

DIGIDRIVE SK

Guida introduttiva (taglie da A a D)

Informazioni generali

Il costruttore declina ogni responsabilità derivante da inadeguata, negligente o non corretta installazione o regolazione dei parametri opzionali dell'apparecchiatura, nonché da errato adattamento del convertitore a velocità variabile al motore.

Si ritiene che, al momento della stampa, il contenuto della presente guida sia corretto. Fedele alla politica intrapresa di continuo sviluppo e miglioramento, il costruttore si riserva il diritto di modificare, senza preavviso, le specifiche o le prestazioni del prodotto, o il contenuto della guida.

Tutti i diritti riservati. Nessuna parte di questa guida può essere riprodotta o trasmessa sotto qualsivoglia forma né con alcun mezzo elettrico o meccanico, compresi la fotocopiatura, la registrazione o qualsiasi sistema di memorizzazione, immagazzinamento o recupero dei dati, senza l'autorizzazione scritta dell'editore.

Versione software del convertitore

Questo prodotto viene fornito aggiornato all'ultima versione software. Se dovesse essere utilizzato su una macchina o sistema già esistente, occorre verificare che la versione software garantisca le stesse funzionalità di quelli precedentemente montati in macchina. La stessa considerazione è valida per i drive di ritorno da LEROY-SOMER. In caso di dubbio contattare il fornitore.

La versione software del convertitore può essere verificata nel Pr **11.29** e nel Pr **11.34**. La versione software è riportata nel formato xx.yy.zz, dove il Pr **11.29** riporta l'indicazione xx.yy e il Pr **11.34** l'indicazione zz; ad esempio, nel caso della versione software 01.01.00, Pr **11.29** riporterà l'indicazione 1.01 ed il parametro Pr **11.34** l'indicazione 0.

Dichiarazione di impatto ambientale

Sensibile ai problemi legati all'ambiente, la LEROY-SOMER dedica grande impegno alla riduzione dell'impatto sia dei processi produttivi. A tal fine, la LEROY-SOMER ha adottato un Sistema gestionale di protezione dell'ambiente (EMS) certificato in base alla norma internazionale ISO 14001.

I convertitori elettronici a velocità variabile prodotti dalla LEROY-SOMER assicurano un risparmio energetico e, grazie a un maggiore rendimento macchina/processo, consentono un minore consumo di materie prime e quantità inferiori di scarti durante tutta la loro vita utile di esercizio.

Quando il prodotto dovrà essere rottamato, dovrà essere riciclato da un ente abilitato al riciclo di materiale elettronico. Il prodotto è facilmente separabile nelle sue parti componenti per un efficiente riciclaggio. Le parti principali possono essere agevolmente separate tra loro senza l'ausilio di attrezzi mentre alcune parti interne possono essere fissate meccanicamente.

L'imballaggio dei prodotti è di buona qualità e può essere riutilizzato. I prodotti di grandi dimensioni sono imballati in gabbie di legno, mentre quelli più piccoli sono inseriti in robuste scatole di cartone, esse stesse realizzate con un'elevata percentuale di fibra riciclata. Se non vengono riutilizzati, questi contenitori possono essere riciclati. È riciclabile lungo la stessa filiera anche il polietilene, impiegato per la produzione di pellicola protettiva e di sacchetti per avvolgere e contenere prodotti.

Per il riciclo o lo smaltimento di un prodotto o di un imballaggio, la LEROY-SOMER invita a rispettare i regolamenti locali in vigore e le procedure più opportune.

normativa REACH

La norma EC 1907/2006, riguardante la registrazione, valutazione l' autorizzazione e le restrizioni all' uso dei componenti chimici (REACH), richiede che il fornitore di un articolo debba informare l' acquirente nel caso l' articolo contenga un quantità superiore al livello stabilito di sostanze catalogate dall' European Chemicals Agency (ECHA) come sostanze ad elevato rischio (Substance of Very High Concern - SVHC) che possano richiedere una specifica autorizzazione.

Per informazioni aggiornate riguardo l' applicazione di queste norme a specifici prodotti LEROY-SOMER, prego fare riferimento innanzi tutto al Vostro contatto locale.

Versione numero:9.5

Software: 01.08.00

Indice

1	Informazioni sulla sicurezza	4
1.1	Avvertenza, Attenzione e Nota	4
1.2	Sicurezza elettrica - avvertenze generali	4
1.3	Progettazione del sistema e sicurezza del personale	4
1.4	Limiti ambientali.....	5
1.5	Accesso	5
1.6	Protezione antincendio.....	5
1.7	Conformità e normative	5
1.8	Motore	5
1.9	Controllo freno meccanico.....	6
1.10	Regolazione dei parametri	6
1.11	Collegamenti elettrici.....	6
2	Dati nominali.....	8
3	Installazione meccanica	10
3.1	Protezione contro le fiamme.....	10
3.2	Dimensioni e ubicazione delle morsettiere.....	11
4	Collegamenti elettrici.....	14
4.1	Collegamenti dei terminali di alimentazione	14
4.2	Dispersione di terra	16
4.3	EMC	17
4.4	Specifiche degli I/O sui terminali di controllo.....	18
5	Tastiera e display	22
5.1	Tasti di programmazione.....	22
5.2	Tasti di controllo	22
5.3	Selezione e modifica dei parametri	23
5.4	Salvataggio dei parametri.....	24
5.5	Accesso ai parametri.....	24
5.6	Codici di sicurezza	25
5.7	Reimpostazione del convertitore sui valori di default	26
6	Parametri.....	27
6.1	Descrizione dei parametri - Livello 1	27
6.2	Descrizione dei parametri - Livello 2	34
6.3	Descrizione dei parametri - Livello 3	44
6.4	Parametri di DIAGNOSTICA	45
7	Messa in servizio con Avviamento rapido	46
7.1	Controllo dai terminali.....	46
7.2	Controllo da tastiera	48
8	Funzioni diagnostiche	50
9	Opzioni	53
9.1	Documentazione	54
10	Informazioni sulla certificazione UL	55
10.1	Informazioni sulla certificazione UL (per Digidrive SK taglia A, B, C e D)55	

1 Informazioni sulla sicurezza

1.1 Avvertenza, Attenzione e Nota



Un riquadro contrassegnato dalla parola **Avvertenza** contiene informazioni essenziali per evitare pericoli per l'incolumità delle persone.



Un riquadro contrassegnato dalla parola **Attenzione** contiene informazioni necessarie per evitare danni al prodotto o ad altre apparecchiature.

NOTA Un riquadro contrassegnato dalla parola **Nota** contiene le informazioni necessarie per garantire il corretto funzionamento del prodotto.

1.2 Sicurezza elettrica - avvertenze generali

Le tensioni utilizzate nel convertitore possono provocare gravi scosse elettriche e/o ustioni ed essere anche mortali. Fare molta attenzione quando si lavora sul convertitore o in un'area ad esso adiacente.

Le avvertenze specifiche sono riportate nei punti pertinenti della presente guida.

1.3 Progettazione del sistema e sicurezza del personale

Il convertitore è stato realizzato come componente a livello professionale da integrare in un'apparecchiatura o in un sistema completo. Se installato in modo errato, il convertitore può comportare rischi per l'incolumità delle persone.

Il convertitore utilizza tensioni e correnti alte, contiene un livello elevato di energia elettrica accumulata e viene impiegato per controllare attrezzature che possono causare lesioni.

La progettazione, l'installazione, la messa in servizio e la manutenzione devono essere effettuate da personale con la necessaria formazione professionale ed esperienza e che abbia letto attentamente queste informazioni sulla sicurezza e la guida.

I comandi di STOP e di AVVIAMENTO e gli ingressi elettrici del convertitore non devono essere considerati sufficienti al fine dell'incolumità del personale. Essi non interrompono infatti le tensioni pericolose dall'uscita del convertitore stesso, né da qualsiasi unità opzionale esterna. Prima di accedere alle connessioni elettriche, scollegare l'alimentazione mediante un dispositivo di isolamento elettrico di tipo approvato.

Il convertitore non è stato studiato per funzioni correlate alla sicurezza.

Si raccomanda di tenere nella dovuta considerazione le funzioni del convertitore che potrebbero generare pericoli attraverso la loro esecuzione prevista o a seguito di un'anomalia di funzionamento. In ogni applicazione in cui un'anomalia del convertitore o del suo sistema di comando potrebbe comportare o non impedire il danneggiamento delle apparecchiature, perdite operative o lesioni personali, è necessario condurre un'analisi del rischio e, ove opportuno, adottare ulteriori misure al fine della riduzione di tale rischio (per esempio un dispositivo di protezione contro le velocità eccessive in caso di guasto del controllo della velocità, o un freno meccanico esente da guasti per un'eventuale perdita del freno motore).

1.4 Limiti ambientali

Si raccomanda di seguire le istruzioni contenute nei dati e nelle informazioni della presente *Guida sui dati tecnici del Digidrive SK* riguardanti il trasporto, il deposito, l'installazione e l'uso del convertitore, nonché di rispettare i limiti ambientali specificati. Fare in modo che sugli azionamenti non venga esercitata una forza eccessiva.

1.5 Accesso

L'accesso deve essere strettamente limitato al personale autorizzato. Si devono osservare le regole di sicurezza applicabili nel luogo di utilizzo del convertitore. Il grado IP (protezione delle aperture) del convertitore dipende dall'installazione. Per ulteriori informazioni, vedere la *Guida Tecnica del Digidrive SK*.

1.6 Protezione antincendio

Il contenitore del convertitore non è classificato come di tipo antincendio, occorre installarne uno separato con tali caratteristiche. Per maggiori informazioni, consultare la sezione 3.1 *Protezione contro le fiamme* a pagina 10.

1.7 Conformità e normative

L'installatore è ritenuto responsabile della conformità dell'impianto a tutte le normative pertinenti, come quelle nazionali sui cablaggi, quelle antinfortunistiche e quelle sulla compatibilità elettromagnetica. Egli deve altresì scegliere con grande attenzione la sezione dei conduttori, i fusibili e altri dispositivi di protezione, nonché le connessioni di messa a terra.

Nella *Guida Tecnica del Digidrive SK* sono contenute tutte le istruzioni necessarie per assicurare la conformità alle norme specifiche EMC.

All'interno dell'Unione Europea, tutti i macchinari in cui viene utilizzato questo prodotto devono essere conformi alle direttive seguenti:

2006/42/CE: Sicurezza dei macchinari.

2004/108/CE: Compatibilità elettromagnetica

1.8 Motore

Accertarsi che il motore sia installato secondo le raccomandazioni del costruttore e che l'albero motore non sia scoperto.

I motori asincroni standard a gabbia di scoiattolo sono concepiti per il funzionamento a una sola velocità. Qualora si intenda utilizzare la capacità del convertitore per fare ruotare un motore a velocità al di sopra del limite massimo previsto, si raccomanda fortemente di consultare prima il costruttore.

Le basse velocità di funzionamento possono determinare il surriscaldamento del motore a causa della minore efficacia della ventola di raffreddamento. In questo caso, sarà opportuno dotare il motore di un termistore di protezione. Se necessario, installare un'elettroventola per la circolazione forzata dell'aria.

I valori dei parametri del motore impostati nel convertitore influiscono sulla protezione del motore. I valori predefiniti del convertitore non devono essere considerati sufficienti al fine della sicurezza del motore.

È essenziale che il parametro **06**, corrente nominale del motore, sia impostato al valore corretto, dal quale dipende la protezione termica del motore.

1.9 Controllo freno meccanico

Le funzioni di controllo freno sono previste per consentire un corretto coordinamento tra le funzioni del drive ed un freno esterno.

Malgrado sia l' hardware che il software siano stati progettati per i più alti standard di qualità e robustezza, queste funzioni non sono utilizzabili come funzioni di sicurezza (safety) nei casi in cui un guasto od un errore potrebbe essere causa di infortunio. In tutte le applicazioni in cui un non corretto funzionamento del meccanismo di rilascio del freno possa essere causa di un infortunio, devono essere utilizzate delle unità indipendenti di protezione certificate.

1.10 Regolazione dei parametri

Il valore di alcuni parametri incide notevolmente sul funzionamento del convertitore. Per questa ragione, tali parametri non devono essere modificati senza averne prima valutato attentamente gli effetti sul sistema controllato. È inoltre opportuno adottare le misure necessarie al fine di evitare cambiamenti indesiderati dovuti a errore o a manomissioni.

1.11 Collegamenti elettrici

1.11.1 Rischio di folgorazione

Le tensioni presenti nelle posizioni riportate di seguito possono provocare gravi scosse elettriche ed essere mortali:

- Cavi e collegamenti di alimentazione in c.a.
- Connessioni e cavi del bus DC e del freno dinamico
- Cavi e collegamenti di uscita
- Molte parti interne del convertitore e unità esterne opzionali

Salvo diversamente indicato, i terminali di controllo sono isolati singolarmente e non devono essere toccati.

1.11.2 Dispositivi di isolamento

Prima di rimuovere qualsiasi coperchio dal convertitore o prima di effettuare un lavoro di servizio, scollegare l'alimentazione in c.a. dal convertitore utilizzando un dispositivo di isolamento di tipo approvato.

1.11.3 Funzione di STOP

La funzione di STOP non rimuove le tensioni pericolose dal convertitore, dal motore né da qualsiasi unità opzionale esterna.

1.11.4 Tensioni residue

Il convertitore contiene condensatori che restano carichi con una tensione potenzialmente mortale anche dopo avere scollegato l'alimentazione in c.a. Se il convertitore è stato precedentemente alimentato, l'alimentazione in c.a. deve rimanere isolata per almeno dieci minuti prima che il lavoro possa essere continuato.

Normalmente, i condensatori vengono scaricati mediante un resistore interno. In alcune condizioni insolite di anomalia è possibile che il suddetto scarico dei condensatori non si verifichi o che non sia consentito da una tensione applicata ai terminali di uscita. In caso di anomalia del convertitore tale da presentare un display senza alcuna visualizzazione, è possibile che i condensatori non siano scarichi. In tale evenienza, rivolgersi alla LEROY-SOMER.

1.11.5 Apparecchiatura alimentata con spina e presa

Occorre prestare grande attenzione nel caso in cui il convertitore sia installato in un'apparecchiatura collegata all'alimentazione in c.a. mediante spina e presa. I terminali dell'alimentazione in c.a. del convertitore sono collegati ai condensatori interni tramite diodi raddrizzatori che non assicurano isolamento. Se i terminali della spina possono essere toccati quando quest'ultima viene sfilata dalla presa, occorre usare un dispositivo che isoli automaticamente la spina dal convertitore ad es. un relè ad autotenuta).

1.11.6 Corrente di dispersione di terra

Il convertitore è provvisto di un filtro EMC interno. Se la tensione d'ingresso al convertitore è alimentata attraverso un interruttore differenziale ELCB o RCD, questo può scattare a causa della corrente di dispersione di terra. Per ulteriori informazioni e per lo scollegamento del condensatore del filtro EMC interno, vedere sezione 4.3 EMC a pagina 17.

2 Dati nominali

Figura 2-1 Legenda del codice del modello

DIGIDRIVE SK 0,5 M

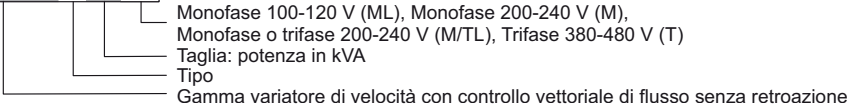


Tabella 2-1 Unità Digidrive SK monofase da 100 a 120 Vc.a. $\pm 10\%$ da 48 a 62 Hz

Numero modello		Taglia	Potenza nominale motore		Specifiche Fusibili in ingresso	Corrente di ingresso tipica a pieno carico	Valore efficace 100% corrente di uscita	Sovracorrente al 150% per 60 s	Valore minimo resistore di frenatura	Peso
			kW	HP						
LS	CT		A	A	A	A	A	Ω		
SK 0,5 ML	SKA1100025	A	0,25	0,33	10	7,5	1,7	2,55	N/A*	1,0 kg (2,2 lb)
SK 1 ML	SKA1100037	A	0,37	0,5	15	11	2,2	3,3		
SK 1,5 ML	SKB1100075	B	0,75	1,0	25	19,6	4,0	6,0	28	1,4 kg (3,0 lb)
SK 2 ML	SKB1100110	B	1,1	1,5	32	24,0	5,2	7,8		

*Per il Digidrive SK size A a 110V non e' prevista la resistenza di frenatura dinamica

Tabella 2-2 Unità Digidrive SK monofase da 200 a 240 Vc.a. $\pm 10\%$ da 48 a 62 Hz

Numero modello		Taglia	Potenza nominale motore		Specifiche Fusibili in ingresso	Corrente di ingresso tipica a pieno carico	Valore efficace 100% corrente di uscita	Sovracorrente al 150% per 60 s	Valore minimo resistore di frenatura	Peso
			kW	HP						
LS	CT		A	A	A	A	A	Ω		
SK 0,5 M	SKA1200025	A	0,25	0,33	6	4,3	1,7	2,55	68	1,0 kg (2,2 lb)
SK 1 M	SKA1200037	A	0,37	0,5	10	5,8	2,2	3,3	68	
SK 1,2 M	SKA1200055	A	0,55	0,75	10	8,1	3,0	4,5	68	
SK 1,5 M	SKA1200075	A	0,75	1,0	16	10,5	4,0	6,0	68	

Tabella 2-3 Unità Digidrive SK monofase/trifase da 200 a 240 Vc.a. $\pm 10\%$ da 48 a 62 Hz

Numero modello		Taglia	Potenza nominale motore		Specifiche Fusibili in ingresso		Corrente di ingresso tipica a pieno carico		Corrente max ingresso in serv. continuo		Valore efficace 100% corrente di uscita	Sovracorrente al 150% per 60 s	Valore minimo resistore di frenatura	Peso
			kW	HP	A		A		A					
					monof.	trif.	monof.	trif.	monof.	trif.	A	A	Ω	
SK 2 M/TL	SKBD200110	B	1,1	1,5	16	10	14,2	6,7		9,2	5,2	7,8	28	1,3 kg (2,9 lb)
SK 2,5 M/TL	SKBD200150	B	1,5	2,0	20	16	17,4	8,7		12,6	7,0	10,5	28	1,4 kg (3,0 lb)
SK 3,5 M/TL	SKCD200220	C	2,2	3,0	25	20	23,2	11,9		17,0	9,6	14,4	28	2,1 kg (4,6 lb)
SK 4,5 M/TL	SKDD200300	D	3,0	3,0	25	16	23,6	12,5		16,6	12,6	18,9	20	4,5 kg (9,9 lb)
SK 5 TL	SKD3200400	D	4,0	5,0		20		15,7		19,5	17,0	25,5	20	

Tabella 2-4 Unità Digidrive SK trifase da 380 a 480 Vc.a. ±10% da 48 a 62 Hz

Numero modello		Taglia	Potenza nominale motore		Specifiche Fusibili in ingresso	Corrente di ingresso tipica a pieno carico	Corrente max ingresso in serv. continuo	Valore efficace 100% corrente di uscita	Sovracorrente al 150% per 60s	Valore minimo resistore di frenatura	Peso
LS	CT		kW	HP	A	A	A	A	A	Ω	
SK 1 T	SKB3400037	B	0,37	0,5	6	1,7	2,5	1,3	1,95	100	1,2 kg (2,7 lb)
SK 1,2 T	SKB3400055	B	0,55	0,75	6	2,5	3,1	1,7	2,55	100	
SK 1,5 T	SKB3400075	B	0,75	1,0	6	3,1	3,75	2,1	3,15	100	1,3 kg (2,9 lb)
SK 2 T	SKB3400110	B	1,1	1,5	6	4,0	4,6	2,8	4,2	100	
SK 2,5 T	SKB3400150	B	1,5	2,0	10	5,2	5,9	3,8	5,7	100	2,1 kg (4,6 lb)
SK 3,5 T	SKC3400220	C	2,2	3,0	16	7,3	9,6	5,1	7,65	100	
SK 4,5 T	SKC3400300	C	3,0	3,0	16	9,5	11,2	7,2	10,8	55	4,7 kg (10,4 lb)
SK 5,5 T	SKC3400400	C	4,0	5,0	16	11,9	13,4	9,0	13,5	55	
SK 7 T	SKD3400550	D	5,5	7,5	16	12,4	14,3	13,0	19,5	53	
SK 10 T	SKD3400750	D	7,5	10,0	20	15,6	16,9	16,5	24,75	53	

Frequenza di uscita

Da 0 a 550 Hz

Tensione di uscita

Modelli a 110 V

Trifase, da 0 a 240Vc.a. (massimo di 240 Vc.a. impostato nel Pr **08**).

