timeout PLC11 CFW-11	<input checked="" type="checkbox"/> Consultar o Manual de Programação do Módulo PLC11-01.	
A162: Firmware PLC Incompatível		
A163: Fio partido AI1	Sinaliza que a referência em corrente (4-20 mA ou 20-4 mA) da AI1 está fora da faixa de 4 a 20 mA.	<input checked="" type="checkbox"/> Cabo da AI1 rompido. <input checked="" type="checkbox"/> Mau contato na conexão do sinal nos bornes.
A164: Fio partido AI2	Sinaliza que a referência em corrente (4-20 mA ou 20-4 mA) da AI2 está fora da faixa de 4 a 20 mA.	<input checked="" type="checkbox"/> Cabo da AI2 rompido. <input checked="" type="checkbox"/> Mau contato na conexão do sinal nos bornes.
A165: Fio partido AI3	Sinaliza que a referência em corrente (4-20 mA ou 20-4 mA) da AI3 está fora da faixa de 4 a 20 mA.	<input checked="" type="checkbox"/> Cabo da AI3 rompido. <input checked="" type="checkbox"/> Mau contato na conexão do sinal nos bornes.
A166: Fio partido AI4	Sinaliza que a referência em corrente (4-20 mA ou 20-4 mA) da AI4 está fora da faixa de 4 a 20 mA.	<input checked="" type="checkbox"/> Cabo da AI4 rompido. <input checked="" type="checkbox"/> Mau contato na conexão do sinal nos bornes.
A181: Relógio com Valor Inválido	Alarme do relógio com horário errado.	<input checked="" type="checkbox"/> Necessário ajustar data e hora em P0194 a P0199. <input checked="" type="checkbox"/> Bateria da HMI descarregada, com defeito ou não instalada.
F182: Falha Realimentação de Pulsos	Falha na realimentação de pulsos de saída.	<input checked="" type="checkbox"/> Defeito nos circuitos internos do inversor.
F183: Sobrecarga IGBTs+Temperatura	Sobret temperatura relacionada a proteção de sobrecarga nos IGBTs.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura ambiente alta ao redor do inversor. <input checked="" type="checkbox"/> Operação em frequência < 10 Hz com sobrecarga.
F186: ⁽³⁾ Falha Temperatura Sensor 1	Falha de temperatura no sensor 1.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura alta no motor.
F187: ⁽³⁾ Falha Temperatura Sensor 2	Falha de temperatura no sensor 2.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura alta no motor.
F188: ⁽³⁾ Falha Temperatura Sensor 3	Falha de temperatura no sensor 3.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura alta no motor.
F189: ⁽³⁾ Falha Temperatura Sensor 4	Falha de temperatura no sensor 4.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura alta no motor.
F190: ⁽³⁾ Falha Temperatura Sensor 5	Falha de temperatura no sensor 5.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura alta no motor.
A191: ⁽³⁾ Alarme Temperatura Sensor 1	Alarme de temperatura no sensor 1.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura alta no motor. <input checked="" type="checkbox"/> Problema na fiação que interliga o Módulo IOE-01(02 ou 03) ao sensor.
A192: ⁽³⁾ Alarme Temperatura Sensor 2	Alarme de temperatura no sensor 2.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura alta no motor. <input checked="" type="checkbox"/> Problema na fiação que interliga o Módulo IOE-01(02 ou 03) ao sensor.
A193: ⁽³⁾ Alarme Temperatura Sensor 3	Alarme de temperatura no sensor 3.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura alta no motor. <input checked="" type="checkbox"/> Problema na fiação que interliga o Módulo IOE-01(02 ou 03) ao sensor.
A194: ⁽³⁾ Alarme Temperatura Sensor 4	Alarme de temperatura no sensor 4.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura alta no motor. <input checked="" type="checkbox"/> Problema na fiação que interliga o Módulo IOE-01(02 ou 03) ao sensor.

