

2.2 Utilizzazioni standard

2.2.1 Visualizzazione degli stati di funzionamento

Nei parametri P-000 e P-100 viene visualizzato l'attuale stato di funzionamento dell'apparecchiatura.

Tabella 2-3 Visualizzazione degli stati di funzionamento

Display					
Gruppi di funzione					
Numero mot.	Funzioni dei relè	Tipo di funz.	Stati apparecch.	Sorgente riferim.	Cambi gamma
Il motore 1 è scelto	Relè programmabile - Funzione 1 morsetto collegamento A11 P-241 $n_{retr} = n_{rif}^{1)}$	L'azionamento non è abilitato: condizioni ulteriori di commutazione vedi colonna stati della apparecchiatura	Manca abil. impulsi nel modulo NE (mors. 63/48)	Rifer. analogico canale 1 P-113=1 canale 2 P-113=2 canale 1+2 P-113=3	E' scelta la gamma 1
Il motore 2 è scelto	Relè programmabile - Funzione 2 morsetto collegamento A21 P-242 $ C_d < C_{dx}^{1)}$	Tutte le abilitazioni sono state date: funzionamento in comando di velocità o regolazione di velocità	Manca abil. impulsi specif. per l'asse (mors. 663)	Rifer. analogico + riferimento fisso canale 1 + funz. mors. program. 17, 18, 19, 24 P-113=9	E' scelta la gamma 2
Il motore 3 è scelto	Relè programmabile - Funzione 3 morsetto collegamento A31 P-243 $ n_{retr} < n_{min}^{1)}$		Manca abil. regol. nel modulo NE (mors. 64) e/o manca abil. regol. nel modulo mandrino (mors. 65)	Riferimento Zero P-113=0 P-113=7 P-113=8	E' scelta la gamma 3
Il motore 4 è scelto	Relè programmabile - Funzione 4 morsetto collegamento A41 P-244 $ n_{retr} < n_x^{1)}$		Manca abil. rampa (mors. 81)	Riferimenti fissi 1...7	E' scelta la gamma 4
Scelta dei motori da 1 ... 4 Scelta con i morsetti programmabili, funzioni dei morsetti P-081...P-089 = 20, 21	Relè programmabile - Funzione 5 morsetto collegamento A51 P-245 Preallarme f ²⁾		Manca abil. riferim. (mors. a scelta funz. nr. 16)	Riferimenti fissi 8...15	E' scelta la gamma 5
	Relè programmabile - Funzione 6 morsetto collegamento A61 P-246 decorso rampa concluso ¹⁾		Visualizzazione del tipo di funzionamento con il motore abilitato	Scelta con le funzioni dei morsetti programm. P-081...P-089 =17, 18, 19, 24 Tarature delle velocità con P-114.1...7, P-119.1...8	E' scelta la gamma 6
	Pronto esercizio/guasto, morsetti collegam. 672 fino 674 P-053 Pronto esercizio ¹⁾		Funzion. motorico	Riferimento funzione motopotenz. P-113=6 P-114.8 velocità opp. P-081...P-089 =14, 15	E' scelta la gamma 7
	Il segmento viene comandato, quando il relè corrispondente si è eccitato		Funzion. generatorio	Riferimento di pendolamento P-113=4 opp. P-081...P-089=2 P-154, P-155 velocità P-156, P-157 tempi	E' scelta la gamma 8
				Riferimento dal software per l'auto-ottimizzazione P-204=1...6 P-205=1	I cambi gamma 1...8 a scelta con funzioni dei morsetti liberi programmabili P-081...P-089 =9, 10, 11

1) Fornitura normale

5.2.2 Lista delle segnalazioni dei guasti



Avviso

Con la cancellazione degli impulsi al motore non è più disponibile nessuna informazione sulla velocità del motore. La retroazione di velocità calcolata viene posta a zero. Gli impulsi del motore possono essere cancellati con la segnalazione d'errore.