NOTA

I drives a 110V contengono un circuito elevatore di tensione sull' ingresso AC.

Modelli a 200 V e 400 V

Trifase, da 0 al valore nominale del convertitore (massimo di 240 o di 480 Vc.a. impostato nel Pr **08**).

NOTA

Durante la decelerazione, la tensione di uscita può essere aumentata del 20%. Vedere il Pr **30** on page 38.

NOTA

La frequenza in uscita può essere aumentata del 20% durante la decelerazione. Vedere il Pr **30** on page 38.

NOTA

I valori massimi degli ingressi di corrente in servizio continuo sono utilizzati per calcolare i valori nominali dei fusibili e i diametri dei cavi. Nei casi in cui non siano indicate correnti massime d'ingresso in servizio continuo, servirsi dei valori della corrente d'ingresso tipica a pieno carico. Per i dati sui cavi e sui fusibili, vedere la *Guida sui dati tecnici del Digidrive SK*.

3 Installazione meccanica



Contenitore

Il convertitore è inteso ad essere montato in un contenitore che impedisca l'accesso da parte di personale che non sia addestrato e autorizzato e che impedisca l'ingresso di agenti contaminanti. È progettato per l'uso in un ambiente classificato con grado di inquinamento 2 in conformità alla normativa IEC 60664-1. Ciò significa che solo una contaminante asciutto e non conduttivo è ammesso.

Il drive standard e' conforme al grado di protezione IP20.

3.1 Protezione contro le fiamme

L' involucro del drive, adeguato per installazioni in USA a NEMA 12, non è classificato come antifiamma. Per questo scopo deve essere previsto, in aggiunta, un apposito contenitore antifiamma.

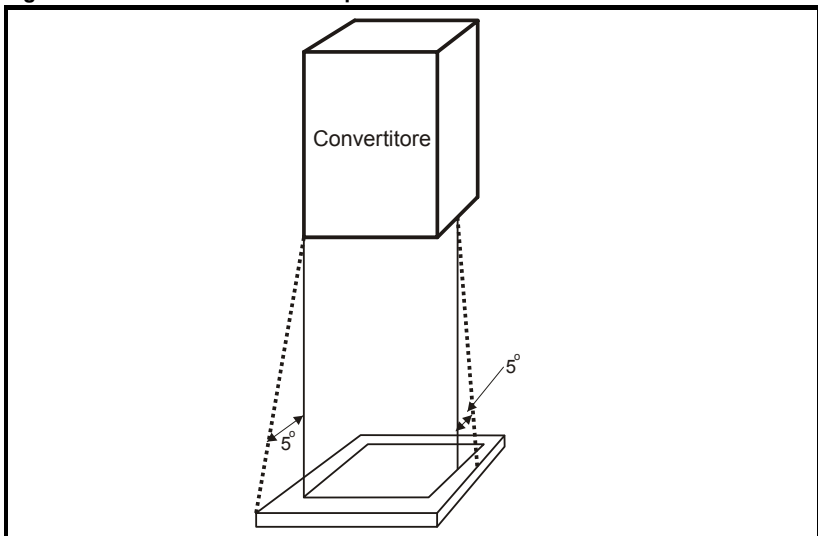
Per installazioni non in USA raccomandiamo quanto segue realizzato secondo IEC 62109-1; standard per inverter per impieghi nel Fotovoltaico.

Il contenitore deve essere metallico e/o di polimero. Il polimero deve rispettare le specifiche UL 94 classe 5VB nel punto di minimo spessore.

I componenti relativi al filtraggio dell' aria devono essere almeno classe V-2.

La posizione e la dimensione del pannello inferiore deve coprire l' area mostrata in Figura 3-1. Tutte le parti laterali interne all' area tracciata dall' angolo di 5° sono da considerarsi come parti del pannello inferiore del contenitore antifiamma.

Figura 3-1 Dimensionamento del pannello inferiore del contenitore antifiamma

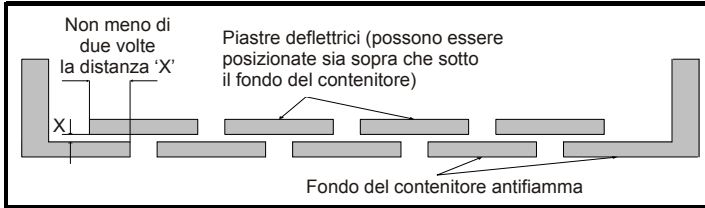


Il pannello inferiore, incluse le parti laterali considerate come parte del fondo, devono essere progettate per evitare fuoriuscita di materiale infiammabile con assenza di aperture o con adeguati deflettori. Questo significa che eventuali aperture per il passaggio di cavi etc. devono essere sigillati con materiale che rispetti le specifiche 5VB o avere un deflettore superiore.

Si veda Figura 3-2 per una adeguata costruzione di un deflettore.

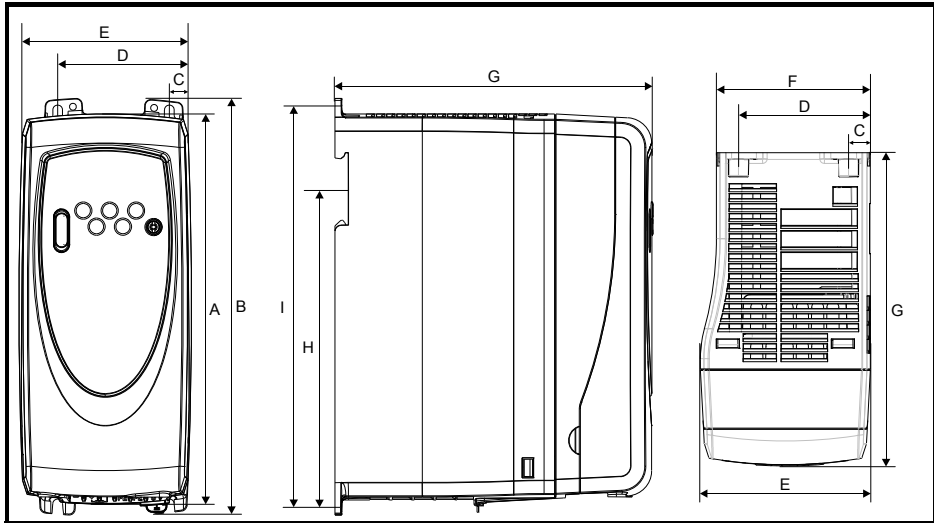
Tutto ciò non si applica in caso di montaggio in un' area operativa elettrica chiusa (con accesso limitato) con un base in cemento.

Figura 3-2 Costruzione dei deflettori in un contenitore antifiama



3.2 Dimensioni e ubicazione delle morsettiere

Figura 3-3 Dimensioni del Digidrive SK



Fori di fissaggio: 4 x M4 (taglie da A a C), 4 x M5 (taglia D)

Tabella 3-1 Dimensioni del Digidrive SK

Taglia convertitore	A		B		C		D		E		F		G		H*		I	
	mm	poll.	mm	poll.	mm	poll.	mm	poll.	mm	poll.	mm	poll.	mm	poll.	mm	poll.	mm	poll.
A	140	5,51	154	6,06	11	0,43	64	2,52	75	2,95			145	5,71	104	4,09	143	5,63
B	190	7,48	205	8,07	10,9	0,43	65,9	2,6	85	3,35	77	3,0	156	6,15	155,5	6,12	194	7,64
C	240	9,45	258	10,16	10,4	0,41	81,1	3,2	100	3,94	91,9	3,62	173	6,81			244	9,61
D	300	11,81	335	13,19	14,5	0,57	100,5	3,96	115	4,53			198	7,80			315	12,4

*Le taglie C e D non sono montabili a guida DIN

NOTA

Se si ricorre al montaggio su sbarra DIN in un'installazione in cui il convertitore sarà soggetto a urti e a vibrazioni, si raccomanda di utilizzare le viti inferiori di fissaggio per vincolare il convertitore alla piastra di supporto.

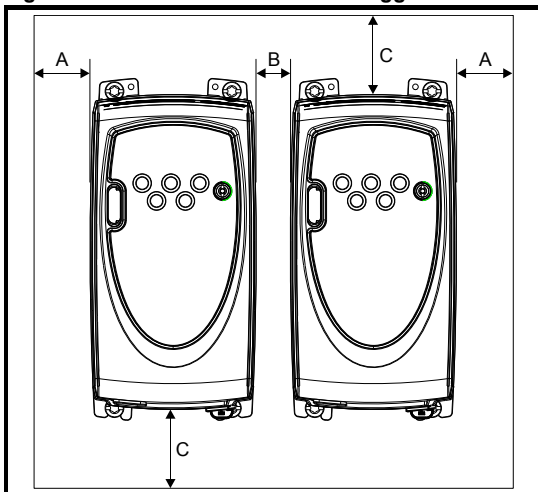
Se invece l'installazione è destinata all'esposizione a urti e vibrazioni di notevole entità, si raccomanda allora il montaggio sulla piastra e non su sbarra DIN.

NOTA

Il meccanismo di montaggio sulla sbarra DIN è stato studiato in modo da non richiedere l'impiego di attrezzi per l'installazione e la rimozione del convertitore dalla sbarra stessa. Prima di procedere all'installazione, assicurarsi che le alette superiori di montaggio siano posizionate correttamente sulla sbarra DIN.

Le guide DIN da utilizzare devono essere conformi a DIN46277-3

Figura 3-4 Distanze minime di montaggio



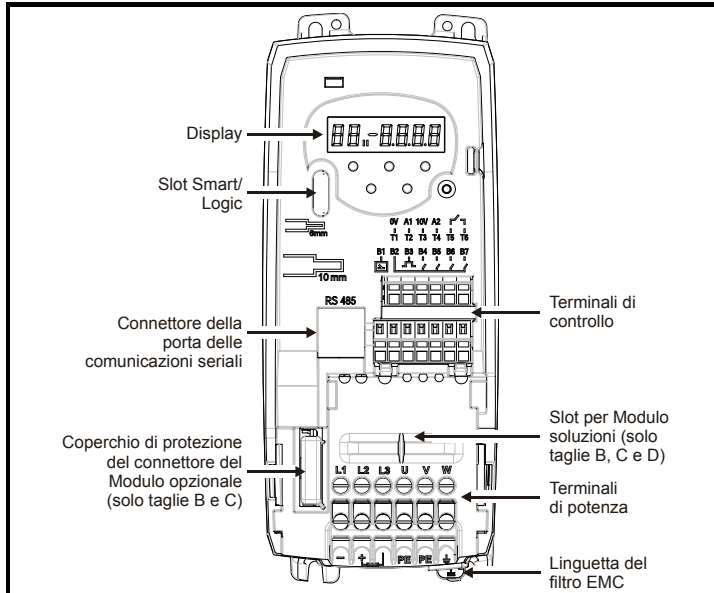
Taglia convertitore	A		B		C	
	mm	poll.	mm	poll.	mm	poll.
A	10	0,39	0	0	100	3,94
B ($\leq 0,75\text{kW}$)			10*	0,39*		
B ($\geq 1,1\text{kW}$) o B (110V)			0	0		
C			50*	1,97*		
D			0	0		

*Questo e' lo spazio minimo tra i drives e la base del quadro quando montati a pannello.

Tabella 3-2 Coppia di serraggio per le squadrette di fissaggio

Taglia convertitore	Coppia di serraggio
A a C	1,3 a 1,6 Nm
D	2,5 a 2,8 Nm

Figura 3-5 Parti costitutive del convertitore (in figura, convertitore di taglia B)



Informazioni sulla sicurezza	Dati nominali	Installazione meccanica	Collegamenti elettrici	Tastiera e display	Parametri	Messa in servizio con Avviamento rapido	Funzioni diagnostiche	Opzioni	Informazioni sulla certificazione UL
------------------------------	---------------	--------------------------------	------------------------	--------------------	-----------	---	-----------------------	---------	--------------------------------------

4 Collegamenti elettrici

4.1 Collegamenti dei terminali di alimentazione

Figura 4-1 Collegamenti dei terminali di alimentazione delle unità di taglia A

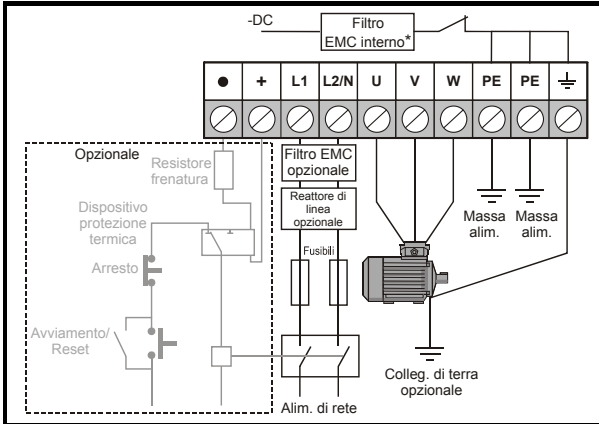
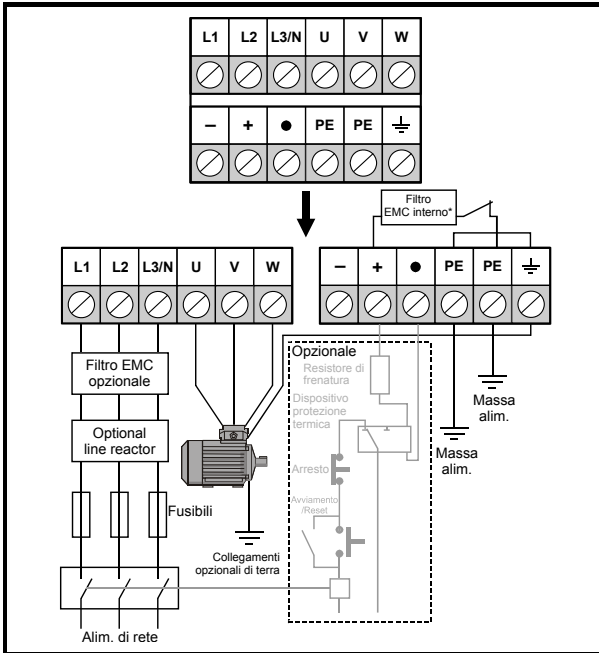


Figura 4-2 Collegamenti dei terminali di alimentazioni delle unità di taglia B, C e D



*Per ulteriori informazioni, vedere sezione 4.3 EMC a pagina 17.

NOTA Sul Digidrive SK taglia B a 110 V, l'alimentazione deve essere connessa tra L1 e L3/N

NOTA Sul Digidrive SK taglia D, il filtro EMC interno e' connesso la -DC Bus

NOTA I terminali per la frenatura non sono previsti sul drive taglia A a 110V.

NOTA Nei Digidrive SK taglia B 110 V, il terminale -DC bus (-) non e' connesso internamente



Fusibili/MCB

L'alimentazione in c.a. al convertitore deve essere adeguatamente protetta contro le correnti di sovraccarico e i cortocircuiti. La mancata osservanza di tali requisiti causerà un rischio di incendio. Per i dati riguardanti i fusibili, vedere la *Guida Tecnica del Digidrive SK*.



Il convertitore deve essere collegato a terra mediante un conduttore in grado di sopportare un'eventuale corrente dovuta a guasto. Vedere inoltre l'avvertenza nella sezione 4.2 *Dispersione di terra* relativa all' argomento.



Al fine di evitare pericoli d'incendio e conservare la certificazione UL, si raccomanda si rispettare le coppie di serraggio specificate per i terminali di terra e di alimentazione. Vedere la tabella di seguito.