DIAGNÓSTICO DE PROBLEMAS E MANUTENÇÃO

Falha/Alarme	Descrição	Causas Mais Prováveis
A195: ⁽³⁾ Alarme Temperatura Sensor 5	Alarme de temperatura no sensor 5.	<input checked="" type="checkbox"/> Temperatura alta no motor. <input checked="" type="checkbox"/> Problema na fiação que interliga o Módulo IOE-01(02 ou 03) ao sensor.
A196: ⁽³⁾ Alarme Cabo Sensor 1	Alarme de cabo rompido no sensor 1.	<input checked="" type="checkbox"/> Sensor de temperatura em curto.
A197: ⁽³⁾ Alarme Cabo Sensor 2	Alarme de cabo rompido no sensor 2.	<input checked="" type="checkbox"/> Sensor de temperatura em curto.
A198: ⁽³⁾ Alarme Cabo Sensor 3	Alarme de cabo rompido no sensor 3.	<input checked="" type="checkbox"/> Sensor de temperatura em curto.
A199: ⁽³⁾ Alarme Cabo Sensor 4	Alarme de cabo rompido no sensor 4.	<input checked="" type="checkbox"/> Sensor de temperatura em curto.
A200: ⁽³⁾ Alarme Cabo Sensor 5	Alarme de cabo rompido no sensor 5.	<input checked="" type="checkbox"/> Sensor de temperatura em curto.
F228: Timeout Comunicação Serial	<input checked="" type="checkbox"/> Consultar o Manual da Comunicação Serial RS-232 / RS-485.	
F229: Anybus Offline	<input checked="" type="checkbox"/> Consultar o Manual da Comunicação Anybus-CC.	
F230: Erro Acesso Anybus		
F233: Sem Alimentação CAN	<input checked="" type="checkbox"/> Consultar o Manual da Comunicação CANopen e/ou consultar o Manual da Comunicação DeviceNet.	
F234: Bus Off		
F235: Erro Comunicação CANopen	<input checked="" type="checkbox"/> Consultar o Manual da Comunicação CANopen.	
F236: Mestre em Idle	<input checked="" type="checkbox"/> Consultar o Manual da Comunicação DeviceNet.	
F237: Timeout Conexão DeviceNet		
F238: ⁽¹⁾ Profibus Modo Clear	Indica que o inversor recebeu o comando do mestre da rede Profibus DP para entrar em modo Clear.	<input checked="" type="checkbox"/> Verificar o estado do mestre da rede, certificando que este encontra-se em modo de execução (RUN). <input checked="" type="checkbox"/> A indicação de falha ocorrerá se P0313=5. <input checked="" type="checkbox"/> Mais informações consultar manual da comunicação Profibus DP.
F239: ⁽¹⁾ Profibus Offline	Indica interrupção na comunicação entre o mestre da rede Profibus DP e o inversor.	<input checked="" type="checkbox"/> Verificar se o mestre da rede está configurado corretamente e operando normalmente. <input checked="" type="checkbox"/> Verificar a instalação da rede de maneira geral – passagem dos cabos, aterramento. <input checked="" type="checkbox"/> A indicação de falha ocorrerá se P0313=5. <input checked="" type="checkbox"/> Mais informações consultar manual da comunicação Profibus DP.
F240: ⁽¹⁾ Erro Acesso Interface Profibus	Indica erro no acesso aos dados do módulo de comunicação Profibus DP.	<input checked="" type="checkbox"/> Verificar se o Módulo Profibus DP está corretamente encaixado no slot 3. <input checked="" type="checkbox"/> A indicação de falha ocorrerá se P0313=5. <input checked="" type="checkbox"/> Mais informações consultar manual da comunicação Profibus DP.
A700: ⁽⁴⁾ HMI Desconectada	Alarme ou Falha associada a desconexão da HMI.	<input checked="" type="checkbox"/> Bloco de função RTC foi ativado no aplicativo da SoftPLC e a HMI está desconectada do inversor.
F701: ⁽⁴⁾ HMI Desconectada		
A702: ⁽⁴⁾ Inversor Desabilitado	Alarme indica que o comando de Habilidade Geral está inativo.	<input checked="" type="checkbox"/> Comando de Gira/Para do aplicativo da SoftPLC igual a Gira, ou o bloco de movimento foi habilitado, com o inversor desabilitado geral.
A704: ⁽⁴⁾ Dois Movimentos Habilitados	Dois movimentos habilitados.	<input checked="" type="checkbox"/> Ocorre quando dois ou mais blocos de movimento estão habilitados simultaneamente.
A706: ⁽⁴⁾ Referência não Programada para SoftPLC	Referência não programada para SoftPLC.	<input checked="" type="checkbox"/> Ocorre quando algum bloco de movimento foi habilitado e a referência de velocidade não está configurada para SoftPLC (verificar P0221 e P0222).

Modelos onde podem ocorrer:

(1) Com módulo Profibus DP conectado no slot 3 (XC43).

- (2) Cabo de conexão do motor muito longo, com mais do que 100 metros, apresentará uma alta capacitância parasita para o terra. A circulação de correntes parasitas por estas capacitâncias pode provocar a ativação do circuito de falta à terra e, conseqüentemente, bloqueio por F074, imediatamente após a habilitação do inversor.
- (3) Com módulo IOE-01(02 ou 03) conectado no slot 1(XC41).
- (4) Todos os modelos com aplicativo da SoftPLC.



NOTA!

A faixa de P0750 a P0799 é destinada as Falhas e Alarmes do usuário do aplicativo da SoftPLC.

6.3 SOLUÇÃO DOS PROBLEMAS MAIS FREQUENTES

Tabela 6.2: Soluções dos problemas mais frequentes.