Tabella 5-12 Lista delle segnalazioni dei guasti

Signal. guasto	Guasto	Causa
F-05	Corrente del motore = 0	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Tutte le abilitazioni sono state date, ma non c'è collegato nessun motore. ◦ Un teleruttore del motore non si è eccitato. ◦ Tutte le abilitazioni sono state date, ma almeno uno dei parametri P-160, P-166, P-057, P-059 è uguale a zero. ◦ Sbarrette del circuito intermedio interrotte (non collegate).
F-07	La memorizzazione sulla FEPRM è fallita	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Appare la segnalazione d'allarme ogni volta durante una memorizzazione dei dati, quindi c'è un difetto nella FEPRM. ◦ Appare la segnalazione d'allarme immediatamente dopo l'inserzione dell'invertitore, l'invertitore era stato disinserito dapprima a causa dei fusibili saltati. L'ultima variazione dei parametri non è stata memorizzata. Deve essere eseguita una nuova procedura di memorizzazione.
F-08	Non eliminabile la perdita dei dati	<ul style="list-style-type: none"> ◦ La FEPRM è difettosa → sostituire il modulo.
F-11	Il riferimento di frequenza è > alla frequenza massima	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Il cavo piatto della scheda di regolazione - scheda di comando è difettoso o non è stato collegato. ◦ Il motore non è collegato o manca una fase. ◦ Alimentazione della scheda di comando difettosa. ◦ Fusibile del circuito intermedio difettoso. ◦ Motore in rovesciamento, oppure i parametri di regolazione del motore sono grossolanamente sbagliati. ◦ Il modulo asincrono è collegato a un modulo di sorveglianza senza rilevamento del circuito intermedio e nel P-061 non è stata inserita la tensione del circuito intermedio. ◦ Con la commutazione del cambio gamma è stata diminuita la limitazione della velocità (P-029), sebbene il motore gira con una velocità superiore a questa limitazione.

Tabella 5-12 Lista delle segnalazioni dei guasti

Segnal. guasto	Guasto	Causa
F-13	Il regolatore di campo è comandato al limite massimo	<ul style="list-style-type: none"> ◦ I dati del motore o della regolazione sono sbagliati grossolanamente. ◦ I dati del motore inseriti e il tipo di collegamento (stella/triangolo) insieme non possono adattarsi. ◦ Il motore è nel momento di rovesciamento Y/Δ, perciò il motore o i dati di regolazione sono sbagliati.
F-15	Sovratemperatura invertitore	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Invertitore sovraccaricato (ciclo di carico sbagliato, accoppiamento motore/invertitore sbagliato). ◦ Temperatura ambiente elevata. ◦ La ventilazione nel modulo asincrono è mancante. ◦ Il sensore di temperatura è difettoso. ◦ Tacitazione dopo il raffreddamento sotto i 50° C ± 15 K solo con disinserzione/inserzione della tensione di rete.
F-17	$I_0 \text{ motore} > I_{\text{nom}} \text{ parte di potenza}$	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Accoppiamento motore/invertitore sbagliato.
F-51	Errore di parametrizzazione: coppia nominale troppo elevata	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Coppia nominale (calcolata) dal P-160.M e P-163.M superiore a 650 Nm dal FW 2.00
F-52	Errore di parametrizzazione: costante di coppia inammissibile	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Inammissibile rapporto del $\frac{P-160.M \cdot P-164.M}{P-161.M \cdot P-163.M \cdot P-171.M}$ dal FW 2.00
F-60	Errore con l'autotaratura	<ul style="list-style-type: none"> ◦ L'autotaratura è stata interrotta. ◦ L'autotaratura non dà dei valori sensati. ◦ Tipo di collegamento Y/Δ e dati nominali scambiati. ◦ Ulteriori cause vedi Cap. 4.