Taglia del telaio	Coppia massima vite terminali alimentazione
A	0,5 N m / 4,4 lb in
B, C e D	1,4 N m / 12,1 lb in

4.1.1 Numero di avviamenti all'ora

Avviamenti elettrici

Con l'alimentazione collegata in continuo, il numero di avviamenti per ora del motore elettrico è limitato solo dai limiti termici del motore e del convertitore.

Avviamenti in rete

Il numero di avviamenti su collegamento all'alimentazione di rete in c.a. è limitato. Il circuito di avviamento consente alla prima accensione tre avviamenti consecutivi ad intervalli di 3 secondi. Se si supera il numero nominale di avviamenti per ora, riportato nella seguente tabella, si potrebbe danneggiare il circuito di avviamento.

Taglia convertitore	Avviamenti massimi all'ora ad intervalli uniformemente distribuiti su collegamento alla linea c.a.
A a D	20



Resistori di frenatura - Temperature elevate e protezione contro le correnti di sovraccarico

Poiché i resistori di frenatura possono raggiungere temperature elevate, occorre collocarli opportunamente affinché non possano essere provocati danni. Utilizzare un cavo con isolamento resistente alle temperature elevate.

È essenziale che il resistore di frenatura sia protetto riguardo condizioni di sovraccarico provocate da un guasto al circuito di controllo del freno. Salvo che il resistore sia provvisto di una protezione integrata, occorre utilizzare un circuito come quelli mostrati nelle Figure 4-1 e Figure 4-2. Il dispositivo di protezione termica scollega l'alimentazione in c.a. al convertitore. Non impiegare contatti del relè in c.a. direttamente in serie con il circuito del resistore di frenatura, in quanto in detto circuito circola corrente in c.c.

NOTA Quando si collega un drive mono/trifase M/TL ad una alimentazione monofase, utilizzate i terminali L1 e L3.

NOTA Per i collegamenti dei terminali di controllo, vedere il Pr **05** a pagina 28.

NOTA Per informazioni sul filtro EMC interno, vedere sezione 4.3 *EMC*.

4.2 **Dispersione di terra**

La corrente di dispersione di terra dipende dalla presenza o dall'assenza del filtro EMC interno. Il convertitore viene fornito con il filtro installato. Le istruzioni per la rimozione del filtro EMC interno sono fornite nella sezione 4.3.2 *Rimozione del filtro EMC interno*.

Con il filtro EMC interno installato

30 μ A c.c. (resistore di dispersione interno da 10 M Ω , utile quando si misura la corrente di dispersione in c.c.)

Taglia A

Convertitori monofase a 110 V

4 mA c.a. massimo a 110 V, 50 Hz (proporzionale alla frequenza e alla tensione di alimentazione)

Convertitori monofase a 200 V

10 mA c.a. massimo a 230 V, 50 Hz (proporzionale alla frequenza e alla tensione di alimentazione)

Taglia B

Convertitori monofase a 110 V

10 mA c.a. massimo a 110 V, 50 Hz (proporzionale alla frequenza e alla tensione di alimentazione)

Taglie B e C

Convertitori monofase a 200 V

20 mA c.a. massimo a 230 V, 50 Hz (proporzionale alla frequenza e alla tensione di alimentazione)

Convertitori trifase a 200 V

8 mA c.a. massimo a 230 V, 50 Hz (proporzionale alla frequenza e alla tensione di alimentazione)

Convertitori trifase a 400 V

8,2 mA c.a. massimo a 415 V, 50 Hz (proporzionale alla frequenza e alla tensione di alimentazione)

Taglia D

Convertitori monofase a 200 V

20,5 mA c.a. massimo a 230 V, 50 Hz (proporzionale alla frequenza e alla tensione di alimentazione)

Convertitori trifase a 200 V

8 mA c.a. massimo a 230 V, 50 Hz (proporzionale alla frequenza e alla tensione di alimentazione)

Convertitori trifase a 400 V

10,5 mA c.a. massimo a 415 V, 50 Hz (proporzionale alla frequenza e alla tensione di alimentazione)

NOTA Le suddette correnti di dispersione sono unicamente quelle del convertitore con il filtro EMC interno collegato, mentre non sono prese in considerazione eventuali correnti di dispersione del motore o del suo cavo.

Con il filtro EMC interno rimosso

<1 mA

NOTA

Si noti che in entrambi i casi è presente un dispositivo interno di soppressione delle sovratensioni collegato a terra. In circostanze normali, in tale dispositivo circola un livello trascurabile di corrente.



Quando il filtro EMC interno è installato, la corrente di dispersione è elevata. In questo caso, deve essere realizzato un collegamento permanente fisso di terra utilizzando due conduttori indipendenti, ciascuno dei quali con sezione pari o maggiore di quella dei conduttori di alimentazione. A tal fine, il convertitore è provvisto di due terminali di terra. In questo modo, si evitano pericoli per la sicurezza in caso di perdita di un collegamento. Per conformità agli standard europei sono richieste entrambe le connessioni di terra.

4.2.1 Utilizzo di interruttori differenziali (ELCB) / del dispositivo di corrente residua (RCD)

Esistono tre tipi comuni di ELCB / RCD:

Tipo AC - rileva le correnti di guasto in c.a.

Type A - rileva le correnti di guasto in c.a. e pulsanti in c.c. (a condizione che la c.c. arrivi a zero almeno una volta ogni mezzo ciclo)

Tipo B - rileva le correnti di guasto in c.a., pulsanti in c.c. e filtrate in c.c.

- Il tipo AC non deve mai essere utilizzato nei convertitori.
- Il tipo A può essere impiegato unicamente in convertitori monofase
- Il tipo B deve essere utilizzato nei convertitori trifase

4.3 EMC

4.3.1 Filtro EMC interno

Si raccomanda di lasciare in posizione il filtro EMC interno, salvo che non vi sia un motivo specifico per rimuoverlo.

Se il convertitore è utilizzato con un'alimentazione IT, allora occorre rimuovere il filtro.

Il filtro EMC interno riduce le emissioni in radiofrequenza nell'alimentazione di rete.

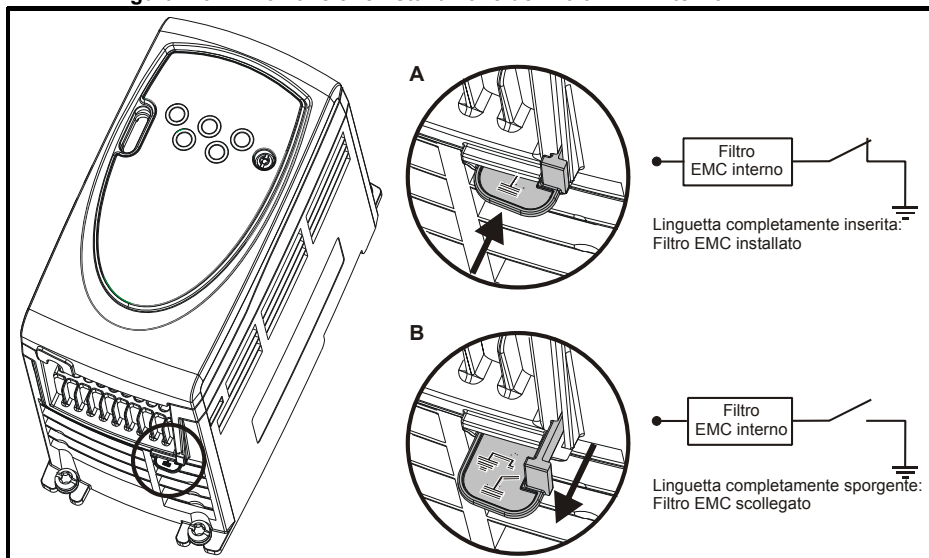
Quando il cavo del motore è più corto di 4 m, il filtro consente la conformità ai requisiti della EN 61800-3:2004 per il secondo ambiente.

Per i cavi del motore di lunghezza maggiore di 4 m, il filtro continua ad assicurare un'utile riduzione del livello di emissione. Quando poi il filtro viene utilizzato con un cavo schermato di qualsiasi lunghezza fino al limite previsto per il convertitore, è improbabile che le apparecchiature industriali vicine siano disturbate. Si raccomanda di utilizzare il filtro in tutte le applicazioni, salvo che la corrente di dispersione a terra non sia accettata o che si verifichino le condizioni riportate sopra.

Quando utilizzato il filtro interno EMC del Digidrive SK taglia D, I cavi motore (U,V e W) devono essere fatti passare due volte attraverso l' anello di ferrite (fornito con il drive). Con questo accorgimento il drive e' conforme per operare nel secondo ambiente.

4.3.2 Rimozione del filtro EMC interno

Figura 4-3 Rimozione e reinstallazione del filtro EMC interno



4.3.3 Ulteriori precauzioni EMC

Nel caso in cui si applichino requisiti più severi sulle emissioni EMC, occorre adottare ulteriori precauzioni EMC:

- Funzionamento nel primo ambiente della EN 61800-3:2004
- Conformità alle norme generiche sulle emissioni
- Apparecchiature sensibili alle interferenze elettriche funzionanti in aree attigue

In questo caso, occorre utilizzare:

- Il filtro esterno EMC opzionale
- Un cavo schermato del motore, con lo schermo bloccato sul pannello metallico di messa a massa
- Un cavo di controllo schermato, con lo schermo bloccato sul pannello metallico di messa a massa.

Tutte le istruzioni necessarie sono fornite nella *Guida Tecnica del Digidrive SK*

Per l'impiego con il Digidrive SK, è inoltre disponibile un'intera serie di filtri EMC esterni.

4.4 Specifiche degli I/O sui terminali di controllo



AVVERTENZA

I circuiti di controllo sono isolati da quelli di alimentazione nel convertitore mediante un solo isolamento standard (isolamento singolo). L'installatore deve accertarsi che tutti i circuiti esterni di controllo non possano accidentalmente essere toccati dal personale ricoprendoli con almeno uno strato isolante (isolamento supplementare) classificato per le tensioni di alimentazione in c.a.



AVVERTENZA

Nel caso in cui sia necessario collegare i circuiti di controllo ad altri circuiti classificati come a Tensione molto bassa di sicurezza (SELV) (ad esempio quello di un personal computer), sarà necessario installare un'ulteriore barriera isolante al fine di conservare la classificazione SELV.



La segnalazione di cui sopra si applica anche al connettore sul PCB dedicato alle opzioni Solution Module. Per consentire l' inserimento di un Solution Module sul Digidrive SK, deve essere rimossa la copertura di protezione per poter accedere al connettore stesso. Figura 3-5 a pagina 13. La copertura protegge dal contatto diretto accidentale da parte dell' utilizzatore. Quando la protezione e' rimossa ed inserito un Solution Module, e' il modulo a garantire la protezione necessaria. La rimozione del Modulo senza il reintegro della protezione lascia esposto il connettore con possibilita' di danneggiamento in caso di contatto diretto da parte dell' utilizzatore.

NOTA Per le informazioni e i diagrammi di impostazione dei terminali, vedere il Pr **05** a pagina 28 (*Configurazione del convertitore*).

NOTA Gli ingressi digitali funzionano soltanto con logica positiva.

NOTA Gli ingressi analogici sono unipolari. Per informazioni riguardanti la possibilita' di un ingresso bipolare, si faccia riferimento alla *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato*.

T1 Comune 0 V

T2 Ingresso analogico 1 (A1), di tensione o di corrente (vedere il Pr 16)	
Tensione / ingresso corrente	da 0 a 10 V / mA come campo valori del parametro
Campo valori del parametro	4-20, 20-4, 0-20, 20-0, 4-.20, 20-.4, VoLt
Scalatura	Campo valori dell'ingresso scalato automaticamente sul Pr 01 Velocità minima preimpostata / Pr 02 Velocità massima preimpostata
Impedenza di ingresso	200 Ω (corrente) / 100 kΩ (tensione)
Risoluzione	0,1%

0-20: Ingresso di corrente da 0 a 20 mA (20 mA a fondo scala)

20-0: Ingresso di corrente da 20 a 0 mA (0 mA a fondo scala)

4-20: Ingresso di corrente da 4 a 20 mA con allarme per perdita dell'anello di corrente (cL1) (20 mA a fondo scala)

20-4: Ingresso di corrente da 20 a 4 mA con allarme per perdita dell'anello di corrente (cL1) (4 mA a fondo scala)

4-.20: Ingresso di corrente da 4 a 20 mA senza allarme per perdita dell'anello di corrente (cL1) (20 mA a fondo scala)

20-.4: Ingresso di corrente da 20 a 4 mA senza allarme per perdita dell'anello di corrente (cL1) (4 mA a fondo scala)

VoLt: Ingresso da 0 a 10 V

T3 Uscita riferimento +10 V	
Corrente massima di uscita	5 mA

T4 Ingresso analogico 2 (A2), ingresso di tensione o digitale	
Tensione / Ingresso digitale	da 0 a +10 V / da 0 a +24 V
Scalatura (come ingresso di tensione)	Campo valori dell'ingresso scalato automaticamente sul Pr 01 Velocità minima preimpostata / Pr 02 Velocità massima preimpostata
Risoluzione	0,1%
Impedenza di ingresso	100 k Ω (tensione) / 6k8 (ingresso digitale)
Tensione di soglia normale (come ingresso digitale)	+10 V (solo logica positiva)

T5 Relè di stato - Stato del convertitore (normalmente aperto)	
T6	
Tensione nominale sui contatti	240 V c.a. 30 V c.c.
Corrente nominale massima sui contatti	2 A c.a. 240 V 4 A c.c. 30 V carico resistivo (2A 35 V c.c. per i requisiti di certificazione UL). 0,3 A c.c. 30 V carico induttivo (L/R = 40 ms)
Valori nominali minimi raccomandati sui contatti	12 V 100 mA
Isolamento dei contatti	1,5 kV c.a. (categoria II per protezione contro le sovratensioni)
Funzionamento del contatto (stato convertitore - condizione di default)	APERTO Alimentazione in c.a. rimossa dal convertitore Alimentazione in c.a. applicata al convertitore con quest'ultimo in allarme CHIUSO Alimentazione in c.a. applicata al convertitore con quest'ultimo nello stato 'pronto per il funzionamento' oppure 'in funzione' (non in allarme)



Nel circuito del relè di stato, inserire un fusibile o un altro dispositivo di protezione contro le sovracorrenti.



Nel caso al relè di stato venga connesso un carico induttivo occorre utilizzare un diodo di ricircolo in parallelo al carico.

B1 Uscita analogica di tensione - Velocità del motore	
Uscita di tensione	da 0 a +10 V
Scalatura	0 V rappresenta un'uscita 0Hz / giri/min +10 V rappresenta il valore del parametro Pr 02 Velocità massima preimpostata
Corrente massima di uscita	5 mA
Risoluzione	0,1%

B2 Uscita +24 V	
Corrente massima di uscita	100 mA

B3 Uscita digitale - Velocità zero (o ingresso digitale)	
Campo di tensione	da 0 a +24 V
Corrente massima di uscita	50 mA a +24 V (sorgente di corrente)

NOTA

La corrente totale disponibile dall'uscita digitale più l'uscita +24V è di 100 mA. Il Terminale B3 può essere configurato come ingresso digitale, uscita frequenza o uscita PWM. Per informazioni più dettagliate consultare la guida utente avanzata "Digidrive SK Advanced User Guide".

B4 Ingresso digitale - Abilitazione/Reset*/**	
B5 Ingresso digitale - Marcia avanti**	
B6 Ingresso digitale - Marcia inversa**	
B7 Ingresso digitale - Selezione riferimento di velocità locale/remoto (A1/A2)	
Logica	Solo logica positiva
Campo di tensione	da 0 a +24 V
Tensione nominale di soglia	+10 V

Il terminale B7 può essere configurato come ingresso termistor o ingresso frequenza. Per maggiori informazioni fare riferimento alla guida Avanzata dell'utente del Digidrive SK.

Se il terminale di abilitazione viene aperto, l'uscita del convertitore è disabilitata e il motore si arresta per inerzia. Una volta che il terminale di abilitazione si è nuovamente chiuso, il convertitore viene riabilitato solo dopo 1,0 s.

*Dopo un allarme del convertitore, l'apertura e la chiusura del terminale di abilitazione determinerà il reset del convertitore. Se il terminale di Marcia avanti o di Marcia inversa è chiuso, il convertitore funzionerà immediatamente.

**Dopo un allarme del convertitore e un comando di reset trasmesso mediante il tasto Arresto/Reset, occorrerà aprire e chiudere i terminali di Abilitazione, di Marcia avanti e di Marcia inversa affinché l'azionamento possa funzionare. In tal modo, si impedisce che il convertitore venga avviato quando si preme il tasto di Arresto/Reset.

Qualora i terminali di abilitazione, marcia avanti e marcia inversa fossero attivati sul livello, a seguito di un allarme questi verranno riconfigurati per l'attivazione sul fronte. Vedere * e ** sopra.

Se i terminali di Abilitazione e Marcia avanti o di Abilitazione e Marcia inversa sono chiusi all'accensione, il convertitore raggiungerà immediatamente una velocità preimpostata.

Se entrambi i terminali di marcia avanti e di marcia inversa sono chiusi, il convertitore si arresta secondo il controllo di rampa e i modi di arresto impostati nel Pr 30 e nel Pr 31.

Informazioni sulla sicurezza

Dati nominali

Installazione meccanica

Collegamenti elettrici

Tastiera e display

Parametri

Messa in servizio con Avviamento rapido

Funzioni diagnostiche

Opzioni

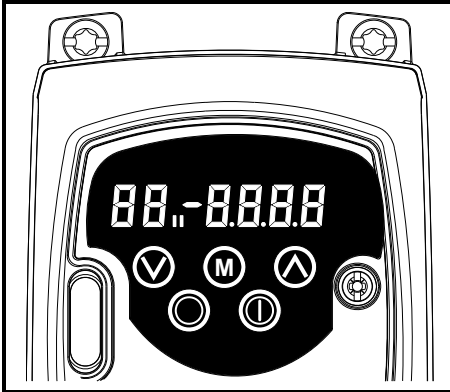
Informazioni sulla certificazione UL

5 Tastiera e display

Il display e la tastiera vengono utilizzati per le operazioni seguenti:

- Visualizzare lo stato operativo del convertitore
- Visualizzare i codici di anomalia o di allarme
- Leggere e cambiare i valori dei parametri
- Arrestare, avviare e ripristinare il convertitore

Figura 5-1 Tastiera e display



Il display indica se attiva la mappatura per motore 1 o motore 2

5.1 Tasti di programmazione

Il tasto **MODO** serve per cambiare il modo di funzionamento del convertitore.