Problema	Ponto a Ser Verificado	Ação Corretiva
Motor não gira	Fiação errada	1. Verificar todas as conexões de potência e comando. Por exemplo, as entradas digitais Dlx programadas como gira/para, habilita geral, ou sem erro externo devem estar conectadas ao 24 Vcc ou ao DGND* (consulte figura 3.18).
	Referência analógica (se utilizada)	1. Verificar se o sinal externo está conectado apropriadamente. 2. Verificar o estado do potenciômetro de controle (se utilizado).
	Programação errada	1. Verificar se os parâmetros estão com os valores corretos para a aplicação.
	Falha	1. Verificar se o inversor não está bloqueado devido a uma condição de falha. 2. Verificar se não existe curto-circuito entre os bornes XC1:13 e 11 (curto na fonte de 24 Vcc).
	Motor tombado ("motor stall")	1. Reduzir sobrecarga do motor. 2. Aumentar P0136, P0137 (V/f) ou P0169/P0170 (controle vetorial).
Velocidade do motor varia (flutua)	Conexões frouxas	1. Bloquear o inversor, desligar a alimentação e apertar todas as conexões. 2. Checar o aperto de todas as conexões internas do inversor.
	Potenciômetro de referência com defeito	1. Substituir potenciômetro.
	Variação da referência analógica externa	1. Identificar o motivo da variação. Se o motivo for ruído elétrico, utilize cabos blindados ou afastar da fiação de potência ou comando.
	Parâmetros mal ajustados (controle vetorial)	1. Verificar parâmetros P0410, P0412, P0161, P0162, P0175 e P0176. 2. Consultar Manual de Programação.
Velocidade do motor muito alta ou muito baixa	Programação errada (limites da referência)	1. Verificar se o conteúdo de P0133 (velocidade mínima) e de P0134 (velocidade máxima) estão de acordo com o motor e a aplicação.
	Sinal de controle da referência analógica (se utilizada)	1. Verificar o nível do sinal de controle da referência. 2. Verificar programação (ganhos e offset) em P0232 a P0249.
	Dados de placa do motor	1. Verificar se o motor utilizado está de acordo com o necessário para a aplicação.
Motor não atinge a velocidade nominal, ou a velocidade começa a oscilar quando próximo da velocidade nominal (Controle Vetorial)	Programação	1. Reduzir P0180. 2. Verificar P0410.
Display apagado	Conexões da HMI	1. Verificar as conexões da HMI externa ao inversor.
	Tensão de alimentação	1. Valores nominais devem estar dentro dos limites determinados a seguir: Alimentação 220-230 V: - Min: 187 V - Máx: 253 V Alimentação 380-480 V: - Min: 323 V - Máx: 528 V
	Fusível(is) da alimentação aberto(s)	1. Substituição do(s) fusível(is).
Motor não entra em enfraquecimento de campo (Controle Vetorial)	Programação	1. Reduzir P0180.
Velocidade do motor baixa e P0009 = P0169 ou P0170 (motor em limitação de torque), para P0202 = 4 - vetorial com encoder	Sinais do encoder invertidos ou conexões de potência invertidas	1. Verificar os sinais $A - \bar{A}$, $B - \bar{B}$, consulte o manual da interface para encoder incremental. Se os sinais estiverem corretos, troque a ligação das duas fases de saída entre si. Por exemplo U e V.

6.4 DADOS PARA CONTATO COM A ASSISTÊNCIA TÉCNICA



NOTA!

Para consultas ou solicitação de serviços, é importante ter em mãos os seguintes dados:

- Modelo do inversor;
- Número de série, data de fabricação e revisão de hardware disponíveis na placa de identificação do produto (consulte item 2.4);
- Versão de software instalada (consulte P0023);
- Dados da aplicação e da programação efetuada.

6.5 MANUTENÇÃO PREVENTIVA



PERIGO!

- Sempre desconecte a alimentação geral antes de tocar em qualquer componente elétrico associado ao inversor.
- Altas tensões podem estar presentes mesmo após a desconexão da alimentação.
- Aguarde pelo menos 10 minutos para a descarga completa dos capacitores da potência.
- Sempre conecte a carcaça do equipamento ao terra de proteção (PE) no ponto adequado para isto.



ATENÇÃO!

Os cartões eletrônicos possuem componentes sensíveis a descargas eletrostáticas.

Não toque diretamente sobre os componentes ou conectores. Caso necessário, toque antes na carcaça metálica aterrada ou utilize pulseira de aterramento adequada.

Não execute nenhum ensaio de tensão aplicada no inversor!

Caso seja necessário consulte a WEG.

Quando instalados em ambiente e condições de funcionamento apropriados, os inversores requerem pequenos cuidados de manutenção. A Tabela 6.3 lista os principais procedimentos e intervalos para manutenção de rotina.

A

Tabela 6.4 lista as inspeções sugeridas no produto a cada 6 meses, após colocado em funcionamento.

Tabela 6.3: Manutenção preventiva.

Manutenção		Intervalo	Instruções
Troca da bateria da HMI		A cada 10 anos.	Consulte capítulo 4.
Capacitores eletrolíticos	Se o inversor estiver estocado (sem uso): "Reforming".	A cada ano, contado a partir da data de fabricação informada na etiqueta de identificação do inversor (consulte item 2.4).	Alimentar inversor com tensão entre 300 Vcc, por 1 hora no mínimo. Após, desenergizar e esperar no mínimo 24 horas antes de utilizar o inversor (reenergizar).
	Inversor em uso: troca.	A cada 10 anos.	Contatar a assistência técnica da WEG para obter procedimento.

Tabela 6.4: Inspeções periódicas a cada 6 meses.

