

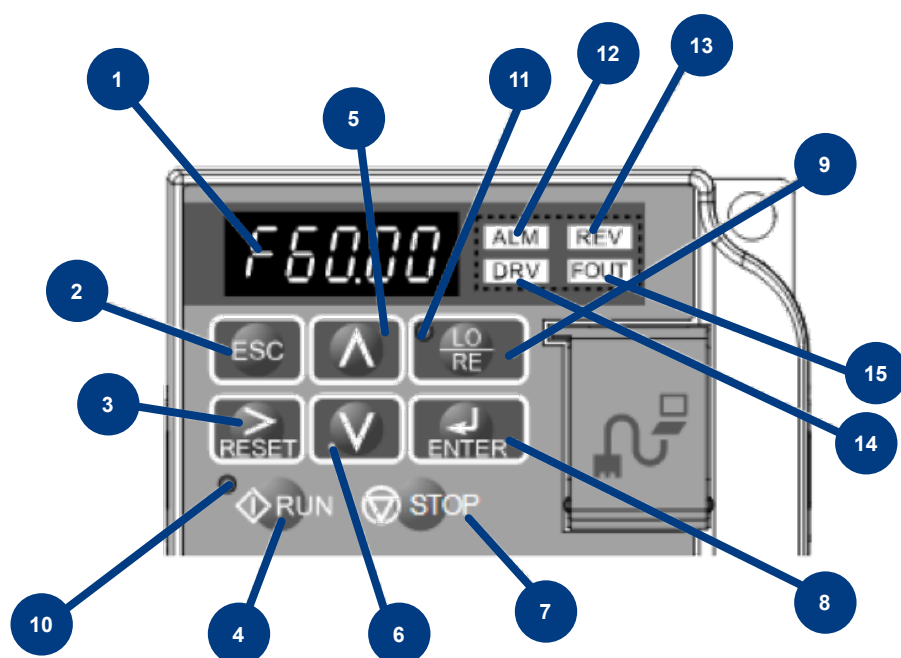
Parametrização Yaskawa - Modelo V1000

MANUAL



SCHMERSAL
Safe solutions for your industry

Operação Teclado



Nº	Display	Nome	Função
1		Área de exibição de informações	Exibe a referência de frequência, número de parâmetro etc.
2		Tecla ESC	Retorna ao menu anterior.
3		Tecla RESET	Movê o cursor para a direita. Reseta o drive para remover uma condição de falha.
4		Tecla RUN	Inicia o drive.
5		Tecla de Seta para Cima	Rola para cima para selecionar os números de parâmetro, valores de ajustes etc.
6		Tecla de Seta para Baixo	Rola para baixo para selecionar os números de parâmetro, valores de ajustes etc.
7		Tecla STOP	Para o drive. Nota: Para o circuito de prioridade. Uma parada rápida está disponível pressionando-se a tecla STOP quando o drive detectar um perigo, mesmo que o drive esteja operando por um sinal do terminal de entrada por contato multifuncional (REMOTO está configurado). Para evitar parada através da utilização da tecla STOP, ajuste o 2-02 (STOP seleção de função de tecla) para 0 (Desabilitada).
8		Tecla ENTER	Seleciona todos os modos, parâmetros, ajustes, etc. Seleciona um item de menu para movê-lo de uma tela de exibição para a próxima.
9		Tecla de Seleção LO/RE	Alterna o controle do drive entre o operador (LOCAL) e os terminais do circuito de controle (REMOTO). Nota: Tecla LOCAL/REMOTO ativa durante parada no modo drive. Se o operador digital mudar de REMOTO para LOCAL em uma operação incorreta, ajuste o 2-01 (Seleção da função da tecla LOCAL/REMOTO) para 0 (Desabilitada) para desabilitar a tecla LOCAL/REMOTO.
10		Luz RUN	Acende enquanto o drive está operando o motor.
11		Luz LO/RE	Acende enquanto o operador (LOCAL) está selecionado para operar o drive.