F16!
CINRY

AM

6.1 Diagramma a blocchi per una nuova messa in servizio

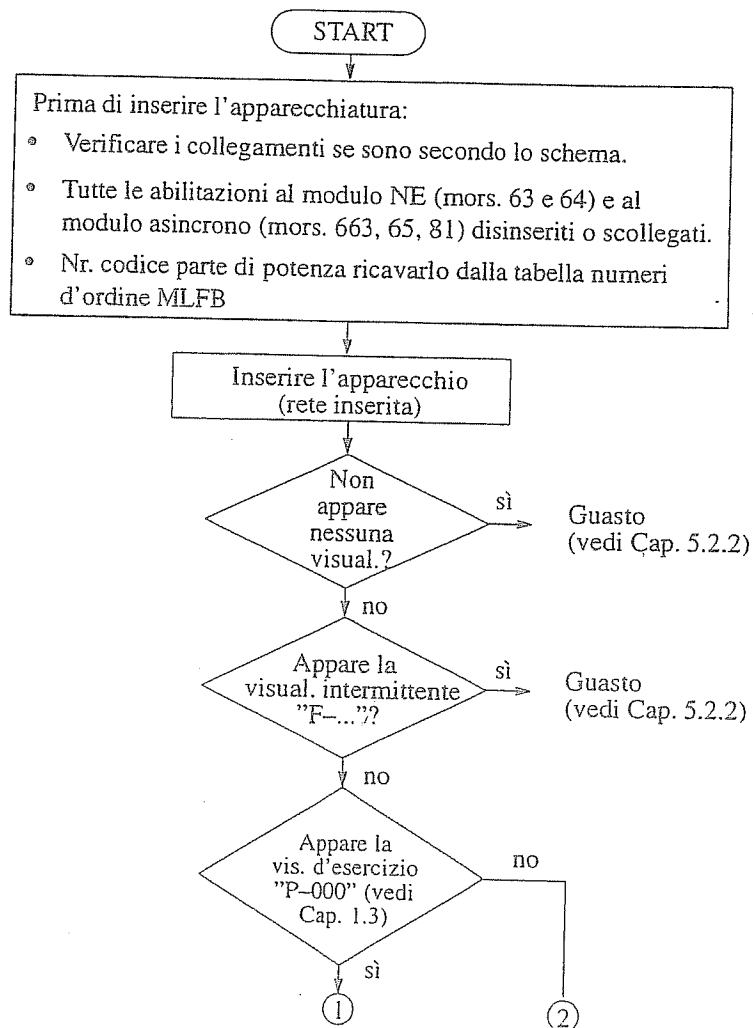


Avviso

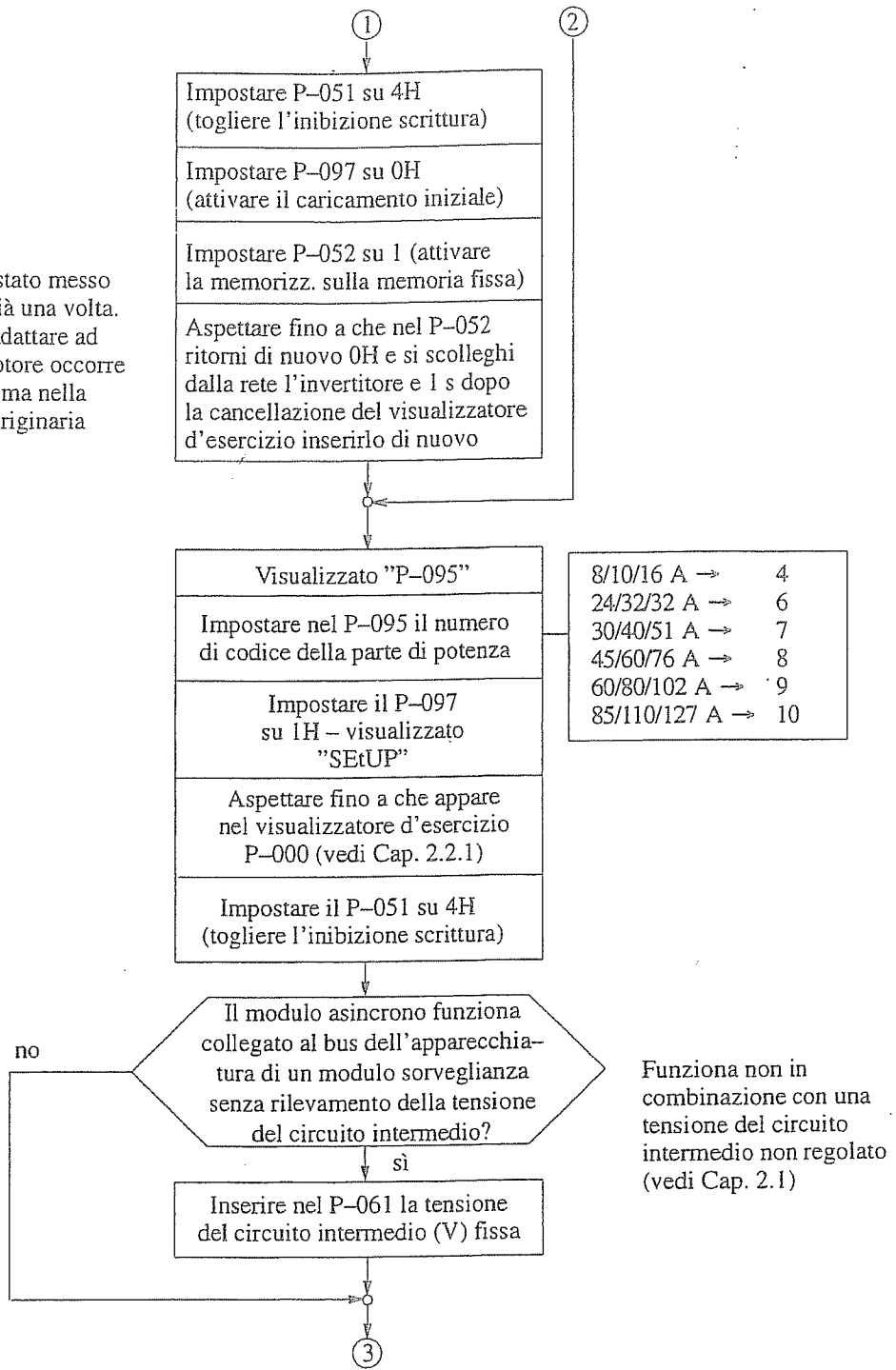
Se un errore nel modulo NE viene resettato con l'abilitazione presente nel modulo asincrono, il motore accelera alla n_{rif} .