Componente	Anormalidade	Ação Corretiva
Terminais, conectores	Parafusos Frouxos	Aperto
	Conectores Frouxos	
Cartões de Circuito Impresso	Acúmulo de poeira, óleo, umidade, etc	Limpeza
	Odor	Substituição
Módulo de potência / Conexões	Acúmulo de poeira, óleo, umidade,	Limpeza

de potência	etc	
	Parafusos de conexão frouxos	Aperto
Capacitores do barramento CC	Descoloração / odor / vazamento de eletrólito	Substituição
	Válvula de segurança expandida ou rompida	
	Dilatação da carcaça	
Resistores de potência	Descoloração	
	Odor	

6.5.1 Instruções de Limpeza

Quando necessário limpar o inversor, siga as instruções abaixo:

Cartões eletrônicos:

- Seccione a alimentação do inversor e aguarde 10 minutos.
- Remova o pó acumulado sobre os cartões, utilizando uma escova antiestática ou pistola de ar comprimido ionizado (Exemplo: Charges Burtes Ion Gun (non nuclear) referência A6030-6DESCO).
- Se necessário, retire os cartões de dentro do inversor.
- Utilize sempre pulseira de aterramento.

7 OPCIONAIS E ACESSÓRIOS

Este capítulo apresenta:

- Os dispositivos opcionais que podem vir de fábrica adicionados aos inversores:
 - Parada de segurança de acordo com EN 954-1 categoria 3;
 - Alimentação externa do circuito de controle e HMI com 24 Vcc.
- Instruções para uso dos opcionais.
- Os acessórios que podem ser incorporados aos inversores.

Os detalhes de instalação, operação e programação dos acessórios são apresentados nos respectivos manuais e não estão incluídos neste capítulo.

7.1 OPCIONAIS

7.1.1 Alimentação Externa do Controle em 24 Vcc

Inversores com código CFW11XXXXXXOW.

Utilização com redes de comunicação (Profibus, DeviceNet, etc.) de forma que o circuito de controle e a interface para rede de comunicação continuem ativas (alimentadas e respondendo aos comandos da rede de comunicação), mesmo com o circuito de potência desenergizado.

Inversores com esta opção saem de fábrica com cartão no circuito de potência contendo um conversor CC/ CC com entrada de 24 Vcc e saídas adequadas para alimentação do circuito de controle. Desta forma a alimentação do circuito de controle será redundante, ou seja, poderá ser feita através de fonte externa de 24 Vcc (conexões conforme figura 7.2) ou através da fonte chaveada interna padrão do inversor.

Note que nos inversores com a opção de alimentação externa do controle em 24 Vcc, os bornes XC1:11 e 13 servem como entrada para a fonte externa de 24 Vcc e não mais como saída conforme o inversor padrão (figura 7.2).

No caso da alimentação de 24 Vcc externa não estar presente, porém, estando a potência alimentada, as entradas digitais, as saídas digitais e as saídas analógicas ficarão sem alimentação. Portanto, recomenda-se que a fonte de 24 Vcc permaneça sempre ligada a XC1:11 e 13.

São apresentados no display avisos indicando o estado do inversor: se a fonte de 24 Vcc está presente, se a alimentação da potência está presente, etc.

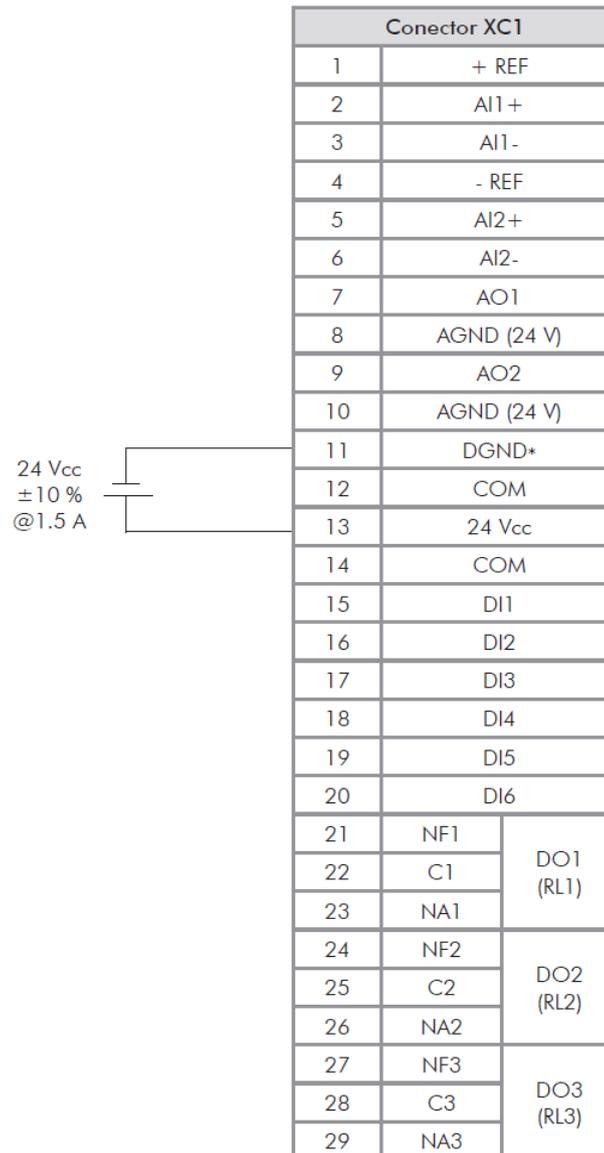


Figura 7.1: Pontos de conexão e capacidade de fonte externa de 24 Vcc.