Parâmetros Básicos

Parâmetros Básicos

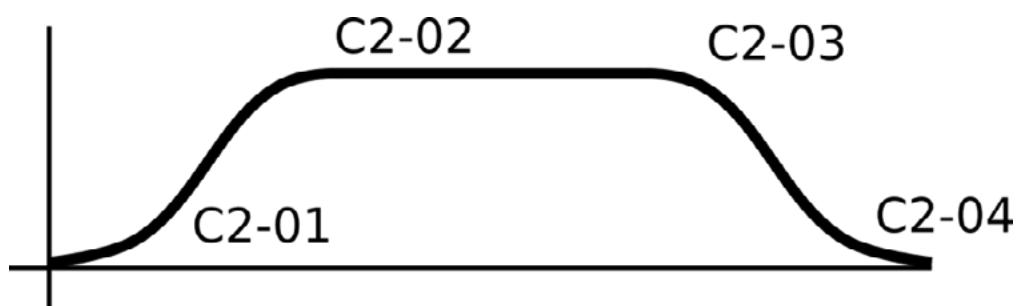
Número do parâmetro	Nome do parâmetro	Valor de fábrica	Função do parâmetro
A1-02	Seleção do método de controle do motor	2	Define o controle do motor para vetorial em malha aberta, tipo de controle ideal para aplicações que requerem alta precisão e alto controle de velocidade.
B1-01	Seleção de referência de frequência	0	Seleciona as entradas digitais (S1 a S7) como referência de frequência.
B1-08	Seleção do comando de operação durante programação	1	Permite alterar parâmetros com drive operando.
C6-01	Seleção de aplicação do drive (Heavy-duty ou Normal-Duty)	0	Este ajuste afeta a corrente de saída nominal e a tolerância de sobrecarga do drive. O ajuste é para Heavy-Duty.
C3-01	Ganho na compensação de escorregamento	1	Ajusta o ganho de compensação de escorregamento. Decide por quanto tempo a frequência de saída é impulsionada a fim de compensar o escorregamento. Nota: O ajuste, normalmente, não é necessário.
C4-01	Ganho na compensação de torque	1	Ajusta o ganho da função de compensação de torque. Normalmente não é necessário ajustar.
L3-04	Prevenção de travamento durante a desaceleração	3	Prevenção contra travamento com resistor de frenagem. A prevenção contra travamento durante a desaceleração é habilitada em coordenação com a frenagem dinâmica.
L8-41	Proteção de sobrecorrente no motor	1	Configura um alarme quando a corrente de saída excede 150% da corrente nominal do inversor.

Parâmetros Básicos

Rampas de Acel./Des.

Número do parâmetro	Nome do parâmetro	Valor de fábrica	Função do parâmetro
C1-01	Tempo de aceleração	3,5	Define o tempo em segundos da aceleração da velocidade min. Para a máx. (geralmente 60Hz).
C1-02	Tempo de desaceleração	3,2	Define o tempo em segundos da desaceleração da velocidade máx. (geralmente 60Hz) para a mín.
C2-01	Curva S no início da aceleração	0,3	A curva S é usada para suavizar ainda mais a partida e a parada em rampa. Quanto mais longo o tempo da curva S, mais suave é a rampa de partida e de parada. Obs.: para melhor ajustar a curva S, consulte o desenho explicativo.
C2-02	Curva S no final da aceleração	0,3	A curva S é usada para suavizar ainda mais a partida e a parada em rampa. Quanto mais longo o tempo da curva S, mais suave é a rampa de partida e de parada. Obs.: para melhor ajustar a curva S, consulte o desenho explicativo.
C2-03	Curva S no início da desaceleração	0,3	A curva S é usada para suavizar ainda mais a partida e a parada em rampa. Quanto mais longo o tempo da curva S, mais suave é a rampa de partida e de parada. Obs.: para melhor ajustar a curva S, consulte o desenho explicativo.
C2-04	Curva S no final da desaceleração	0,2	A curva S é usada para suavizar ainda mais a partida e a parada em rampa. Quanto mais longo o tempo da curva S, mais suave é a rampa de partida e de parada. Obs.: para melhor ajustar a curva S, consulte o desenho explicativo.

Parâmetros Básicos



Ajustes de Frenagem CC

Número do parâmetro	Nome do parâmetro	Valor de fábrica	Função do parâmetro
B2-01	Frequência de início da frenagem cc na parada	1,5	Define em qual frequência o drive injetará cc no motor na parada.
B2-02	Intensidade da corrente da frenagem cc	70	Porcentagem da corrente nominal do motor, que é injetada durante a frenagem cc.
B2-03	Tempo de duração da frenagem cc na partida	1	Define o tempo em segundos da frenagem cc na partida.
B2-04	Tempo de duração da frenagem cc na parada	1,5	Define o tempo em segundos da frenagem cc na parada.