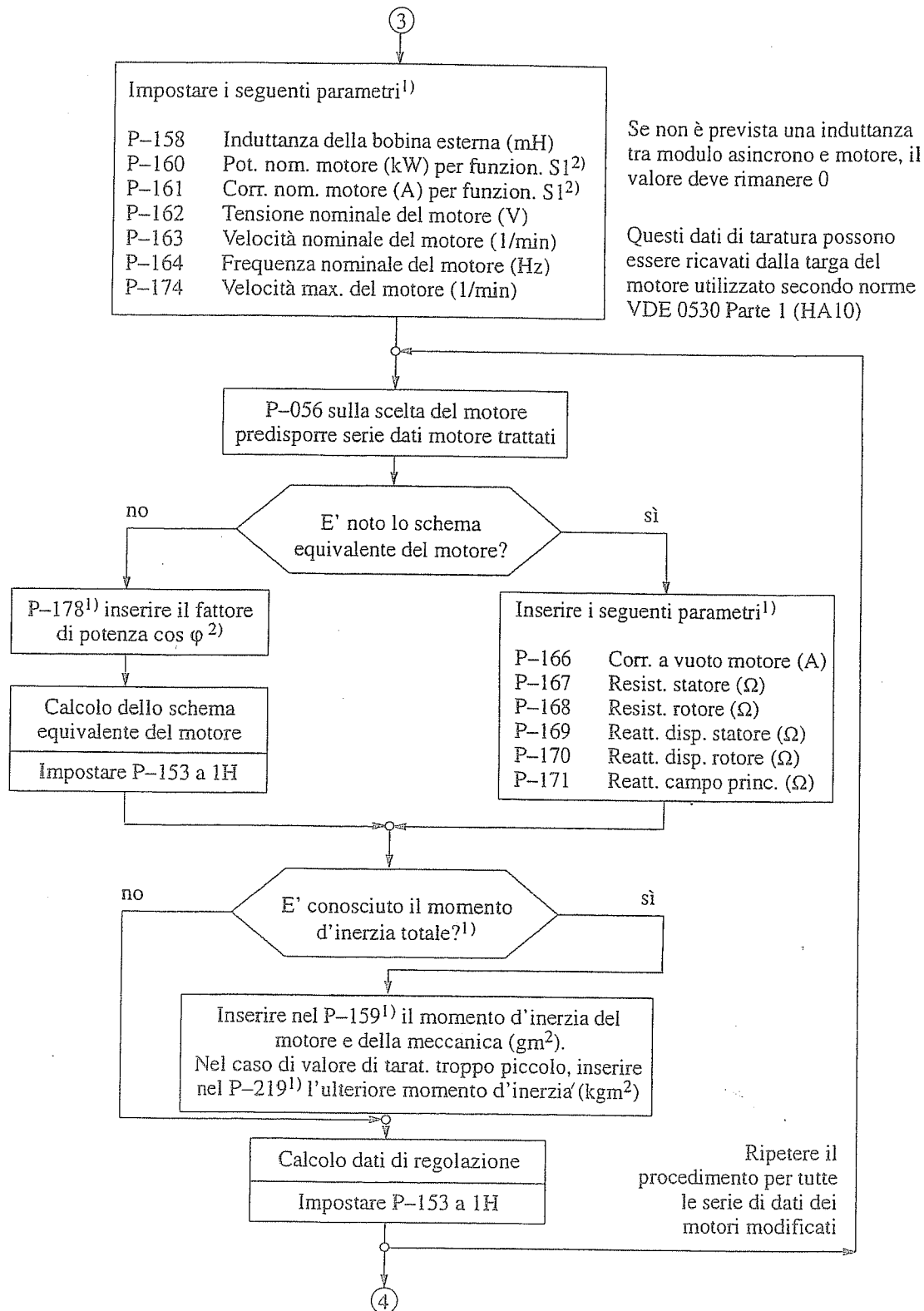
Nota

Se nella fase di disinserzione succede una mancanza o una apertura della rete, vengono persi tutti i dati dell'ultima variazione e l'invertitore segnala alla reinserzione l'allarme F-07. Dopo il reset dell'allarme F-07 (vedi Cap. 5.2.2) possono essere inseriti i nuovi valori dei parametri.



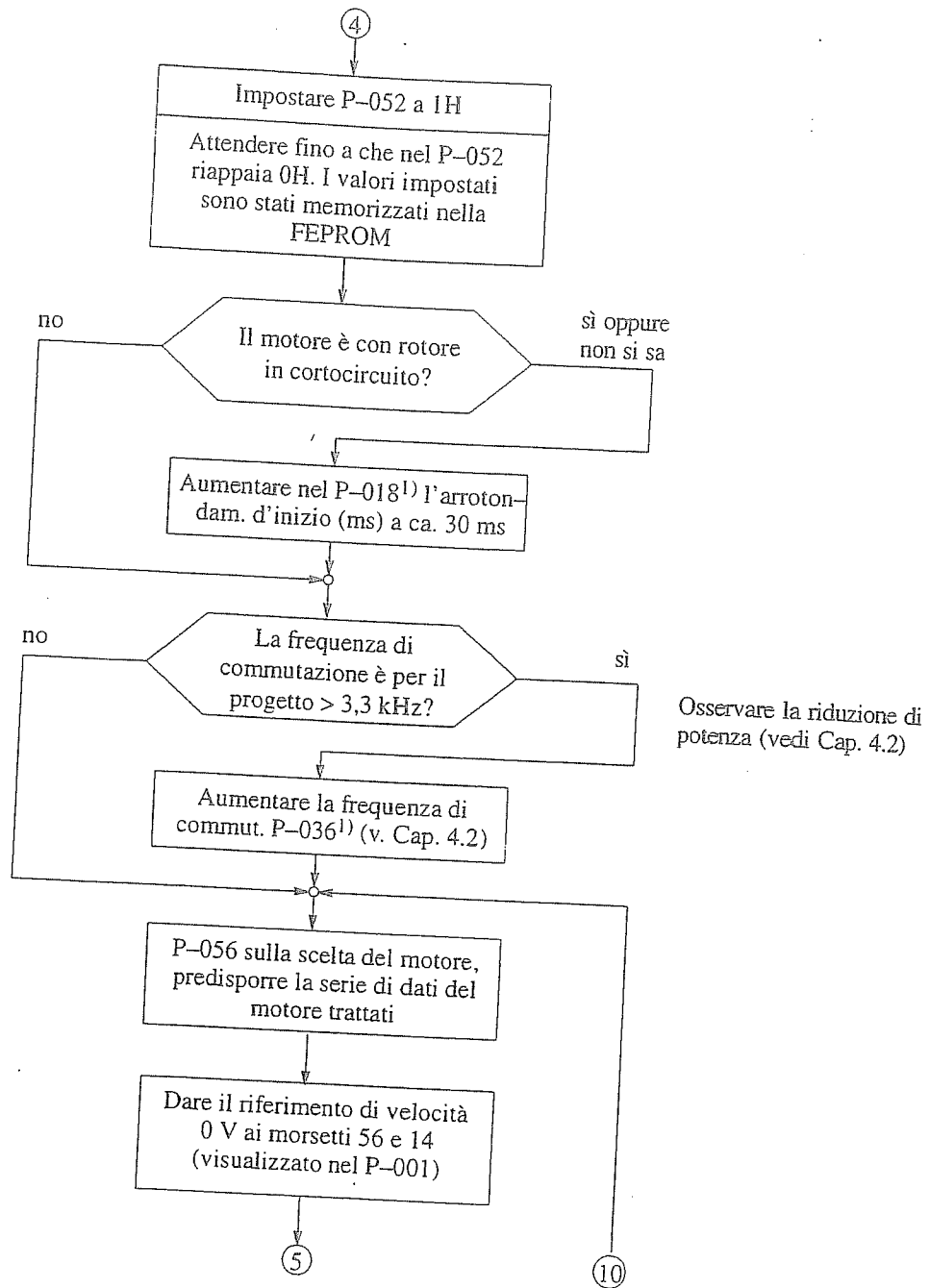
Il modulo è stato messo in servizio già una volta. Per poterlo adattare ad un nuovo motore occorre riportarlo prima nella condizione originaria