7.2 ACESSÓRIOS

Os acessórios são incorporados de forma simples e rápida aos inversores, usando o conceito "Plug and Play". Quando um acessório é conectado aos slots, o circuito de controle identifica o modelo e informa o código do acessório conectado, em P0027 ou P0028. O acessório deve ser instalado com o inversor desenergizado.

O código e os modelos disponíveis de cada acessório são apresentados na tabela 7.2. Estes podem ser solicitados separadamente, e serão enviados em embalagem própria contendo os componentes e manuais com instruções detalhadas para instalação, operação e programação destes.



ATENÇÃO!

Somente um módulo pode ser usado de cada vez em cada slot 1, 2, 3, 4 ou 5.

Tabela 7.1: Modelos dos acessórios.

Item WEG (n° de material)	Nome	Descrição	Slot	Parâmetros de Identificação	
				P0027	P0028
Acessórios de controle para instalação nos Slots 1, 2 e 3					
11008162	IOA-01	Módulo IOA: 1 entrada analógica de 14 bits em tensão e corrente; 2 entradas digitais; 2 saídas analógicas de 14 bits em tensão e corrente; 2 saídas digitais tipo coletor aberto.	1	FD--	----
11008099	IOB-01	Módulo IOB: 2 entradas analógicas isoladas em tensão e corrente; 2 entradas digitais; 2 saídas analógicas isoladas em tensão e corrente (mesma programação das saídas do CFW-11 padrão); 2 saídas digitais tipo coletor aberto.	1	FA--	----
11008100	ENC-01	Módulo encoder incremental 5 a 12 Vcc, 100 kHz, com repetidor dos sinais do encoder.	2	--C2	----
11008101	ENC-02	Módulo encoder incremental 5 a 12 Vcc, 100 kHz.	2	--C2	----
11008102	RS485-01	Módulo de comunicação serial RS-485 (Modbus).	3	----	CE--
11008103	RS232-01	Módulo de comunicação serial RS-232C (Modbus).	3	----	CC--
11008104	RS232-02	Módulo de comunicação serial RS-232C com chaves para programação da memória FLASH do microcontrolador.	3	----	CC--
11008105	CAN/RS485-01	Módulo de interface CAN e RS-485 (CANopen / DeviceNet / Modbus).	3	----	CA--
11008106	CAN-01	Módulo de interface CAN (CANopen / DeviceNet).	3	----	CD--
11008911	PLC11-01	Módulo CLR.	1, 2 e 3	----	--xx ⁽¹⁾⁽³⁾
11126732	IOE-01	Módulo de entrada para 5 sensores do tipo PTC .	1	25--	----
11126735	IOE-02	Módulo de entrada para 5 sensores do tipo PT100.	1	23--	----
11126750	IOE-03	Módulo de entrada para 5 sensores do tipo KTY84.	1	27--	----
11126674	IOC-01	Módulo com 8 entradas digitais e 4 saídas digitais a relé (uso com SoftPLC).	1	C1	----
11126730	IOC-02	Módulo com 8 entradas digitais e 8 saídas digitais do tipo coletor aberto NPN (uso com SoftPLC).	1	C5	----
11045488	PROFIBUS DP-01	Módulo de comunicação Profibus DP.	3	----	C9
Acessórios Anybus-CC para instalação no Slot 4					
11008107	PROFDP-05	Módulo de interface Profibus DP.	4	----	--xx ⁽²⁾⁽³⁾
11008158	DEVICENET-05	Módulo de interface DeviceNet.	4	----	--xx ⁽²⁾⁽³⁾
10933688	ETHERNET/IP-05	Módulo de interface Ethernet/IP.	4	----	--xx ⁽²⁾⁽³⁾
11008160	RS232-05	Módulo de interface RS-232 (passivo) (Modbus).	4	----	--xx ⁽²⁾⁽³⁾
11008161	RS485-05	Módulo de interface RS-485 (passivo) (Modbus).	4	----	--xx ⁽²⁾⁽³⁾
Módulo de Memória Flash para instalação no Slot 5 - Incluído Padrão Fábrica					
11008912	MMF-01	Módulo de memória FLASH.	5	----	--xx ⁽³⁾
HMI avulsa, tampa cega e moldura para HMI externa					
11008913	HMI-01	HMI avulsa. ⁽⁴⁾	HMI	-	-
11010521	RHMIF-01	Kit moldura para HMI remota (grau de proteção IP56).	-	-	-
11010298	HMID-01	Tampa cega para slot da HMI.	HMI	-	-

- (1) Consulte manual do Módulo PLC.
- (2) Consulte manual da Comunicação Anybus-CC.
- (3) Consulte manual de Programação.
- (4) Utilizar cabo para conexão da HMI ao inversor com conectores D-Sub9 (DB-9) macho e fêmea com conexões terminal a terminal (tipo extensor de mouse) ou Null-Modem padrões de mercado. Comprimento máximo 10 m.