Referências de Velocidade

Número do parâmetro	Nome do parâmetro	Valor de fábrica	Função do parâmetro
D1-01	Referência de frequência - escorregamento	4	Ajusta a frequência em que o motor tem torque mas não gira. Geralmente para motores novos, este valor acaba sendo bem menor.
D1-02	Referência de frequência - nivelamento	6	Ajusta a frequência em que o carro irá nivelar.
D1-05	Referência de frequência - inspeção	20	Ajusta a frequência em que o carro irá se movimentar quando estiver em inspeção.
D1-06	Referência de frequência - alta (Até 75 MPM) / média (a partir de 90 MPM)	60	Ajusta a frequência em que o carro irá atender às chamadas. Se a velocidade do elevador for maior que 75 MPM, passa a ser a velocidade média que normalmente é ajustada em 40 Hz para 90 MPM, 35 Hz para 105 MPM, 30 Hz para 120 MPM, 25 Hz para 150 MPM.

Parâmetros Básicos

Par. de Rede e Motor

Número do parâmetro	Nome do parâmetro	Valor de fábrica	Função do parâmetro
E1-01	Ajuste da tensão de entrada (Rede)	230	Ajusta a tensão de entrada do drive, 220 V ou 380 V.
E1-04	Ajuste da frequência de saída máxima	60	Ajusta a frequência máx. de saída.
E1-06	Ajuste da frequência nominal do motor	60	Ajusta a frequência nominal do motor lida na placa de identificação, geralmente 60 Hz ou 50 Hz.
E1-13	Ajuste da tensão nominal do motor	230	Ajusta a tensão nominal do motor lida na placa de identificação, geralmente 220 V ou 380 V.
E2-01	Ajuste da corrente nominal do motor	000.00	Define a corrente de carga total, em ampères (A), da plaqueta do motor. Ajustado automaticamente durante o autoajuste.
E2-04	Ajuste do número de polos do motor	000.00	Define a quantidade de polos do motor, geralmente indicado na plaqueta do motor. Ajustado automaticamente durante o autoajuste.

Funções das Entradas

Número do parâmetro	Nome do parâmetro	Valor de fábrica	Função do parâmetro
H1-01	Função da entrada digital S1	40	Operação avante (Sobe).
H1-02	Função da entrada digital S2	41	Operação Reverso (Desce).
H1-05	Função da entrada digital S5	05	Referência de velocidade multinível 3.
H1-06	Função da entrada digital S6	04	Referência de velocidade multinível 2.
H1-07	Função da entrada digital S7	03	Referência de velocidade multinível 1.

Parâmetros Básicos

Funções das Saídas

Número do parâmetro	Nome do parâmetro	Valor de fábrica	Função do parâmetro
H2-01	Função da saída a relé auxiliar RA1 RA2	000	O drive está em operação, usado para atuar o freio (Running).
H2-02	Função da saída a relé MA MC	006	O drive está pronto para movimentar o motor, ou seja, sem falhas.