I tasti **SU** e **GIÙ** consentono di selezionare i parametri e di modificarne i valori. Nel modo tastiera, essi vengono utilizzati per incrementare e diminuire la velocità del motore.

5.2 Tasti di controllo

Il tasto **AVVIAMENTO** serve per avviare il convertitore nel modo tastiera.

Il tasto **ARRESTO/RESET** serve, nel modo tastiera, per arrestare e resettare il convertitore. Può inoltre essere utilizzato per resettare il convertitore nel Modo terminale.

NOTA Con l default USA il tasto **ARRESTO/RESET** sarà abilitato

NOTA E' possibile cambiare i valori dei parametri più velocemente. Per una descrizione dettagliata, vedere la *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato*.

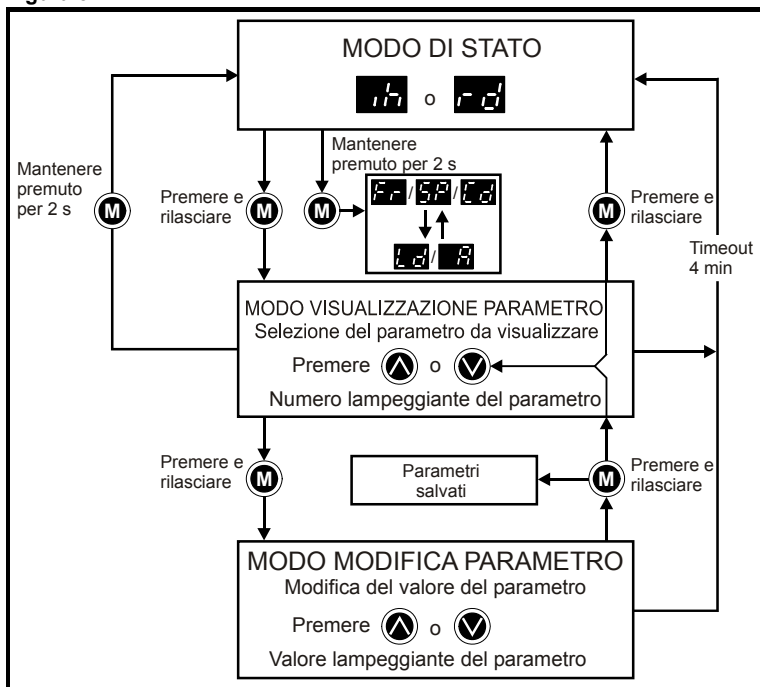
5.3

Selezione e modifica dei parametri

NOTA

Questa procedura fornisce le istruzioni a partire dalla prima accensione del convertitore e considera che non siano stati collegati terminali, non siano stati modificati parametri e non siano state inserite sicurezze.

Figura 5-2



Nel Modo stato, se si mantiene premuto il tasto **M** MODO per 2 secondi, il display passerà dall'indicazione della velocità a quella del carico e viceversa.

Se si preme e si rilascia il tasto **M** MODO, il display passa dal Modo stato al Modo visualizzazione parametro. Nel Modo visualizzazione parametro, il display a sinistra visualizza il numero lampeggiante del parametro e in quello a destra compare il valore di detto parametro.

Se si preme e si rilascia nuovamente il tasto **M** MODO, il display passa dal Modo visualizzazione parametro al Modo modifica parametro. Nel Modo modifica parametro, il display a destra visualizza il valore lampeggiante relativo al parametro mostrato nel display a sinistra.

Se si preme il tasto **M** MODO nel Modo modifica parametro, il convertitore viene riportato al Modo visualizzazione parametro. Se si preme nuovamente il tasto **M** MODO, il convertitore tornerà al Modo stato, ma se si preme il tasto **▲** su o **▼** giù per cambiare il parametro visualizzato prima di agire sul tasto **M** MODO, alla pressione di quest'ultimo (tasto **M** MODO) si otterrà nuovamente il passaggio del display al Modo modifica parametro. L'utente potrà così commutare molto facilmente fra i modi di visualizzazione e di modifica del parametro durante la messa in servizio del convertitore.

Informazioni sulla sicurezza

Dati nominali

Installazione meccanica

Collegamenti elettrici

Tastiera e display

Parametri




Messa in servizio con Avviamento rapido

Funzioni diagnostiche




Opzioni

Informazioni sulla certificazione UL



Modi di stato

Display sinistro	Stato	Spiegazione
	Convertitore pronto	Il convertitore è abilitato e pronto per un comando di avvio. Il ponte di uscita è inattivo.
	Convertitore inibito	Il convertitore è inibito per la mancanza di un comando di abilitazione, oppure perché è in corso un arresto per inerzia, oppure il convertitore viene inibito durante il resettaggio di un allarme.
	Convertitore in allarme	Il convertitore è andato in allarme. Il relativo codice di allarme viene visualizzato nel display a destra.
	Frenatura mediante iniezione in c.c.	Al motore viene applicata corrente di iniezione in c.c. di frenatura.
	Mancanza rete	Vedere <i>Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato</i>


Indicazioni della velocità


Mnemonica sul display	Spiegazione
	Frequenza di uscita del convertitore in Hz
	Velocità di rotazione del motore in giri/min
	Velocità della macchina in unità definite dall'utente

Indicazioni del carico

Mnemonica sul display	Spiegazione
	Corrente di carico come % della corrente di carico nominale del motore
	Corrente in uscita per fase in Ampere del convertitore

5.4 Salvataggio dei parametri

Quando si preme il tasto  MODO per passare dal modo di modifica parametro a quello di visualizzazione parametro, i valori dei parametri vengono salvati automaticamente.

NOTA I parametri dal Pr 61 al Pr 80 vengono memorizzati solo se il tasto  ARRESTO/RESET viene premuto per 2 s.

5.5 Accesso ai parametri

Esistono 3 livelli di accesso ai parametri controllati dal Pr 10, che determina quali parametri sono accessibili. Vedere Tabella 5-1.

L'impostazione della Sicurezza utente Pr 25 determina se l'accesso ai parametri è in sola lettura (RO) oppure in lettura/scrittura (RW).

Tabella 5-1

Accesso ai parametri (Pr 10)	Parametri accessibili
L1	dal Pr 01 al Pr 10
L2	dal Pr 01 al Pr 60
L3	dal Pr 01 al Pr 95

5.6 Codici di sicurezza

L'impostazione di un codice di sicurezza consente l'accesso di sola visualizzazione a tutti i parametri.

Un codice di sicurezza viene attivato nel convertitore quando si imposta il Pr **25** su un valore diverso da 0 e si seleziona **Loc** nel Pr **10**. Quando si preme il tasto **M** MODO, il Pr **10** passa automaticamente da **Loc** a **L1** e altrettanto automaticamente il Pr **25** viene impostato a 0 in modo da nascondere il codice di sicurezza.

L'impostazione del Pr **10** può essere cambiata selezionando L2 o L3 per autorizzare l'accesso di sola visualizzazione ai parametri.

5.6.1 Impostazione di un codice di sicurezza

- Impostare il Pr **10** su L2.
- Impostare il Pr **25** sul codice di sicurezza desiderato, per es. 5
- Impostare il Pr **10** su LoC.
- Premere il tasto **M** MODO
- A questo punto, il Pr **10** viene resettato su L1 e il Pr **25** su 0.
- Il codice di sicurezza sarà ora attivato nel convertitore.
- La sicurezza viene attivata anche se si spegne il convertitore dopo avere impostato un codice di sicurezza nel Pr **25**.

5.6.2 Disattivazione di un codice di sicurezza

- Selezionare il parametro da modificare
- Premere il tasto **M** MODO, dopodiché sul display a destra compare l'indicazione lampeggiante 'CodE' (Codice)
- Per iniziare l'immissione del codice di sicurezza, premere il tasto **▲** SU. Sul display a sinistra compare 'Co'
- Immettere il codice di sicurezza corretto
- Premere il tasto **M** MODO
- Se si è digitato il codice di sicurezza corretto, il display a destra lampeggerà e si potrà quindi effettuare la modifica.
- Se si è immesso un codice di sicurezza errato, sul display a sinistra lampeggerà il numero del parametro. Si deve quindi eseguire nuovamente la procedura descritta sopra.

5.6.3 Riattivazione del codice di sicurezza

Una volta disattivato un codice di sicurezza e apportate le modifiche richieste ai parametri, procedere come segue per riattivare lo stesso codice di sicurezza:

- Impostare il Pr **10** su LoC
- Premere il tasto **●** ARRESTO/RESET


5.6.4 Reimpostazione del codice di sicurezza su 0 (zero) - nessuna sicurezza

- Impostare il Pr **10** su L2
- Andare al Pr **25**
- Disattivare la sicurezza come descritto sopra.
- Impostare il Pr **25** su 0
- Premere il tasto **M** MODO.


NOTA

Qualora l'utente abbia smarrito o dimenticato un codice di sicurezza, si deve rivolgere al LEROY-SOMER.

5.7 Reimpostazione del convertitore sui valori di default

- Impostare il Pr **10** su L2
- Impostare il Pr **29** su Eur e premere il tasto  MODO. In questo modo, vengono caricati i parametri a 50 Hz di default.

oppure

- Impostare il Pr **29** su USA e premere il tasto  MODO. Vengono così caricati i parametri a 60 Hz di default.

6 Parametri

I parametri sono suddivisi in gruppi appropriati come segue:

Livello 1

Dal Pr **01** al Pr **10**: Parametri di impostazione generale del convertitore

Livello 2

Dal Pr **11** al Pr **12**: Parametri di impostazione del funzionamento del convertitore

Dal Pr **15** al Pr **21**: Parametri di riferimento

Dal Pr **22** al Pr **29**: Configurazione del display / tastiera

Dal Pr **30** al Pr **33**: Configurazione del sistema

Dal Pr **34** al Pr **36**: Configurazione degli I/O utente nel convertitore

Dal Pr **37** al Pr **42**: Configurazione del motore (impostazione non standard)

Dal Pr **43** al Pr **44**: Configurazione delle comunicazioni seriali

Pr **45**: Versione software del convertitore

Dal Pr **46** al Pr **51**: Configurazione del freno meccanico

Dal Pr **52** al Pr **54**: Configurazione del bus di campo

Dal Pr **55** al Pr **58**: Registro allarmi del convertitore

Dal Pr **59** al Pr **60**: Configurazione programmazione ladder del PLC

Dal Pr **61** al Pr **70**: Area di parametri definibili dall'utente

Livello 3

Dal Pr **71** al Pr **80**: Impostazione dei parametri definibili dall'utente

Dal Pr **81** al Pr **95**: Parametri di diagnostica del convertitore

Questi parametri possono essere utilizzati al fine di ottimizzare l'impostazione del convertitore per l'applicazione.

6.1 Descrizione dei parametri - Livello 1

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
01	Velocità minima impostata	da 0 al Pr 02 Hz	0,0	RW

Serve per impostare la velocità minima di rotazione del motore in entrambe le direzioni. (Il riferimento 0 V o l'ingresso di corrente minima di scala rappresenta il valore del Pr **01**)

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
02	Velocità massima impostata	da 0 a 550 Hz	0,0	RW

Serve per impostare la velocità massima di rotazione del motore in entrambe le direzioni.

Se il Pr **02** è impostato al di sotto del Pr **01**, quest'ultimo viene automaticamente impostato al valore del Pr **02**. (Il riferimento +10 V o l'ingresso della corrente a fondo scala rappresenta il valore del Pr **02**)

NOTA La velocità di uscita del convertitore può superare quello impostato nel Pr **02** a causa della compensazione di scorrimento e dei limiti di corrente.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
03	Tempo di accelerazione	da 0 a 3.200,0 s/100 Hz	Eur: 5,0, USA: 33,0	RW
04	Tempo di decelerazione		Eur: 10,0, USA: 33,0	

Imposta il tempo di accelerazione e di decelerazione del motore in entrambe le direzioni in secondi/100Hz.

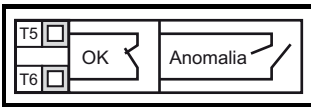
NOTA Qualora si selezioni uno dei modi di rampa standard (vedere il Pr **30** a pagina 38), il convertitore potrebbe prolungare automaticamente il tempo di decelerazione al fine di evitare allarmi per sovratensione (OV) in caso di inerzia del carico eccessiva per la velocità di decelerazione programmata.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
05	Configurazione del convertitore	Al.AV, AV.Pr, Al.Pr, Pr, PAd, E.Pot, tor, Pid, HVAC	Eur: Al.AV, USA: PAd	RW

Il valore del Pr 05 determina automaticamente la configurazione del convertitore.

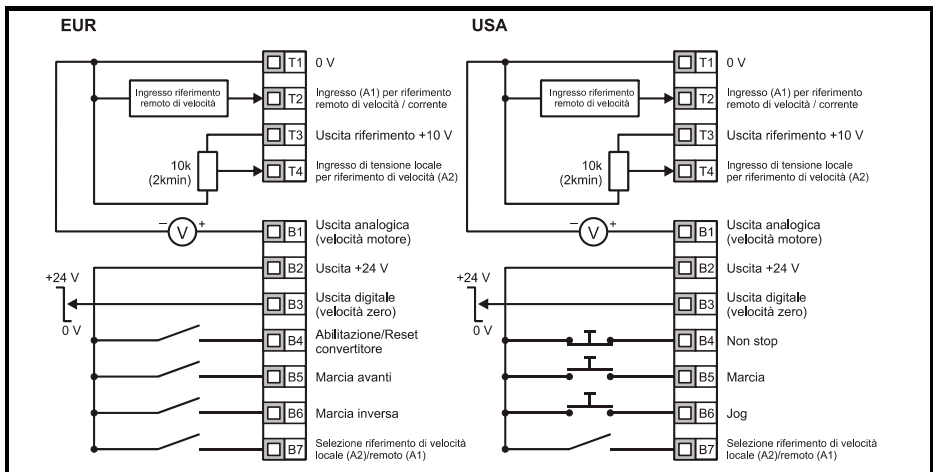
NOTA Una modifica al Pr 05 viene implementata premendo il tasto **M** MODO all'uscita dal Modo modifica parametro. **Affinché una modifica abbia effetto, il convertitore deve essere disabilitato, arrestato o mandato in allarme.** Se il Pr 05 viene modificato durante il funzionamento del convertitore, quando si preme il tasto **M** MODO all'uscita dal Modo modifica parametro, il Pr 05 riacquisterà il valore precedente.

NOTA Modificando il Pr 05, I parametri della particolare configurazione selezionata sono riportati al valore di default.
Per esempio, modificando Pr 05 da Al.AV a Pad, il parametro Pr 11 potrebbe portarsi a 0 (un-latched).
In tutte le impostazioni riportate sotto, il relè di stato viene regolato come relè di stato del convertitore:



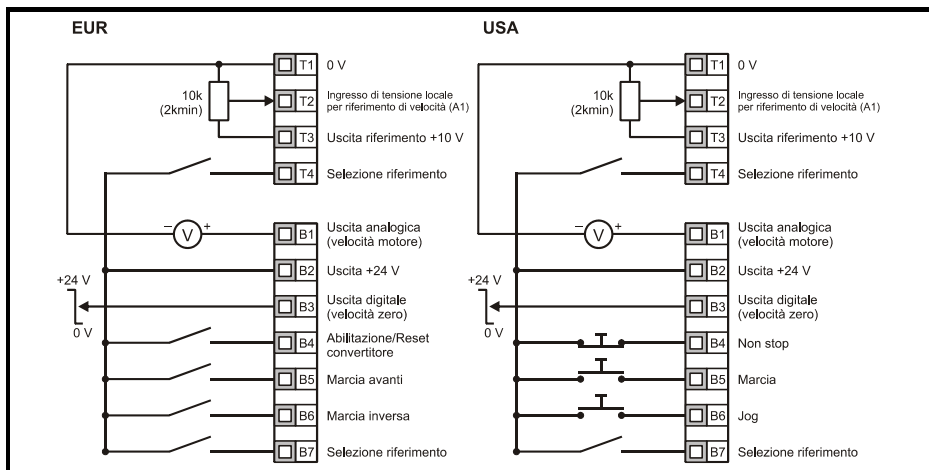
Configurazione	Descrizione
Al.AV	Ingresso di corrente e tensione
AV.Pr	Ingresso di tensione e 3 velocità programmabili
Al.Pr	Ingresso di corrente e 3 velocità programmabili
Pr	4 velocità programmabili
PAd	Controllo da tastiera
E.Pot	Controllo elettronico del motopotenziometro
tor	Funzionamento con controllo della coppia
Pid	Controllo PID
HVAC	Controllo della ventola e della pompa

Figura 6-1 Pr 05 = Al.AV



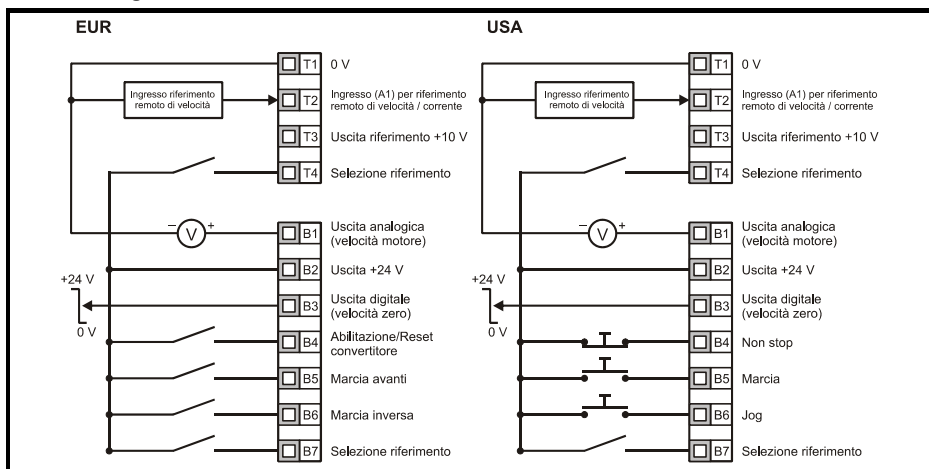
Terminale B7 aperto: ingresso di tensione locale per riferimento di velocità (A2) selezionato
Terminale B7 chiuso: ingresso di corrente remota per riferimento velocità (A1) selezionato