Exemplos:

- Cabo extensor de mouse - 1.80 m; Fabricante: Clone.
- Belkin pro series DB9 serial extension cable 5 m; Fabricante: Belkin.
- Cables Unlimited PCM195006 cable, 6 ft DB9 m/f; Fabricante: Cables Unlimited.

8 ESPECIFICAÇÕES TÉCNICAS

Este capítulo descreve as especificações técnicas (elétricas e mecânicas) do CFW-11T.

8.1 DADOS DA POTÊNCIA

Tabela 8.1: Especificações técnicas do inversor para frequências de chaveamento nominais.

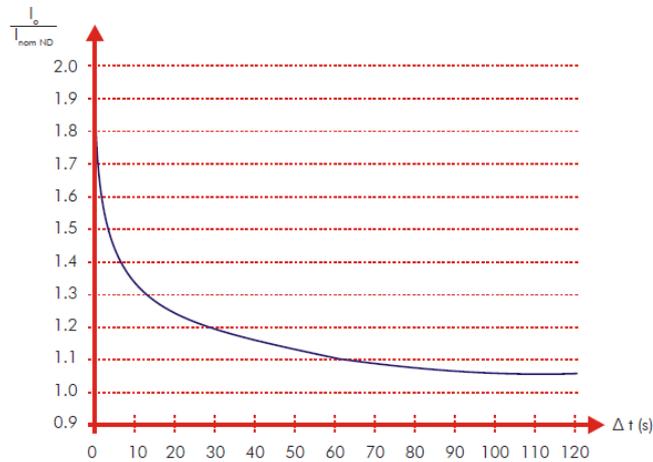
Modelo		CFW11T 0599 D4
Tipo de Alimentação		CC
Tensão de Entrada Nominal [V_{cc}]		650
Tolerância Tensão de Entrada		-15%... +10%
Corrente de Saída Nominal [A_{rms}]		599
Corrente de Sobrecarga [A_{rms}]	1 min	998
	3s	1198
Frequência de Chaveamento Nominal [kHz]		2,0
Frenagem	Potência [kW]	180
	Corrente Nominal [A_{rms}]⁽¹⁾	300
	Corrente Pico [A_{pico}]	400
	Resistor Mínimo [Ω]	2,0
Refrigeração	Fluido	Ver Tabela 3.1
	Máxima Temperatura de Entrada do Fluido [°C]	55,0
	Mínima Temperatura de Entrada do Fluido [°C]	5,0
	Vazão [l/min]	15,0
	Conexão	Rosca 1/2"
Temperatura Ambiente		0 °C... 45 °C
Peso [kg]		75,0

Obs.:

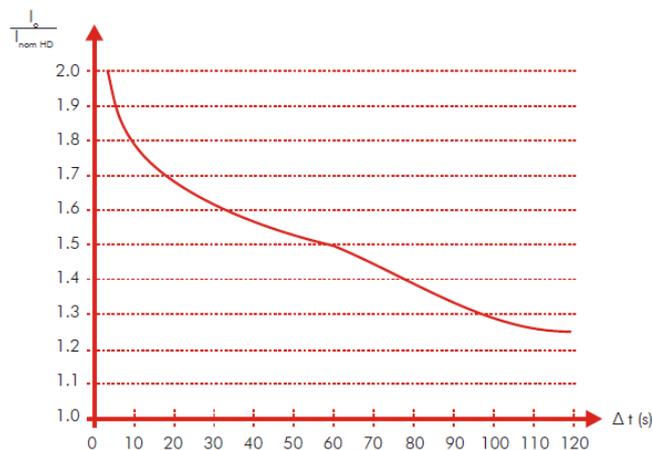
(1) Corrente nominal em regime permanente nas seguintes condições:

- Frequências de chaveamento indicadas. Não é possível utilizar o inversor CFW-11T com frequências de chaveamento de 2,5 kHz, 5 kHz e 10 kHz.
- Temperatura do ambiente ao redor do inversor conforme especificado na tabela. Para temperaturas maiores, limitado a 55 °C, a corrente de saída deve ser reduzida de 3 % para cada °C acima da temperatura máxima especificada.
- Umidade relativa do ar: 5 % a 90 % sem condensação, ver Tabela 3.2.
- Altitude: 1000 m. Acima de 1000 m até 4000 m a corrente de saída deve ser reduzida de 1 % para cada 100 m acima de 1000 m.

- Ambiente com grau de poluição 2 (conforme EN50178 e UL508C).
- (2) Uma sobrecarga a cada 10 minutos. Na tabela 8.1 foram apresentados apenas dois pontos da curva de sobrecarga (tempo de atuação de 1min e 3 s). As curvas completas de sobrecarga dos IGBTs para cargas ND e HD são apresentadas a seguir.



(a) Curva de sobrecarga dos IGBTs para regime de sobrecarga normal (ND)



(b) Curva de sobrecarga dos IGBTs para regime de sobrecarga pesada (HD)

Figura 8.1 (a) e (b): Curvas de sobrecarga dos IGBTs.

Dependendo das condições de operação do inversor como temperatura ambiente e da frequência de saída, o tempo máximo para operação do inversor com sobrecarga pode ser reduzido.