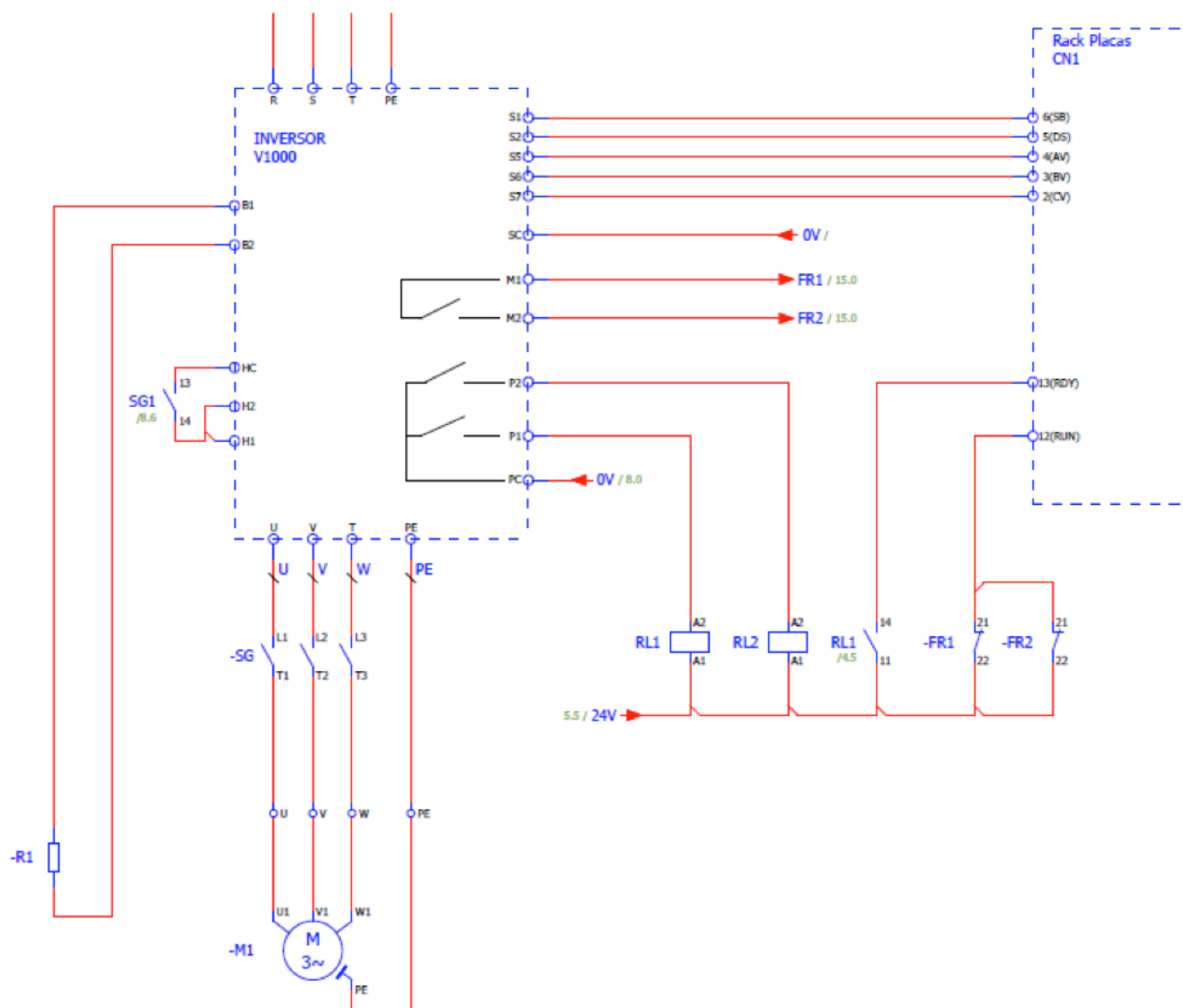
Monitor

Número do parâmetro	Nome do parâmetro	Valor de fábrica	Função do parâmetro
U1-02	Monitor da frequência de saída	0	Exibe a frequência que está aplicada no motor em tempo real (Hz).
U1-03	Monitor da corrente de saída	0.00A	Exibe a corrente que está sendo aplicada no motor em tempo real (A).
U1-10	Monitor das entradas	C	Exibe as entradas que estão acionadas em tempo real. Nota: S1 é a primeira entrada da direita, a segunda é S2 e assim por diante. Obs.: barra pequena é desabilitada, barra grande é habilitada.
U1-11	Monitor das saídas	o	Exibe as saídas que estão acionadas em tempo real. Nota: a saída MA/MC é a primeira da direita, e o RA1/RA é a segunda. Obs.: barra pequena é desabilitada, barra grande é habilitada.
H1-07	Função da entrada digital S7	03	Referência de velocidade multinível 1.

Auto-Tuning

Número do parâmetro	Nome do parâmetro	Valor de fábrica	Função do parâmetro
T1-01	Seleção do modo de autoajuste	02	Define o tipo de autoajuste para estacionário (motor não gira).
T1-02	Seleção da potência nominal do motor	000.00	Ajusta a potência nominal do motor em KW. Nota: se a potência do motor for dada em HP, a potência em KW pode ser calculada usando a fórmula a seguir: $KW = HP \times 0,746$.
T1-04	Seleção da corrente nominal do motor	0000.0	Ajusta a corrente nominal do motor em ampères (A).
Run 12	Confirmar o início do Auto-Tuning	RUN	Apertar a tecla RUN e esperar o resultado do auto-tuning.

Esquema de Ligação



SUPORTE TÉCNICO

André Bruschi

Suporte Técnico

Cel.: +55 (15) 99185-5531

Tel.: +55 (15) 3263-9946

E-Mail: abruschi@schmersal.com.br

Caio Miranda

Suporte Técnico

Cel.: +55 (15) 99800-2931

Tel.: +55 (15) 3263-9946

E-Mail: cmiranda@schmersal.com.br



www.schmersal.com.br

facebook.com/SchmersalBrasil

youtube.com/SchmersalBrasil

(15) 3263-9800



SCHMERSAL
Safe solutions for your industry