Figura 6-2 Pr 05 = AV.Pr



T4	B7	Riferimento selezionato
0	0	A1
0	1	Preimpostazione 2
1	0	Preimpostazione 3
1	1	Preimpostazione 4

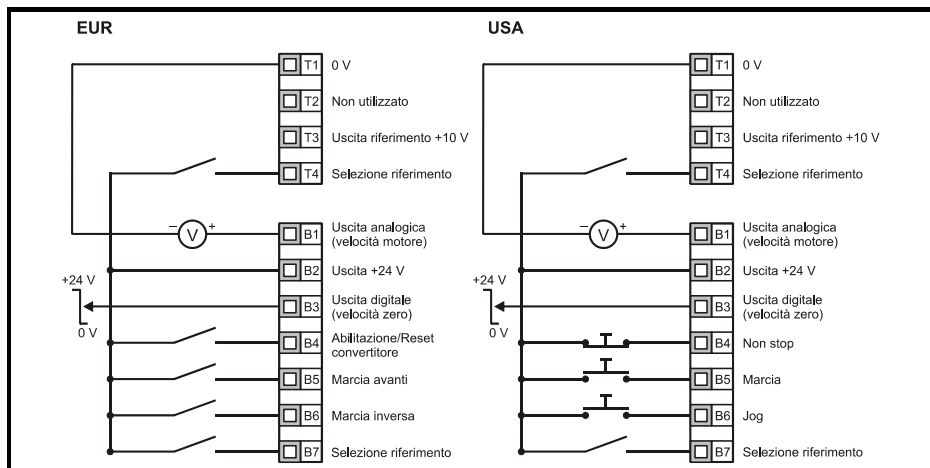
Figura 6-3 Pr 05 = AI.Pr



T4	B7	Riferimento selezionato
0	0	A1
0	1	Preimpostazione 2
1	0	Preimpostazione 3
1	1	Preimpostazione 4

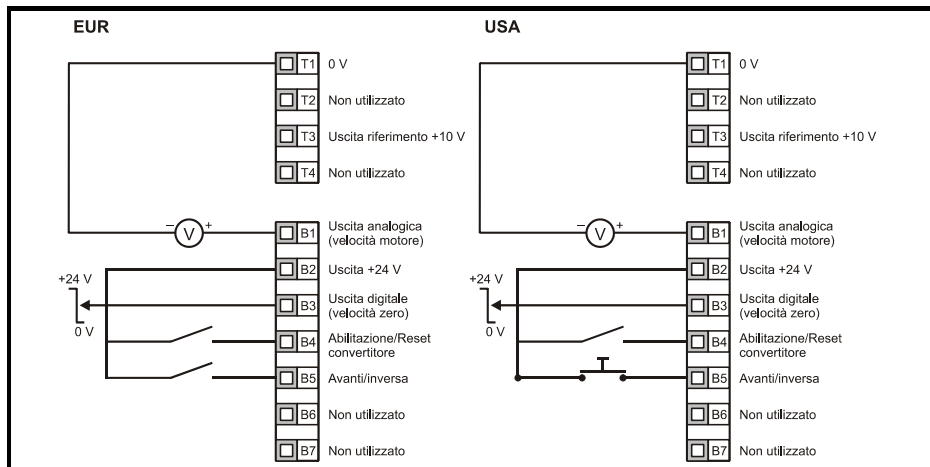
Informazioni sulla sicurezza
 Dati nominali
 Installazione meccanica
 Collegamenti elettrici
 Tastiera e display
 Parametri
 Messa in servizio con Avviamento rapido
 Funzioni diagnostiche
 Opzioni
 Informazioni sulla certificazione UL

Figura 6-4 Pr 05 = Pr



T4	B7	Riferimento selezionato
0	0	Preimpostazione 1
0	1	Preimpostazione 2
1	0	Preimpostazione 3
1	1	Preimpostazione 4

Figura 6-5 Pr 05 = PAD



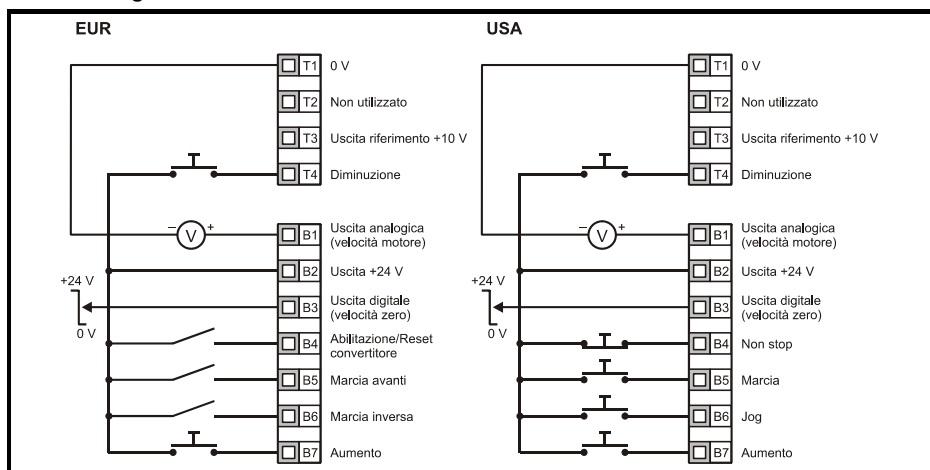
Impostazione in keypad mode di un terminale Forward/Reverse

Dal display del drive:

- Impostare Pr 71 a 8.23
- Impostare Pr 61 a 6.33
- Premere il tasto Stop/Reset

Il terminale B5 sarà ora configurato come Forward / Reverse

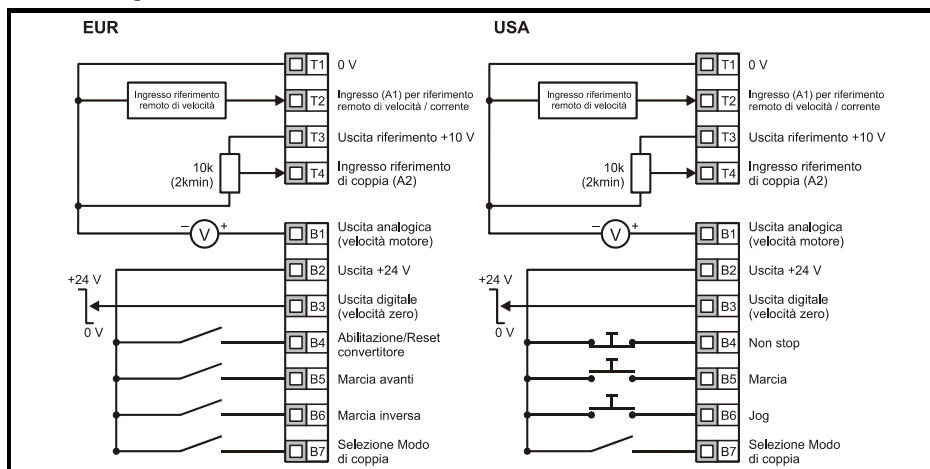
Figura 6-6 Pr 05 = E.Pot



Quando il Pr **05** è impostato su E.Pot, si possono regolare i parametri seguenti:

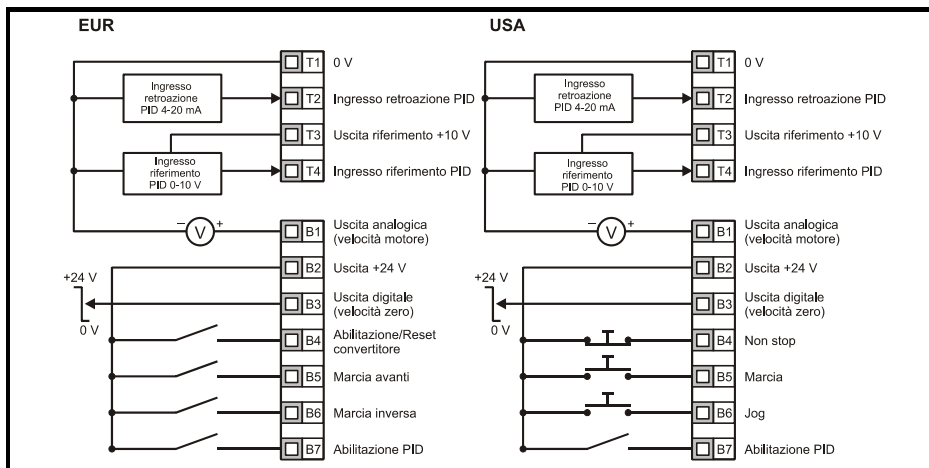
- Pr **61**: Tempo di incremento/decremento motopotenziometro (s/100%)
- Pr **62**: Selezione uscita bipolare del motopotenziometro (0 = unipolare, 1 = bipolare)
- Pr **63**: Modo motopotenziometro: 0 = zero all'accensione, 1 = ultimo valore all'accensione, 2 = zero all'accensione e cambiamento solo con il convertitore in funzione, 3 = ultimo valore all'accensione e cambiamento solo con il convertitore in funzione.

Figura 6-7 Pr 05 = tor



Quando è selezionato il modo di coppia e il convertitore è connesso a un motore scollegato dal carico, la velocità del motore può aumentare rapidamente fino al valore massimo (Pr **02** +20%)

Figura 6-8 Pr 05 = Pid



Quando il Pr 05 è impostato su Pid, si possono regolare i parametri seguenti:

- Pr 61: Guadagno proporzionale PID
- Pr 62: Guadagno integrale PID
- Pr 63: Inversione retroazione PID
- Pr 64: Limite massimo PID (%)
- Pr 65: Limite minimo PID (%)
- Pr 66: Uscita PID (%)

Figura 6-9 Diagramma della logica PID

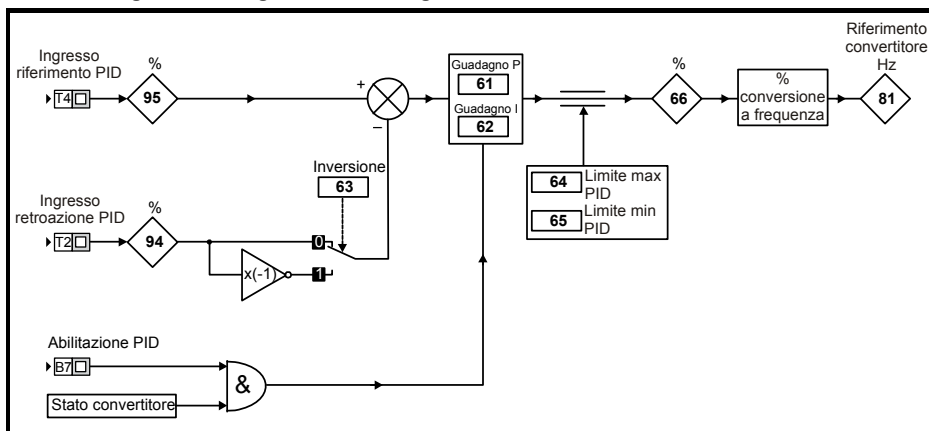
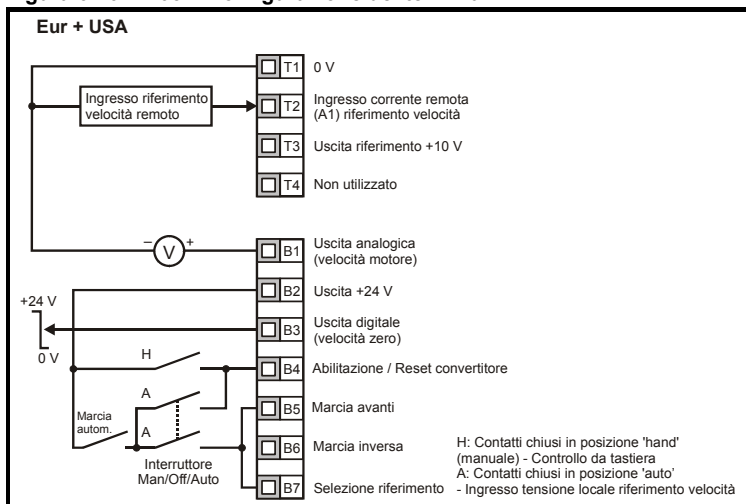


Figura 6-10 Pr 05 = Configurazione dei terminali HVAC



N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
06	Corrente nominale motore	da 0 a corrente nominale convertitore A	Valore nomin. convertitore	RW

Inserire il valore della corrente nominale del motore (indicato nella sua targhetta dei valori caratteristici).

La corrente nominale del convertitore corrisponde al 100% del valore efficace della corrente di uscita del convertitore stesso. Tale parametro può essere impostato unicamente a un valore inferiore, non superiore a quello della suddetta corrente nominale.



Il parametro Pr **06** *Corrente nominale del motore* deve essere impostato correttamente al fine di evitare rischi di incendio in caso di sovraccarico del motore.

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
07	Velocità nominale motore	da 0 a 9999 giri/min.	Eur: 1500, USA: 1800	RW

Inserire la velocità nominale a pieno carico del motore (indicata nella sua targhetta dei dati caratteristici).

La velocità nominale del motore viene utilizzata per calcolare correttamente la sua velocità di scorrimento.

NOTA

L'immissione del valore zero nel Pr **07** disabilita la compensazione dello scorrimento.

NOTA

Se la velocità a pieno carico del motore è superiore a 9999 giri/min, inserire il valore 0 nel Pr **07**. In tale modo viene disabilitata la compensazione di scorrimento, in quanto in questo parametro non possono essere immessi valori superiori a 9999.

NOTA

La compensazione di scorrimento dovrebbe essere disabilitata quando si utilizza il drive con carichi ad alta inerzia.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
08	Tensione nominale motore	da 0 a 240, da 0 a 480 V	Eur: 230 / 400 USA: 230 / 460	RW

Inserire la tensione nominale del motore (indicata nella sua targhetta dei dati caratteristici).

Tale valore è la tensione applicata al motore alla frequenza base.

NOTA Se il motore non è un'unità standard a 50 o a 60 Hz, vedere il Pr **39** a pagina 40 e regolare come opportuno.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
09	Fattore di potenza motore	da 0 a 1	0,85	RW

Inserire il fattore di potenza nominale del motore $\cos \varphi$ (indicato nella sua targhetta dei dati caratteristici).

NOTA Il valore del fattore di potenza potrebbe essere cambiato automaticamente dopo un'autoratura con motore in rotazione. Vedere il Pr **38** a pagina 40.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
10	Accesso ai parametri	L1, L2, L3, LoC	L1	RW

L1: Accesso di livello 1 - accesso consentito solo ai primi 10 parametri

L2: Accesso di livello 2 - accesso consentito a tutti i parametri dallo 01 al 60

L3: Accesso di livello 3 - accesso consentito a tutti i parametri dallo 01 al 95

LoC: Utilizzato per attivare un codice di sicurezza nel convertitore. Per ulteriori dettagli, vedere la sezione 5.6 *Codici di sicurezza* a pagina 25.

6.2 Descrizione dei parametri - Livello 2

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
11	Selezione logica Avviam./Arresto	da 0 a 6	Eur: 0, USA: 4	RW

Pr 11	Terminale B4	Terminale B5	Terminale B6	Con autotenuta
0	Abilitazione	Marcia avanti	Marcia inversa	No
1	/Stop	Marcia avanti	Marcia inversa	Sì
2	Abilitazione	Marcia	Avanti / Inversa	No
3	/Stop	Marcia	Avanti / Inversa	Sì
4	/Stop	Marcia	Jog*	Sì
5	Programmabile dall'utente	Marcia avanti	Marcia inversa	No
6	Programmabile dall'utente	Programmabile dall'utente	Programmabile dall'utente	Programmabile dall'utente

*Il Jog può essere utilizzato senza che l'ingresso /Stop debba essere attivo.

NOTA Una modifica al Pr **11** viene implementata premendo il tasto **M** MODO all'uscita dal Modo modifica parametro. Affinché una modifica abbia effetto, il convertitore deve essere disabilitato, arrestato o mandato in allarme. Se il Pr **11** viene modificato durante il funzionamento del convertitore, quando si preme il tasto **M** MODO all'uscita dal Modo modifica parametro, il Pr **11** riacquisterà il valore precedente.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
12	Abilitazione controller freno	diS, rEL, d IO, USEr	diS	RW

diS: Gestione software del freno meccanico disabilitato

rEL: Gestione software del freno meccanico abilitato. Controllo del freno attraverso i

terminali T5 e T6 del relè. L'uscita digitale sul terminale B3 viene programmata automaticamente come uscita di stato del convertitore.


d IO: Gestione software del freno meccanico abilitato. Controllo del freno attraverso l'uscita digitale B3. L'uscita del relè sui terminali T5 e T6 viene automaticamente programmata come uscita di stato del convertitore.


USER: Gestione software del freno meccanico abilitato. Controllo del freno programmato dall'utente. Le uscite digitale e del relè non sono programmate. L'utente deve programmare il controllo del freno sull'uscita digitale o del relè. L'uscita non programmata per il controllo del freno può essere impostata per indicare il segnale richiesto. (Vedere la *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato.*)

NOTA

Una modifica al Pr **12** viene implementata premendo il tasto **M** MODO all'uscita dal Modo modifica parametro. Affinché una modifica abbia effetto, il convertitore deve essere disabilitato, arrestato o mandato in allarme. Se il Pr **12** viene modificato durante il funzionamento del convertitore, quando si preme il tasto **M** MODO all'uscita dal Modo modifica parametro, il Pr **12** riacquisterà il valore precedente.