- (3) As potências dos motores são apenas orientativas para motor WEG 230 V ou 460 V, 4 pólos. O dimensionamento correto deve ser feito em função das correntes nominais dos motores utilizados.
- (4) As potências dissipadas são válidas para a condição nominal de funcionamento, ou seja, para a corrente de saída e para as frequências de chaveamento nominais.
- (5) As potências dissipadas para montagem em flange correspondem às perdas totais do inversor descontando as perdas nos módulos de potência (IGBT e retificador).

8.2 DADOS DA ELETRÔNICA/GERAIS

CONTROLE	MÉTODO	<input checked="" type="checkbox"/> Tensão imposta. <input checked="" type="checkbox"/> Tipos de controle: - V/f (Escalar); - VVW: Controle vetorial de tensão; - Controle vetorial com encoder; - Controle vetorial sensorless (sem encoder); - Controle vetorial para motores de ímãs permanentes (PMSM). <input checked="" type="checkbox"/> PWM SVM (Space Vector Modulation). <input checked="" type="checkbox"/> Reguladores de corrente, fluxo e velocidade em software (full digital). Taxa de execução: - reguladores de corrente: 0.2 ms (5 kHz); - regulador de fluxo: 0.4 ms (2.5 kHz); - regulador de velocidade / medição de velocidade: 1.2 ms.
	FREQUÊNCIA DE SAÍDA	<input checked="" type="checkbox"/> 0 a 3.4 x frequência nominal (P0403) do motor. Esta frequência nominal é ajustável de 0 Hz a 300 Hz no modo escalar e de 30 Hz a 120 Hz no modo vetorial. <input checked="" type="checkbox"/> Limite de frequência de saída em função da frequência de chaveamento: De 125 Hz (frequência de chaveamento = 1.25 kHz); De 250 Hz (frequência de chaveamento = 2.5 kHz); De 500 Hz (frequência de chaveamento = 5 kHz).
PERFORMANCE	CONTROLE DE VELOCIDADE	<u>V/f (Escalar):</u> <input checked="" type="checkbox"/> Regulação (com compensação de escorregamento): 1 % da velocidade nominal. <input checked="" type="checkbox"/> Faixa de variação da velocidade: 1:20. <u>VVW:</u> <input checked="" type="checkbox"/> Regulação: 1 % da velocidade nominal. <input checked="" type="checkbox"/> Faixa de variação da velocidade: 1:30. <u>Sensorless (P0202=3 motor de indução):</u> <input checked="" type="checkbox"/> Regulação: 0.5 % da velocidade nominal. <input checked="" type="checkbox"/> Faixa de variação da velocidade: 1:100. <u>Vetorial com Encoder (P0202=4 motor de indução ou P0202=6 ímã permanente):</u> <input checked="" type="checkbox"/> Regulação: ±0.01 % da velocidade nominal com entrada analógica 14 bits (IOA); ±0.01 % da velocidade nominal com referência digital (teclado, serial, Fieldbus, Potenciômetro Eletrônico, multispeed); ±0.05 % da velocidade nominal com entrada analógica 12 bits (CC11). <input checked="" type="checkbox"/> Faixa de variação de velocidade: 1:1000.
	CONTROLE DE TORQUE	<input checked="" type="checkbox"/> Faixa: 10 a 180 %, regulação: ±5 % do torque nominal (P0202=4, 6 ou 7); <input checked="" type="checkbox"/> Faixa: 20 a 180 %, regulação: ±10 % do torque nominal (P0202=3, acima de 3 Hz).
ENTRADAS (cartão CC11)	ANALÓGICAS	<input checked="" type="checkbox"/> 2 entradas diferenciais isoladas por amplificador diferencial; resolução da AI1:12 bits, resolução da AI2: 11bits + sinal, (0 a 10) V, (0 a 20) mA ou (4 a 20) mA, Impedância: 400 kΩ para (0 a 10) V, 500 Ω para (0 a 20) mA ou (4 a 20) mA, funções programáveis.
	DIGITAIS	<input checked="" type="checkbox"/> 6 entradas digitais isoladas, 24 Vcc, funções programáveis.
SAÍDAS (cartão CC11)	ANALÓGICAS	<input checked="" type="checkbox"/> 2 saídas, isoladas, (0 a 10) V, $R_L \geq 10 \text{ k}\Omega$ (carga máx.), 0 a 20 mA / 4 a 20 mA ($R_L \leq 500 \Omega$) resolução: 11 bits, funções programáveis.
	RELÉ	<input checked="" type="checkbox"/> 3 relés com contatos NA/NF (NO/NC), 240 Vca, 1 A, funções programáveis.
SEGURANÇA	PROTEÇÃO	<input checked="" type="checkbox"/> Sobrecorrente/curto-circuito na saída; <input checked="" type="checkbox"/> Sub./sobretensão na potência; <input checked="" type="checkbox"/> Falta de fase; <input checked="" type="checkbox"/> Sobretemperatura; <input checked="" type="checkbox"/> Sobrecarga no resistor de frenagem; <input checked="" type="checkbox"/> Sobrecarga nos IGBTs; <input checked="" type="checkbox"/> Sobrecarga no motor; <input checked="" type="checkbox"/> Falha / alarme externo; <input checked="" type="checkbox"/> Falha na CPU ou memória; <input checked="" type="checkbox"/> Curto-circuito fase-terra na saída.