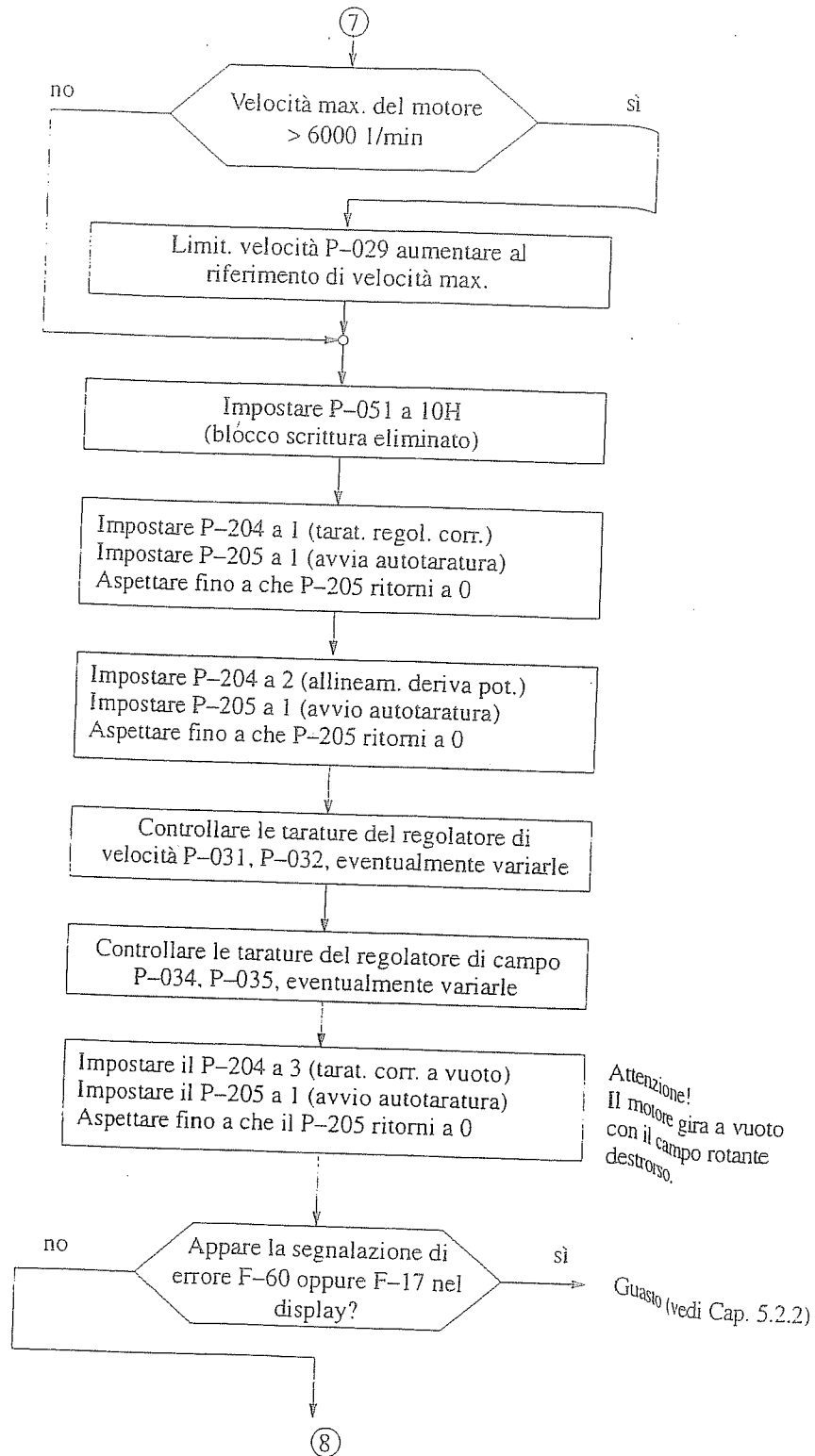


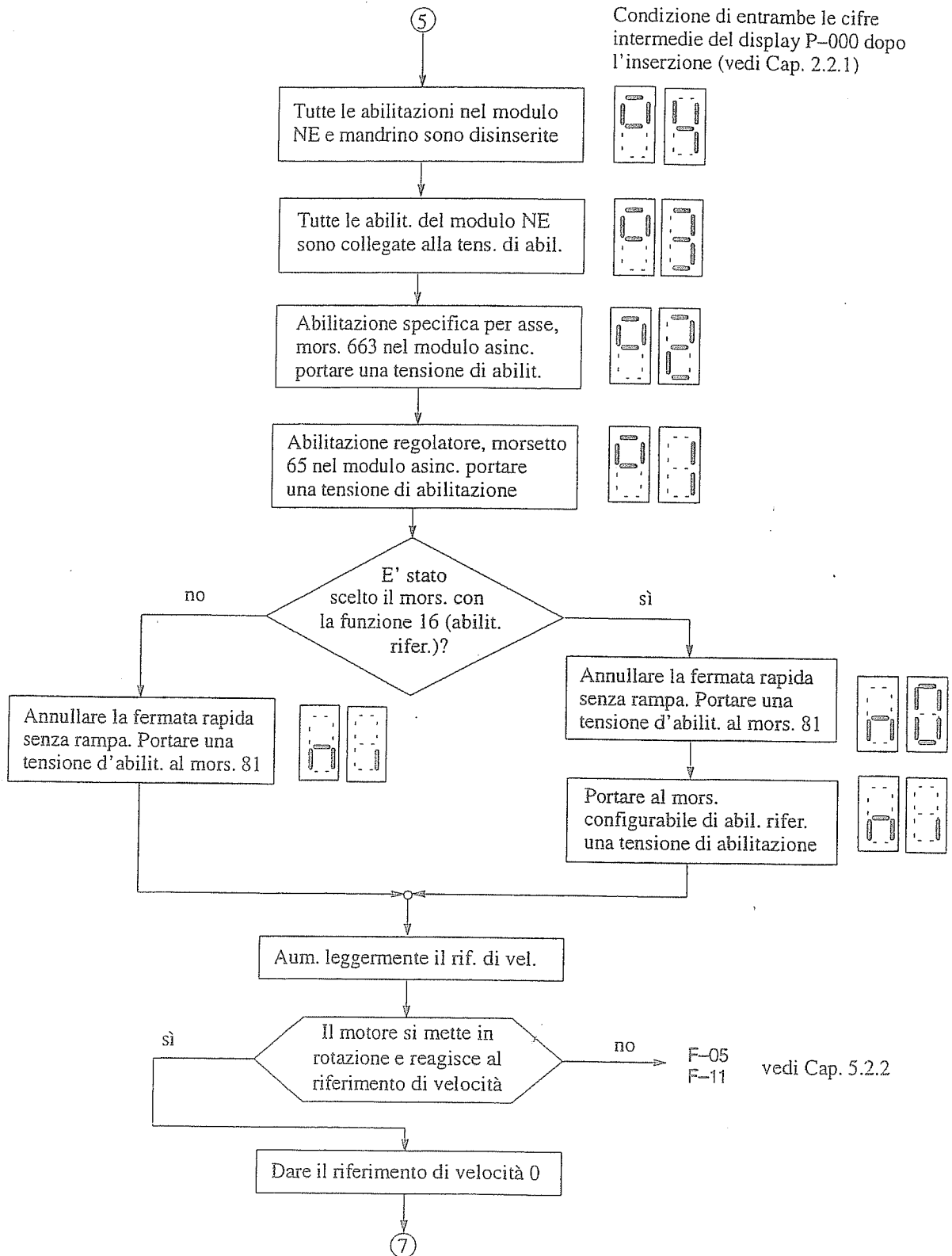
1) Possono essere inseriti fino a quattro motori diversi (sottoparametri da 1 fino a 4)