Vedere dal Pr **46** al Pr **51** a pagina 41.

 Quando si attiva un'impostazione di controllo del freno, si deve prestare grande attenzione in quanto potrebbe crearsi un pericolo per la sicurezza in base all'applicazione, per esempio una gru. In caso di dubbio, rivolgersi al fornitore del convertitore per ricevere maggiori informazioni.

 Assicurarsi che il controllore del freno sia impostato correttamente prima di connettere il circuito elettromeccanico al drive. Disconnettere il circuito elettromeccanico del freno prima di riconfigurare a default il drive.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
13	Non utilizzato			
14				

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
15	Riferimento di jog	da 0 a 400,0 Hz	1,5	RW

Definisce la velocità di jog

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
16	Modo ingresso analogico 1	0-20, 20-0, 4-20, 20-4, 4-0,20, 200,4, VoLt	4-0,20	RW

Determina l'ingresso sul terminale T2

0-20: Ingresso di corrente da 0 a 20 mA (20 mA a fondo scala)

20-0: Ingresso di corrente da 20 a 0 mA (0 mA a fondo scala)

4-20: Ingresso di corrente da 4 a 20 mA con allarme per perdita dell'anello di corrente (cL1) (20 mA a fondo scala)

20-4: Ingresso di corrente da 20 a 4 mA con allarme per perdita dell'anello di corrente (cL1) (4 mA a fondo scala)

4-20: Ingresso di corrente da 4 a 20 mA senza allarme per perdita dell'anello di corrente (cL1) (20 mA a fondo scala)

20-4: Ingresso di corrente da 20 a 4 mA senza allarme per perdita dell'anello di corrente (cL1) (4 mA a fondo scala)

VoLt: Ingresso da 0 a 10 V

Informazioni sulla sicurezza
Dati nominali
Installazione meccanica
Collegamenti elettrici
Tastiera e display
Parametri
Messa in servizio con Avviamento rapido
Funzioni diagnostiche
Opzioni
Informazioni sulla certificazione UL

NOTA Nei modi 4-20 mA o 20-4 mA (con perdita dell'anello di corrente), il convertitore andrà in allarme al verificarsi di tale perdita (codice allarme cL1) se il riferimento di ingresso è inferiore a 3 mA. Inoltre, se il convertitore va in allarme con il codice cL1, non si può selezionare l'ingresso analogico di tensione.

NOTA Se entrambi gli ingressi analogici (A1 e A2) devono essere impostati come ingressi di tensione e se i potenziometri sono alimentati dalla sbarra +10 V del convertitore (terminale T3), essi devono avere entrambi una resistenza di >4kΩ.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
17	Abilitazione velocità negative preimpostate	OFF o On	OFF	RW

OFF: Direzione di rotazione controllata dai terminali di marcia avanti e di marcia inversa

On La direzione di rotazione è determinata dai valori di preset della velocità (usando i terminali run / forward) o il riferimento da tastierino.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
18	Velocità preimpostata 1	±550 Hz (Limitato regolando il Pr 02 <i>Velocità massima impostata</i>)	0,0	RW
19	Velocità preimpostata 2			
20	Velocità preimpostata 3			
21	Velocità preimpostata 4			

Definisce le velocità preimpostate dalla 1 alla 4.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
22	Unità di visualizzazione carico	Ld, A	Ld	RW

Ld: Corrente attiva come % della corrente attiva nominale del motore

A: Corrente di uscita per fase in Ampere del convertitore

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
23	Unità di visualizzazione velocità	Fr, SP, Cd	Fr	RW

Fr: Frequenza di uscita del convertitore in Hz

SP: Velocità di rotazione del motore in giri/min.

Cd: Velocità della macchina in unità definite dal cliente (vedere il Pr 24).

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
24	Scalatura definita da utente	da 0 a 9, 999	1,000	RW

Fattore di moltiplicazione applicato alla velocità di rotazione del motore (giri/min) per ottenere le unità definite dal cliente.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
25	Codice di sicurezza utente	da 0 a 999	0	RW

Serve per impostare un codice di sicurezza definito dall'utente. Vedere sezione 5.6 *Codici di sicurezza a pagina 25.*

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
26	Non utilizzato			

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
27	Rif. da tastiera all'accensione	0, LAsT, PrS1	0	RW

0: il riferimento da tastiera è zero

LAsT: il riferimento da tastiera è l'ultimo valore selezionato prima dello spegnimento del convertitore

PrS1: il riferimento da tastiera è copiato dalla velocità preimpostata 1

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
28	Clonazione parametro	no, rEAd, Prog, boot	no	RW

no: nessuna azione

rEAd: programma il convertitore con il contenuto dello SmartStick

Prog: programma lo SmartStick con le impostazioni correnti del convertitore

boot: lo SmartStick diventa di sola lettura. Il contenuto dello SmartStick viene copiato nel convertitore a ogni accensione di quest'ultimo.

NOTA Prima di impostare il modo boot, le impostazioni correnti del convertitore devono essere memorizzate nello SmartStick utilizzando il modo Prog, altrimenti si avrà un allarme C.Acc del convertitore all'accensione. Quando il modo boot è stato impostato, è impossibile tornare alla modalità rEAd o Prog. Per disabilitare questo modo contattare il referente LEROY-SOMER di fiducia.

La clonazione dei parametri viene avviata premendo il tasto **M** MODO all'uscita dal Modo modifica parametro dopo avere impostato il Pr **28** su rEAd, Prog o boot.

NOTA Se la clonazione di parametri è abilitata senza alcuno SmartStick installato sul convertitore, si avrà un allarme C.Acc di quest'ultimo.

NOTA Lo SmartStick può essere impiegato per copiare parametri fra convertitori di potenza nominale diversa. Alcuni parametri dipendenti dal convertitore saranno memorizzati nello SmartStick, ma non saranno copiati nel convertitore clonato. Si avrà un allarme C.rtg del convertitore quando in quest'ultimo avviene la scrittura di una serie di parametri clonati relativi a un convertitore di potenza nominale diversa. I parametri dipendenti dal convertitore sono i seguenti: Pr **06** Corrente nominale motore, Pr **08** Tensione nominale motore, Pr **09** Fattore di potenza motore e Pr **37** Frequenza massima di commutazione.

NOTA Prima di lanciare un comando Prog sulla SmartStick/LogicStick, occorre che la SmartStick/LogicStick stessa sia stata vista dal drive già inserita o all'accensione o dopo un comando di reset. Contrariamente, il tentativo di esecuzione di un comando Prog genererebbe un trip C.dAt.

NOTA Per migliori prestazioni del motore, occorre eseguire un'autotaratura dopo la clonazione dei parametri.

NOTA Durante la copia tra drives di differenti taglie, i parametri bit non saranno copiati.

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
29	Valori predefiniti di carico	no, Eur, USA	no	RW

no: i valori di default non sono caricati

Eur: sono caricati i parametri a 50 Hz di default

USA: sono caricati i parametri a 60 Hz di default

I parametri di default vengono impostati premendo il tasto **M** MODO all'uscita dal Modo modifica parametro dopo avere impostato il Pr **29** su Eur o su USA.

Una volta impostati i parametri di default, il display visualizzerà nuovamente il Pr **01** e il Pr **10** sarà resettato su L1.

NOTA

Per consentire l'impostazione dei parametri di default, il convertitore deve essere disabilitato, arrestato o mandato in allarme. Se i parametri di default sono impostati con il convertitore in funzione, sul display lampeggerà due volte l'indicazione FAIL prima che sia nuovamente visualizzato no.



Disconnettere il circuito elettromeccanico del freno prima di riconfigurare a default il drive.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
30	Selezione modo di rampa	da 0 a 3	1	RW

- 0: È selezionata la rampa veloce
- 1: È selezionata la rampa standard con la normale tensione del motore
- 2: È selezionata la rampa standard con un'alta tensione del motore
- 3: È selezionata la rampa veloce con un'alta tensione del motore

La rampa veloce è una decelerazione lineare alla velocità programmata ed è generalmente utilizzata in presenza di un resistore di frenatura.

La rampa standard è una decelerazione controllata al fine di impedire allarmi per sovratensione del bus DC ed è generalmente utilizzata in assenza di resistori di frenatura.

Qualora si selezionino un modo di tensione elevata del motore, le velocità di decelerazione possono essere maggiori per una data inerzia, ma le temperature del motore saranno più alte.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
31	Selezione modo di arresto	da 0 a 4	1	RW

- 0: È selezionato l'arresto per inerzia
- 1: È selezionato l'arresto in rampa
- 2: Arresto in rampa con frenatura mediante iniezione c.c. di 1 secondo
- 3: Frenatura mediante iniezione c.c. con rilevamento della velocità zero
- 4: Frenatura temporizzata mediante iniezione c.c.

Vedere la *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato*.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
32	Selezione rapporto V/f dinamico	OFF o On	OFF	RW

OFF: Rapporto costante tensione lineare-frequenza (coppia costante - carico standard)

On: Rapporto tensione-frequenza dipendente dalla corrente di carico. Questa impostazione determina un maggiore rendimento del motore.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
33	Selezione ripresa al volo del motore	da 0 a 3	0	RW

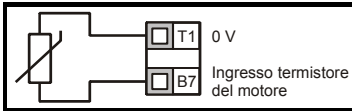
- 0: Disabilitata
- 1: Rilevamento delle frequenze positive e negative
- 2: Rilevamento delle sole frequenze positive
- 3: Rilevamento delle sole frequenze negative

Se il convertitore deve essere configurato nel modo di boost fisso (Pr **41** = Fd o SrE) con la ripresa al volo del motore abilitata, occorre eseguire un'autotaratura (vedere il Pr **38** a pagina 40) affinché sia prima misurata la resistenza statorica del motore. Se la resistenza statorica non è misurata, si possono avere gli allarmi OV o OI.AC del convertitore durante il suo tentativo di riprendere al volo un motore.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
34	Selezione modo terminale B7	dig, th, Fr, Fr.hr	dig	RW

- dig:** Ingresso digitale
th: Ingresso del termistore del motore, collegare come indicato nel diagramma riportato sotto
Fr: Ingresso della frequenza. Vedere la *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato*.
Fr.hr: Ingresso ad alta risoluzione della frequenza. Vedere la *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato*.

Figura 6-11



Resistenza di allarme: 3 kΩ
Resistenza di reset: 1 k8

NOTA Se il Pr **34** viene impostato su th in modo che il terminale B7 sia impiegato come termistore del motore, la funzionalità del terminale B7 stesso impostata nel Pr **05**, Configurazione del convertitore, sarà disabilitata. Se da impostare a th, premere mode quattro volte. Il riferimento Analogico 2 non sarà piu' utilizzabile come riferimento di velocità'. Dovrebbe essere usato l' Ingresso Analogico 1.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
35	Controllo delle uscite digitali (terminale B3)	n=0, At.SP, Lo.SP, hEAL, Act, ALAr, I.Lt, At.Ld, USEr	n=0	RW

- n=0:** A velocità zero
At.SP: In velocità
Lo.SP: Alla velocità minima
hEAL: Stato del convertitore
Act: Convertitore attivo
ALAr: Allarme generale del convertitore
I.Lt: Limite di corrente attivo
At.Ld: Al 100% del carico
USEr: Programmabile dall'utente

NOTA Il valore di questo parametro viene cambiato automaticamente dall'impostazione del Pr **12**. Questo parametro, quando il suo valore è controllato automaticamente dal Pr **12**, non può essere modificato.

NOTA La conferma della nuova impostazione di Pr **35** e' automatica abbandonando la modalita' di edit con il tasto **M** MOD. Terminale B3 può essere configurato come ingresso digitale, uscita frequenza o uscita PWM. Per informazioni piu' dettagliate consultare la guida utente avanzata "*Digidrive SK Advanced User Guide*".

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
36	Controllo delle uscite analogica (terminale B1)	Fr, Ld, A, Por, USEr	Fr	RW

- Fr:** Tensione proporzionale alla velocità del motore
Ld: Tensione proporzionale al carico del motore
A: Tensione proporzionale alla corrente di uscita
Por: Tensione proporzionale alla potenza di uscita
USEr: Programmabile dall'utente

NOTA La conferma della nuova impostazione di Pr **36** e' automatica abbandonando la modalita' di edit con il tasto **M** MODO.

Vedere la *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato*.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
37	Frequenza massima di commutazione	3, 6, 12, 18 kHz	3	RW

3: 3 kHz

6: 6 kHz

12: 12 kHz

18: 18 kHz

Consultare la *Guida dei dati tecnici del Digidrive SK* per i valori di declassamento.

NOTA 18kHz non e' disponibile nel Digidrive SK a 400V nelle taglie B, C e D mentre per le unita' a 200V non e' disponibile nella taglia D

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
38	Autotaratura	da 0 a 2	0	RW

0: Nessuna autotaratura

1: Autotaratura statica con motore non in rotazione

2: Autotaratura con motore in rotazione



Quando si seleziona un'autotaratura con il motore in rotazione, il convertitore farà accelerare il motore fino a $\frac{2}{3}$ della velocità massima nel Pr **02**. Una volta initializzato l'autotune (Pr **38=2**), questo deve essere completato prima di utilizzare operativamente il drive. In caso di mancato completamento (disabilitazione o trip del drive), il drive potrà ruotare solo alla velocità di autotune ($\frac{2}{3}$ della velocità nominale)

NOTA Prima che un'autotaratura con motore non in rotazione sia avviata, il motore deve essere fermo.

NOTA Il motore deve essere fermo in coppia e non caricato prima di iniziare la sequenza di autotune

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
39	Frequenza nominale motore	da 0,0 a 550,0 Hz	Eur: 50,0 - USA: 60,0	RW

Inserire la frequenza nominale del motore (riportata sulla sua targhetta dei dati caratteristici).

Definisce il rapporto tensione-frequenza applicato al motore.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
40	Numero di poli del motore	Auto, 2P, 4P, 6P, 8P	Auto	RW

Auto: Calcola automaticamente il numero di poli del motore dai valori dei Pr **07** e Pr **39**

2P: Impostazione per un motore a 2 poli

4P: Impostazione per un motore a 4 poli

6P: Impostazione per un motore a 6 poli

8P: Impostazione per un motore a 8 poli

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
41	Selettore modo di tensione	Ur S, Ur, Fd, Ur A, Ur I, SrE	Eur: Ur I, USA: Fd	RW

Ur S: La resistenza statorica è misurata ogni volta che il convertitore viene abilitato e messo in marcia

Ur: Non viene effettuata alcuna misura

- Fd:** Boost fisso
- Ur A:** La resistenza storica è misurata la prima volta che il convertitore viene abilitato e messo in marcia
- Ur I:** La resistenza storica è misurata a ogni accensione quando il convertitore viene abilitato e messo in marcia
- SrE:** Caratteristica di tensione quadratica
- In tutti i modi Ur, il convertitore funziona nel modo vettoriale in anello aperto.

NOTA L'impostazione predefinita nel convertitore è il modo Ur I, in base al quale il convertitore esegue un'autotaratura a ogni sua accensione e abilitazione. Se il carico non sarà fermo all'accensione e abilitazione del convertitore, si deve allora selezionare uno degli altri modi. La mancata selezione di un altro modo sarà causa di cattive prestazioni del motore o di un allarme OI.AC, It.AC o OV.

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
42	Boost di tensione a bassa frequenza	da 0,0 a 50,0 %	Eur: 3,0, USA: 1,0	RW

Determina il livello di boost quando il Pr **41** è impostato su Fd o SrE.

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
43	Velocità di trasm. in baud comunic. seriali	2,4 - 4,8 - 9,6 - 19,2 - 38,4	19,2	RW

- 2.4:** 2400 baud
4.8: 4800 baud
9.6: 9600 baud
19.2: 19200 baud
38.4: 38400 baud

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
44	Indirizzo comunic. seriali	da 0 a 247	1	RW

Definisce l'indirizzo esclusivo del convertitore per l'interfaccia seriale.

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
45	Versione software	da 1,00 a 99,99		RO

Questo parametro indica la versione del software installato nel convertitore.

I parametri dal Pr 46 al Pr 51 compaiono quando il Pr 12 è regolato per il controllo di un freno del motore.

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
46	Soglia di corrente rilascio freno	da 0 a 200 %	50	RW
47	Soglia di corrente inserimento freno		10	

Definisce le soglie di corrente di inserimento e rilascio del freno come % della corrente del motore.

Se la frequenza è >Pr **48** e la corrente è >Pr **46**, viene avviata la sequenza di rilascio del freno.

Se la corrente è <Pr **47**, il freno viene inserito immediatamente.

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
48	Frequenza di rilascio freno	da 0,0 a 20,0 Hz	1,0	RW
49	Frequenza di inserimento freno		2,0	

Definisce le frequenze di rilascio e inserimento del freno.

Se la corrente è >Pr **46** e la frequenza è > Pr **48**, viene avviata la sequenza di rilascio del freno.

Se la frequenza è <Pr 49 e il convertitore ha ricevuto un comando di arresto, il freno viene inserito immediatamente.

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
50	Ritardo rilascio pre-frenatura	da 0,0 a 25,0 s	1,0	RW

Definisce l'intervallo che intercorre fra il raggiungimento della condizione di frequenza e carico e il rilascio del freno. Durante tale periodo di tempo, la rampa viene mantenuta.

N.	Funzione	Campo	Valori prefef.	Tipo
51	Ritardo rilascio post-frenatura	da 0,0 a 25,0 s	1,0	RW

Definisce l'intervallo che intercorre fra il rilascio del freno e il rilascio della rampa mantenuta.



Le funzioni di controllo freno sono previste per consentire un corretto coordinamento tra le funzioni del drive ed un freno esterno.

Malgrado sia l' hardware che il software siano stati progettati per i più alti standard di qualità e robustezza, queste funzioni non sono utilizzabili come funzioni di sicurezza (safety) nei casi in cui un guasto od un errore potrebbe essere causa di infortunio. In tutte le applicazioni in cui un non corretto funzionamento del meccanismo di rilascio del freno possa essere causa di un infortunio, devono essere utilizzate delle unità indipendenti di protezione certificate.