INTERFACE HOMEM-MÁQUINA (HMI)	HMI STANDARD	<input checked="" type="checkbox"/> 9 teclas: Gira/Para, Incrementa, Decrementa, Sentido de giro, Jog, Local/Remoto, Soft key direita e Soft key esquerda; <input checked="" type="checkbox"/> Display LCD gráfico; <input checked="" type="checkbox"/> Permite acesso/alteração de todos os parâmetros; <input checked="" type="checkbox"/> Exatidão das indicações: - corrente: 5 % da corrente nominal; - resolução da velocidade: 1rpm. <input checked="" type="checkbox"/> Possibilidade de montagem externa.
GRAU DE PROTEÇÃO	IP00	<input checked="" type="checkbox"/> Padrão.
CONECTOR USB PARA PROGRAMAÇÃO	CONEXÃO DE PC	<input checked="" type="checkbox"/> USB standard Rev. 2.0 (basic speed). <input checked="" type="checkbox"/> USB plug tipo B "device". <input checked="" type="checkbox"/> Cabo de interconexão: cabo USB blindado, "standard host/device shielded USB cable".

8.3 DADOS MECÂNICOS

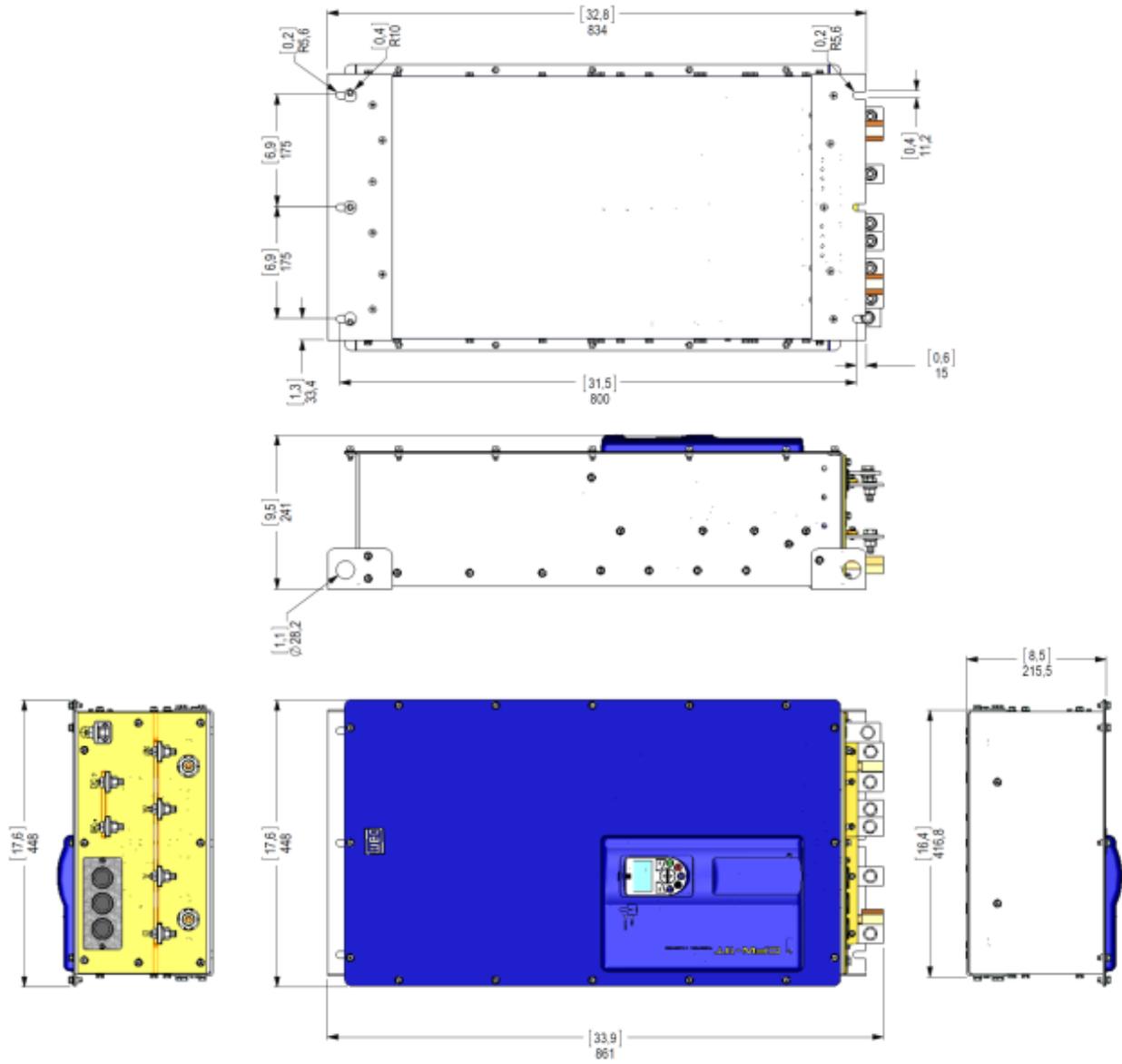


Figura 8.2: Dimensões mecânicas - mm [in].