Figura 6-12 Diagramma del funzionamento del freno

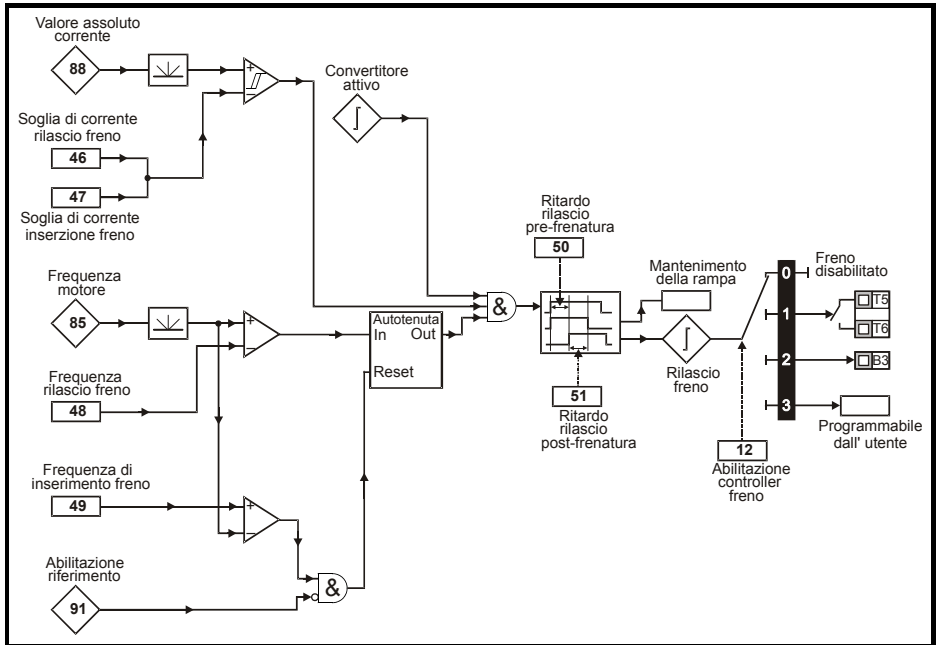
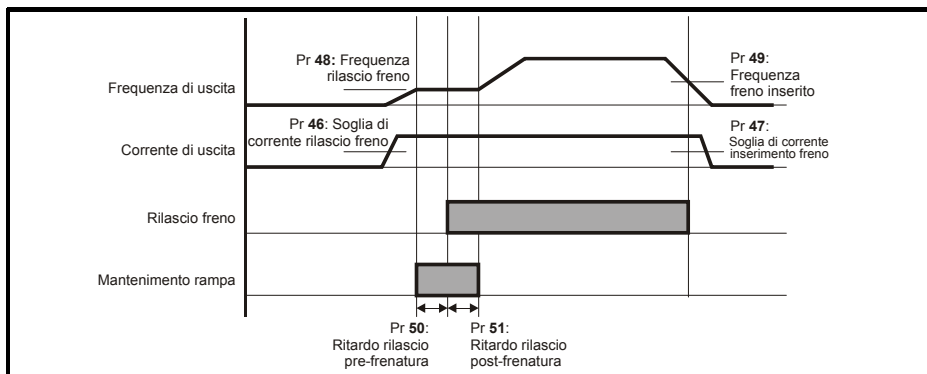


Figura 6-13 Sequenza del freno



I parametri da Pr52 a Pr54 appaiono esclusivamente con un Solution Module inserito nel drive.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
52	*Dipendente dal Solution Module		0	RW

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
53	*Dipendente dal Solution Module		0	RW

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
54	*Dipendente dal Solution Module		0	RW

*Per informazioni più approfondite fare riferimento alla *Guida Avanzata dell' Utente del Digidrive SK*.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
55	Ultimo allarme		0	RO
56	Allarme prima del Pr 55			
57	Allarme prima del Pr 56			
58	Allarme prima del Pr 57			

Indica gli ultimi 4 allarmi del convertitore.

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
59	Abilitazione programma ladder PLC	da 0 a 2	0	RW

Il parametro di abilitazione del programma ladder PLC serve per avviare e interrompere il suddetto programma.

- 0:** Arresto del programma ladder PLC
- 1:** Esegue il programma ladder PLC (manda in allarme il convertitore se il modulo LogicStick non è installato). Qualsiasi tentativo di scrittura fuori campo di un parametro verrà limitato ai valori massimo / minimo validi per quel parametro prima della scrittura.
- 2:** Esegue il programma ladder PLC (manda in allarme il convertitore se il modulo LogicStick non è installato). Qualsiasi tentativo di scrittura fuori campo di un parametro manderà in allarme il convertitore.

Per i dettagli sulla programmazione ladder del PLC, vedere la *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato*.

Informazioni sulla sicurezza
Dati nominali
Installazione meccanica
Collegamenti elettrici
Tastiera e display
Parametri
Messa in servizio con Avviamento rapido
Funzioni diagnostiche
Opzioni
Informazioni sulla certificazione UL

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
60	Stato del programma ladder PLC	da -128 a +127		RO


Il parametro di stato del programma ladder PLC indica lo stato attuale di detto programma.

- n: Il programma ladder PLC ha provocato un allarme del convertitore a causa di un errore durante l'esecuzione della locazione logica n. Si noti che il numero della locazione logica è visualizzato sul display come valore negativo.
- 0**: Il LogicStick è inserito senza programma ladder del PLC
- 1**: Il LogicStick è inserito, il programma ladder del PLC è installato ma arrestato
- 2**: Il LogicStick è inserito, il programma ladder del PLC è installato e in esecuzione
- 3**: Il LogicStick non è inserito

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
da 61 a 70	Da parametro configurabile 1 al parametro configurabile 10		Come sorgente	

I parametri dal Pr **61** al Pr **70** e dal Pr **71** al Pr **80** possono essere utilizzati per accedere a parametri avanzati e regolarne il valore.

Esempio: si desidera regolare il Pr **1.29** (*Salto di frequenza 1*). Impostare uno dei parametri dal Pr **71** al Pr **80** su 1.29, dopodiché il valore del Pr **1.29** comparirà nel parametro corrispondente dal Pr **61** al Pr **70**. Ciò significa quindi che, se il Pr **71** è impostato su 1.29, il Pr **61** conterrà il valore del Pr **1.29** dove può essere regolato.

NOTA Alcuni parametri vengono implementati unicamente se il convertitore è disabilitato, arrestato o mandato in allarme e se il tasto  **ARRESTO/RESET** è premuto per 1 s. Per i dettagli sui parametri avanzati, vedere la *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato*.

6.3 Descrizione dei parametri - Livello 3

N.	Funzione	Campo	Valori predef.	Tipo
da 71 a 80	Impostazione dal Pr 61 al Pr 70	da 0 al Pr 21.51		RW

Impostare i parametri dal Pr **71** al Pr **80** sul numero richiesto di parametro avanzato al quale accedere.

Il valore contenuto in questi parametri viene visualizzato nei parametri dal Pr **61** al Pr **70**. I parametri dal Pr **61** al Pr **70** possono quindi essere regolati per cambiare il valore in un parametro.

Per ulteriori dettagli, vedere la *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato*.

6.4 Parametri di DIAGNOSTICA

I seguenti parametri di sola lettura (RO) possono essere utilizzati come ausilio nella diagnosi delle anomalie del convertitore. Vedere Figura 8-1 *Diagramma della logica delle funzioni diagnostiche* a pagina 52.

N.	Funzione	Campo	Tipo
81	Riferimento di frequenza selezionato	±Pr 02 Hz	RO
82	Riferimento pre-rampa	±Pr 02 Hz	RO
83	Riferimento post-rampa	±Pr 02 Hz	RO
84	Tensione bus DC	da 0 alla tensione massima in c.c. del convertitore	RO
85	Frequenza del motore	±Pr 02 Hz	RO
86	Tensione del motore	da 0 a tensione nominale convertitore	RO
87	Velocità del motore	±9999 giri/min	RO
88	Corrente del motore	+Valore massimo A del convertitore	RO
89	Corrente attiva del motore	±Valore massimo A del convertitore	RO
90	Parola di lettura I/O digitali	da 0 a 95	RO
91	Indicatore abilitazione riferimento	OFF o On	RO
92	Indicatore selezione inversione	OFF o On	RO
93	Indicatore selezione jog	OFF o On	RO
94	Livello ingresso analogico 1	da 0 a 100 %	RO
95	Livello ingresso analogico 2	da 0 a 100 %	RO

Informazioni sulla sicurezza

Dati nominali

Installazione meccanica

Collegamenti elettrici

Tastiera e display

Parametri

Messa in servizio con Avviamento rapido

Funzioni diagnostiche

Opzioni

Informazioni sulla certificazione UL

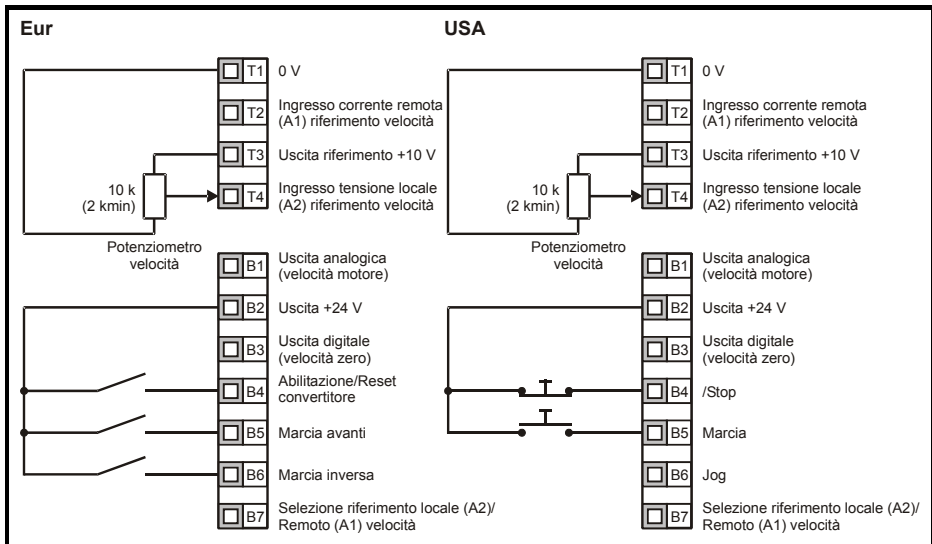
7 Messa in servizio con Avviamento rapido

Questa procedura è definita partendo dalle impostazioni predefinite dei parametri presenti nel convertitore alla consegna al cliente.

Per le impostazioni di default europee fare riferimento alla sezione 7.1 *Controllo dai terminali*. Per le impostazioni di default USA fare riferimento alla sezione 7.2 *Controllo da tastiera* a pagina 48.

7.1 Controllo dai terminali

Figura 7-1 Collegamenti minimi richiesti per i terminali di controllo



Terminale B7 aperto: ingresso di tensione locale per riferimento di velocità (A2) selezionato.

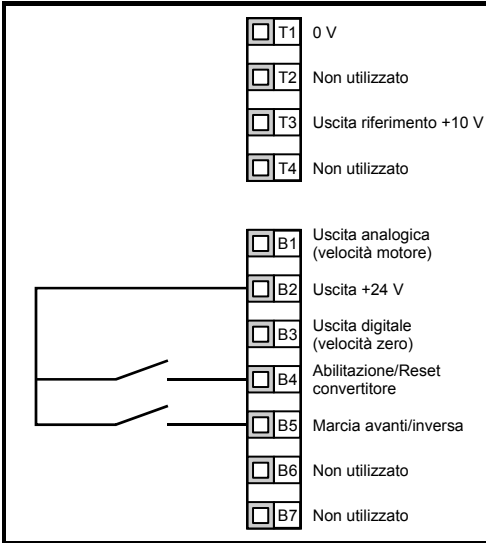
Azione	Dettagli	
Prima dell'accensione	Assicurarsi che: <ul style="list-style-type: none"> Il segnale di abilitazione convertitore non sia applicato, terminale B4 aperto Il segnale di marcia non sia applicato, terminale B5/B6 aperto Il motore sia collegato al convertitore Il collegamento del motore sia corretto per la connessione a triangolo (Δ) o a stella (Y) La corretta tensione di alimentazione sia collegata al convertitore 	
Accensione del convertitore	Assicurarsi che: <ul style="list-style-type: none"> Sul convertitore sia visualizzato: 	
Immissione delle velocità minima e massima	Immettere: <ul style="list-style-type: none"> Velocità minima Pr 01 (Hz) Velocità massima Pr 02 (Hz) 	
Immissione dei tempi di accelerazione e di decelerazione	Immettere: <ul style="list-style-type: none"> Tempo di accelerazione Pr 03 (s/100Hz) Tempo di decelerazione Pr 04 (s/100Hz) 	
Immissione dei dati nominali della targhetta del motore	Immettere: <ul style="list-style-type: none"> Corrente nominale del motore nel Pr 06 (A) Velocità nominale del motore nel Pr 07 (giri/min) Tensione nominale del motore nel Pr 08 (V) Fattore di potenza nominale del motore nel Pr 09 Se il motore non è un'unità standard a 50 o a 60 Hz, impostare il Pr 39 come opportuno 	<p> Mod. X XXXXXXXXXXXX No. XXXXXXXXXXXX kg IEC65 I-1 E - 20 - 40 - 5 S1 V 1445 1445 1445 1445 Δ 230 50 1445 2.20 0.90 0.50 4.50 S 400 CN = 14.58 nm Δ 240 50 1445 2.20 0.78 0.50 4.50 A 415 CN = 14.47 nm CIP: VEM 1790000-100-600-011000-01-22000 </p>
Convertitore pronto per l'autotaratura		
Abilitazione e avviamento del convertitore	Chiudere: <ul style="list-style-type: none"> I segnali di Abilitazione e di Marcia avanti o di Marcia inversa 	
Autotaratura	Il Digidrive SK eseguirà un'autotaratura con il motore non in rotazione. Al fine della corretta esecuzione dell'autotaratura, il motore deve essere fermo. Il convertitore eseguirà un'autotaratura con il motore non in rotazione ogni volta che viene avviato dopo un'accensione. Se ciò comporta problemi per l'applicazione, impostare il Pr 41 al valore richiesto.	
Autotaratura completa	Una volta che l'autotaratura è completata, sul display viene visualizzato:	
Convertitore pronto per la rotazione del motore		
Marcia	A questo punto, il convertitore è pronto per avviare il motore.	
Aumento e diminuzione della velocità	Ruotando il potenziometro della velocità si aumenta o diminuisce la velocità del motore.	
Arresto	Per arrestare il motore in controllo di rampa, aprire il terminale di marcia avanti o quello di marcia inversa. Se il terminale di abilitazione viene aperto durante la rotazione del motore, quest'ultimo si arresterà per inerzia.	

Informazioni sulla sicurezza
Dati nominali
Installazione meccanica
Collegamenti elettrici
Tastiera e display
Parametri
Messa in servizio con Avviamento rapido
Funzioni diagnostiche
Opzioni
Informazioni sulla certificazione UL

7.2

Controllo da tastiera

Figura 7-2 Collegamenti minimi richiesti per i terminali di controllo



NOTA

Per implementare uno switch Forward / Reverse dal display del drive:

- Imposta da Pr **71** a 8.23
- Imposta da Pr **61** a 6.33
- Premere il tasto Stop/Reset

Il terminale B5 sarà ora configurato come Forward / Reverse

Azione	Dettagli	
Prima dell'accensione	Assicurarsi che: <ul style="list-style-type: none"> Il segnale di abilitazione convertitore non sia applicato, terminale B4 aperto Il motore sia collegato al convertitore Il collegamento del motore sia corretto per la connessione a triangolo (Δ) o a stella (Y) La corretta tensione di alimentazione sia collegata al convertitore 	
Accensione del convertitore	Assicurarsi che: <ul style="list-style-type: none"> Sul convertitore sia visualizzato: h 00 	
Immissione delle velocità minima e massima	Immettere: <ul style="list-style-type: none"> Velocità minima Pr 01 (Hz) Velocità massima Pr 02 (Hz) 	
Immissione dei tempi di accelerazione e di decelerazione	Immettere: <ul style="list-style-type: none"> Tempo di accelerazione Pr 03 (s/100Hz) Tempo di decelerazione Pr 04 (s/100Hz) 	
Impostazione del controllo da tastiera	Immettere: <ul style="list-style-type: none"> PAd nel Pr 05 	
Immissione dei dati nominali della targhetta del motore	Immettere: <ul style="list-style-type: none"> Corrente nominale del motore nel Pr 06 (A) Velocità nominale del motore nel Pr 07 (giri/min) Tensione nominale del motore nel Pr 08 (V) Fattore di potenza nominale del motore nel Pr 09 Se il motore non è un'unità standard a 50 o a 60 Hz, impostare il Pr 39 come opportuno 	
Convertitore pronto per l'autotaratura		
Abilitazione e avviamento del convertitore	Chiudere: <ul style="list-style-type: none"> Il segnale di abilitazione Premere il tasto AVVIAMENTO 	
Autotaratura	Il Digidrive SK eseguirà un'autotaratura con il motore non in rotazione. Al fine della corretta esecuzione dell'autotaratura, il motore deve essere fermo. Il convertitore eseguirà un'autotaratura con il motore non in rotazione ogni volta che viene avviato dopo un'accensione. Se ciò comporta problemi per l'applicazione, impostare il Pr 41 al valore richiesto.	
Autotaratura completa	Una volta che l'autotaratura è completata, sul display viene visualizzato: Fr 00	
Convertitore pronto per la rotazione del motore		
Marcia	A questo punto, il convertitore è pronto per avviare il motore.	
Aumento e diminuzione della velocità	Per aumentare la velocità, premere il tasto ▲ SU Per diminuire la velocità, premere il tasto ▼ GIÙ	
Arresto	Per arrestare il motore, premere il tasto ● ARRESTO/RESET	

Informazioni sulla sicurezza
Dati nominali
Installazione meccanica
Collegamenti elettrici
Tastiera e display
Parametri
Messa in servizio con Avviamento rapido
Funzioni diagnostiche
Opzioni
Informazioni sulla certificazione UL


8 Funzioni diagnostiche



Non tentare di eseguire riparazioni internamente all'azienda. In caso di azionamento difettoso, spedirlo al fornitore per le riparazioni necessarie.

Codice allarme	Condizione	Causa possibile
UV	Sottotensione del bus DC	Bassa tensione di alimentazione in c.a. Bassa tensione del bus DC quando fornita da un alimentatore esterno in c.c.
OV	Sovratensione del bus DC	Velocità di decelerazione impostata a un valore eccessivo per l'inerzia della macchina Motore trascinato dal carico meccanico
Oi.AC**	Sovracorrente istantanea sull'uscita del convertitore	Tempi di rampa insufficienti Cortocircuito sull'uscita del convertitore fra fase e fase oppure fra fase e terra È richiesta l'autotaratura del convertitore con il motore È cambiato il motore o i suoi collegamenti, eseguire nuovamente l'autotaratura del convertitore con il motore
Oi.br**	Sovracorrente istantanea nel resistore di frenatura	Corrente di frenatura eccessiva nel resistore di frenatura Valore del resistore di frenatura troppo piccolo
O.SPd	Sovravelocità	Velocità eccessiva del motore (normalmente causata dal carico meccanico che aziona il motore)
tunE	Autotaratura interrotta prima del completamento	Comando di marcia rimosso prima del completamento dell'autotaratura
It.br	I^2t sul resistore di frenatura	Valore eccessivo di energia nel resistore di frenatura
It.AC	I^2t sulla corrente di uscita del convertitore	Carico meccanico eccessivo Cortocircuito ad alta impedenza sull'uscita del convertitore fra fase e fase o fra fase e terra È richiesta una nuova autotaratura del convertitore con il motore
O.ht1	Surriscaldamento degli IGBT in base al modello di protezione termica del convertitore	Modello software di protezione termica contro il surriscaldamento
O.ht2	Surriscaldamento in base al dissipatore del convertitore	La temperatura del dissipatore supera il valore massimo consentito
th	Allarme del termistore del motore	Temperatura del motore eccessiva
O.Ld1*	Sovraccarico dell'uscita utente +24 V oppure di quella digitale	Carico eccessivo o cortocircuito sull'uscita +24 V
O.ht3	Sovratemperatura del drive sulla base del modello termico	Modello software di protezione termica contro il surriscaldamento
cL1	Modo corrente ingresso analogico 1, perdita di corrente	Corrente in ingresso inferiore a 3 mA con il modo 4-20 o 20-4 mA selezionato
SCL	Time-out perdita comunicazioni seriali	Perdita delle comunicazioni con il convertitore comandato a distanza
EEF	Trip relativo alla EEPROM interna al drive	Possibile perdita dei valori dei parametri (impostare i parametri di default; vedere il Pr 29 a pagina 37)
PH	Squilibrio o perdita di una fase di ingresso	Una delle fasi di ingresso è scollegata dal convertitore (riguarda solo i convertitori trifase a 200/400 V, non alle unità con potenza nominale doppia)
rS	Mancata misurazione della resistenza statorica del motore	Motore eccessivamente sottodimensionato per il convertitore Cavo del motore scollegato durante la misurazione
CL.bt	Trip generato tramite Control Word	Trip generato tramite Control Word

Codice allarme	Condizione	Causa possibile
O.ht4	Sovratemperatura del modulo raddrizzatore di potenza	Il modulo raddrizzatore di potenza ha superato il massimo livello di temperatura accettabile
C.dat	Dati inesistenti nello SmartStick	Letture di uno SmartStick nuovo/vuoto
C.Acc	Mancata lettura/scrittura dello SmartStick	Collegamento errato o SmartStick difettoso
C.rtg	SmartStick/diversa potenza nominale convertitore	SmartStick già programmato letto da un convertitore di diversa potenza nominale
O.cL	Sovraccarico sull'ingresso dell'anello di corrente	Corrente in ingresso superiore a 25 mA
HFxx trip	Anomalie hardware	Anomalia hardware interna al convertitore (vedere <i>Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato</i>)

* Il terminale Abilitazione/Reset non resetta un allarme O.Ld1. Utilizzare il tasto  Arresto/Reset.

** Questi allarmi possono essere resettati solo dopo 10 secondi dalla loro comparsa.

Per ulteriori informazioni sulle cause possibili degli allarmi del convertitore, vedere la *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato*.

Tabella 8-1 Tensioni del bus DC

Tensione nominale del convertitore	Allarme UV	Reset UV	Livello frenatura	Allarme OV**
110 V	175	215 *	390	415
200 V	175	215 *	390	415
400 V	330	425 *	780	830

NOTA

* I valori riportati sopra corrispondono alle tensioni minime assolute in c.c. che possono essere alimentate al convertitore.

** Si avrà un allarme OV del convertitore se il livello di tensione sul Bus DC Bus supera la soglia di allarme di OV.

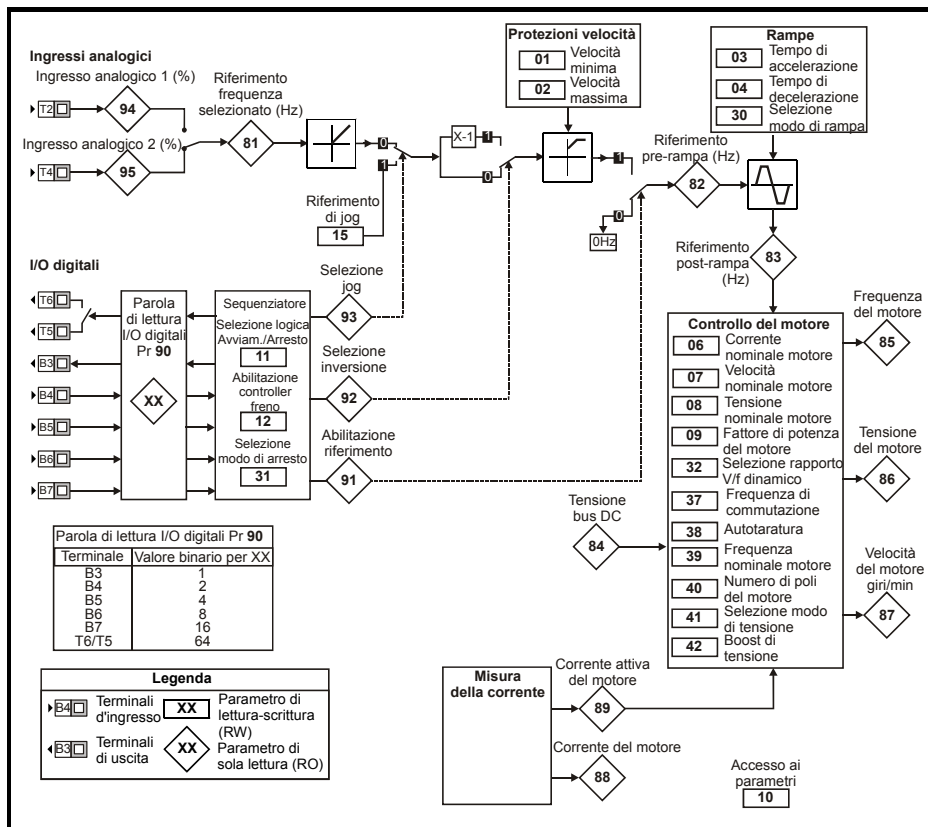
Tabella 8-2 Segnalazioni di allarme / Indicazioni sul visualizzatore

Display	Condizione	Rimedio
OVL.d	Sovraccarico $I \times t$ (I = corrente, t = tempo)	Ridurre la corrente del motore (Carico)
hot	Temperatura elevata del dissipatore/IGBT	Ridurre la temperatura ambiente oppure la corrente del motore
*br.rS	Sovraccarico del resistore di frenatura	Vedere la <i>Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato</i>
AC.Lt	Il Drive e' in limite di corrente	Vedere la <i>Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato</i>
FAIL	Errore di lettura stick	E' stato fatto un tentativo di lettura stick quando il drive era non disabilitato o in trip, oppure lo stick e' di sola lettura.

NOTA

Se non si interviene quando compare una segnalazione di allarme, il convertitore andrà in allarme generando l'appropriato codice anomalia.

Figura 8-1 Diagramma della logica delle funzioni diagnostiche













Controllo della ventola di raffreddamento (solo taglie B, C e D)

Di default, la ventola di raffreddamento del convertitore è controllata dal convertitore stesso. La ventola rimane disattivata finché la temperatura del dissipatore non raggiunge i 60°C o la corrente di uscita non sale oltre il 75% di quella nominale del convertitore. Una volta raggiunta una di tali condizioni, la ventola si inserisce e funziona alla velocità massima per almeno 20 s.

Nei Digidrive SK size D, la ventola di raffreddamento e' a due velocità. Il drive seleziona la velocità di rotazione in funzione della temperatura del dissipatore in base al modello termico del drive.

Per ulteriori informazioni, vedere la *Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato*.

9 Opzioni

Nome opzione	Funzione	Immagine
SmartStick	Salva i parametri del drive sulla SmartStick per semplificare il set up di drive identici o per configurare il nuovo drive in caso di sostituzione	
LogicStick	Il LogiStick si inserisce sul fronte del drive ed abilita la programmazione di funzioni PLC all' interno del drive stesso Il LogicStick puo' essere utilizzato come SmartStick	
Protezione LogicStick	La protezione LogicStick protegge la LogicStick quando inserita nel drive	
SM-I/O Lite*	Modulo aggiuntivo di Ingresso/Uscita senza real time clock	
SM-I/O Timer*	Modulo addizionale di Ingresso / Uscita con real time clock	
SM-I/O 120V*	Modulo addizionale di Ingresso / Uscita	
SM-I/O PELV*	Input / output isolate secondo specifiche NAMUR NE37 (per applicazioni di chimica industriale)	
SM-I/O 24V Protected*	Modulo addizionale di Ingresso / Uscita con protezione di sovratensione fino a 48V comprendente 2 uscite analogiche, 4 Ingressi/Uscite digitali, 3 Ingressi digitali, 1 uscita rele'	
SM-I/O 32*	Modulo aggiuntivo di Ingresso / Uscita con 32 I/O digitali.	
SM-PROFIBUS-DP-V1*	Moduli per le comunicazioni del bus di campo	
SM-DeviceNet*		
SM-CANopen*		
SM-INTERBUS*		
SM-Ethernet*		
SM-LON*		
SM-EtherCAT*		
SM-Keypad Plus	Terminale LCD multilingua remotabile con montaggio a pannello IP54 (NEMA12) con visualizzatore solo testo con tasti help aggiuntivi	
SK-Keypad Remote	Terminale LED remotabile con montaggio a pannello IP65 (NEMA12) con tasti help aggiuntivi	
Filtri EMC	Questi filtri addizionali sono progettati per l' impiego congiunto al filtro EMC integrato del drive in presenza di apparati particolarmente sensibili	
SK-Bracket	Sostegni per i cavi	
Kit di copertura	Il kit copertura superiore addizionale incrementa la protezione ambientale della parte superiore a IP4x in direzione verticale	
Cavo per comunicazioni CT	Cavo completo di convertitore con isolamento da RS232 a RS485 per connettere al drive un PC/Laptop quando si utilizzano i software LS SOFT o SyPTLite	

Informazioni sulla sicurezza

Dati nominali

Installazione meccanica

Collegamenti elettrici

Tastiera e display





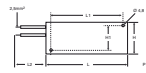
Parametri

Messa in servizio con avviamento rapido

Funzioni diagnostiche

Opzioni

Informazioni sulla certificazione UL

Nome opzione	Funzione	Immagine
Cavo comunicazione CT USB	Cavo con isolamento di conversione da RS232 a RS485 per poter connettere un PC al drive quando si utilizzano LS SOFT o SyPTLite	
Reattori di linea in c.a. in ingresso	Per ridurre le armoniche di alimentazione	
LS SOFT	Software per PC o Laptop per la messa in servizio, l' impostazione ed il salvataggio dei parametri	
SyPTLite	Software per PC o Laptop per la programmazione nel drive di funzioni PLC	
NEMA 1 + Kit UL di tipo 1	La piastra metallica inferiore passacavi, le coperture superiore e laterale permettono di soddisfare le specifiche UL di tipo 1	
Resistore di frenatura	-	

* Applicabile solo alle taglie B, C e D

Per le informazioni sulle parti opzionali riportate sopra, visitare il sito www.leroy-somer.com.

9.1 Documentazione

Oltre alla *Guida introduttiva al Digidrive SK*, per questo convertitore ne sono disponibili altre:

Guida sui dati tecnici del Digidrive SK

Questa guida fornisce tutti i dati tecnici del convertitore, come:

- Valori nominali dei fusibili
- Diametro dei cavi
- Informazioni sui resistori di frenatura
- Gradi di protezione IP
- Grado d'inquinamento
- Specifiche delle vibrazioni
- Umidità
- Altitudine
- Pesì
- Perdite
- Info sul declassamento
- Info sui filtri EMC

Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato

Questa guida contiene informazioni dettagliate su tutti i parametri avanzati del convertitore e sulle comunicazioni seriali. Inoltre, illustra esempi di impostazione del convertitore.




Guide dell'utente ai Moduli opzionali / Schede d'installazione

Queste guide forniscono informazioni dettagliate ed istruzioni per il set-up per le varie opzioni disponibili con il Digidrive SK.

E' possibile scaricare i documenti sul sito www.leroy-somer.com.

10 Informazioni sulla certificazione UL

Tabella 10-1 Approvazioni

	Approvazione CE	Europa
	Approvazione C Tick	Australia
	Approvazione UL / cUL	USA e Canada

10.1 Informazioni sulla certificazione UL (per Digidrive SK taglia A, B, C e D)

10.1.1 Conformità

L'azionamento è conforme ai requisiti previsti per la certificazione UL solo se vengono rispettate le condizioni descritte qui di seguito:

- Nell'installazione viene utilizzato esclusivamente filo di rame di classe 1 60/75°C (140/167°F).
- La temperatura ambiente non supera i 40°C (104°F) con l'azionamento in funzione.
- Vengono rispettate le coppie di serraggio dei terminali specificate nel sezione 4.1 *Collegamenti dei terminali di alimentazione* a pagina 14.
- L'azionamento viene installato in un armadio elettrico separato. L'azionamento ha una certificazione UL di "Tipo aperto" dell'armadio.
- Per l'alimentazione in c.a. vengono utilizzati fusibili ad azione rapida di classe CC con certificazione UL, come ad esempio i Bussman Limitron serie KTK, i Gould Amp-Trap serie ATM oppure un tipo equivalente.

10.1.2 Specifiche dell'alimentazione in c.a.

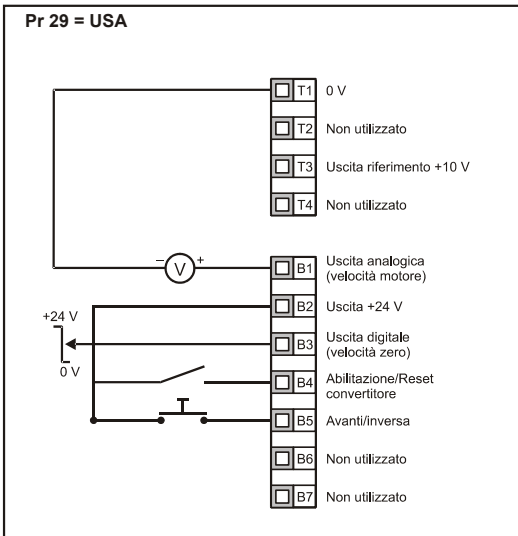
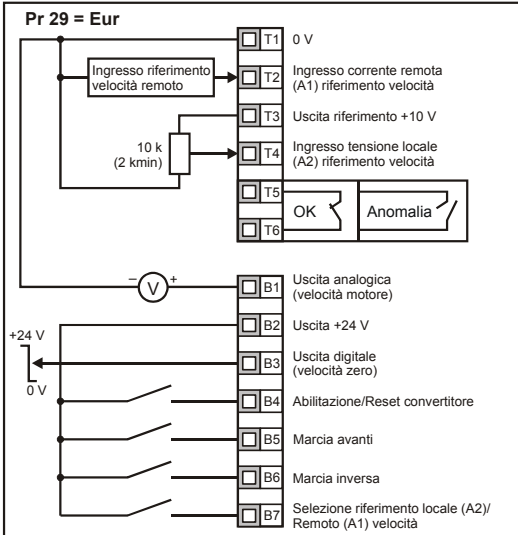
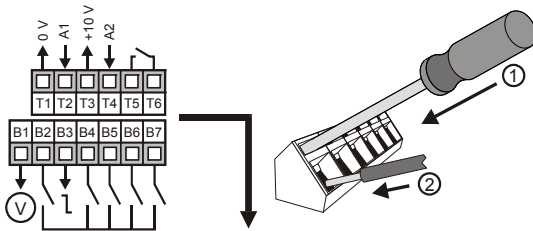
Le caratteristiche dell'azionamento lo rendono adatto per un circuito in grado di fornire una corrente efficace non superiore a 100000 Ampere simmetrici a un valore efficace massimo di 264 V in c.a. (modelli a 200 V), di 528 V in c.a. (modelli a 400 V) o di 132 V in c.a. (modelli a 110 V).

10.1.3 Protezione del motore contro le correnti di sovraccarico

L'azionamento assicura la protezione del motore contro le correnti di sovraccarico. Il livello di tale protezione è pari al 150% della corrente a pieno carico. Affinché si ottenga il funzionamento ottimale della protezione, occorre immettere la corrente nominale del motore nel parametro 6. Se richiesto, il livello di protezione può essere regolato sotto il 150%. Per ulteriori informazioni, vedere la Guida Digidrive SK dell'utente per uso avanzato.

10.1.4 Protezione contro le velocità eccessive

Il drive prevede una protezione di overspeed. Tuttavia questa protezione non garantisce un pari livello di protezione come quello fornibile da una unità di protezione indipendente.



0472-0019-095