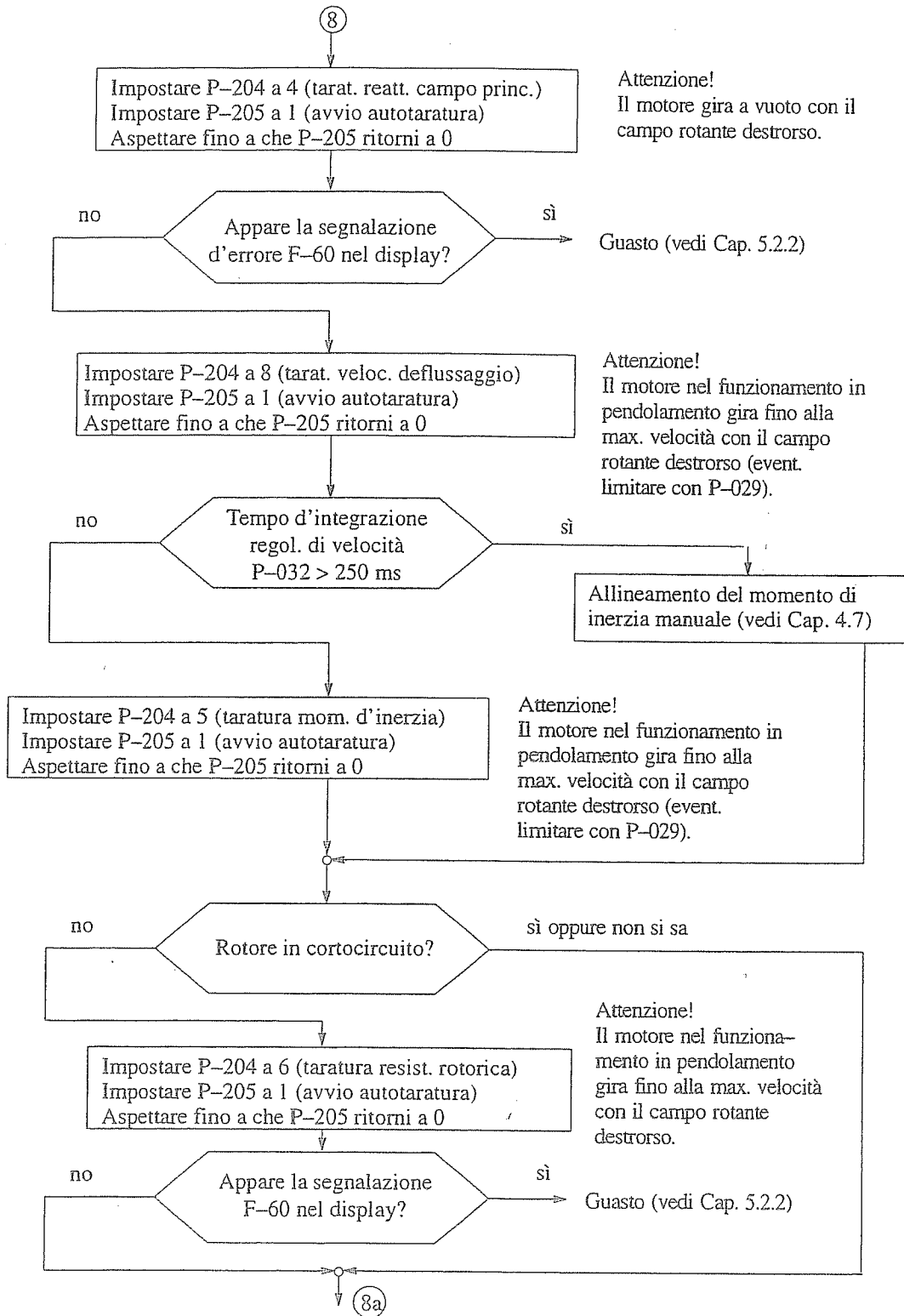
2) Con motori a raffreddamento forzato vedi nota Cap. 2.1 .

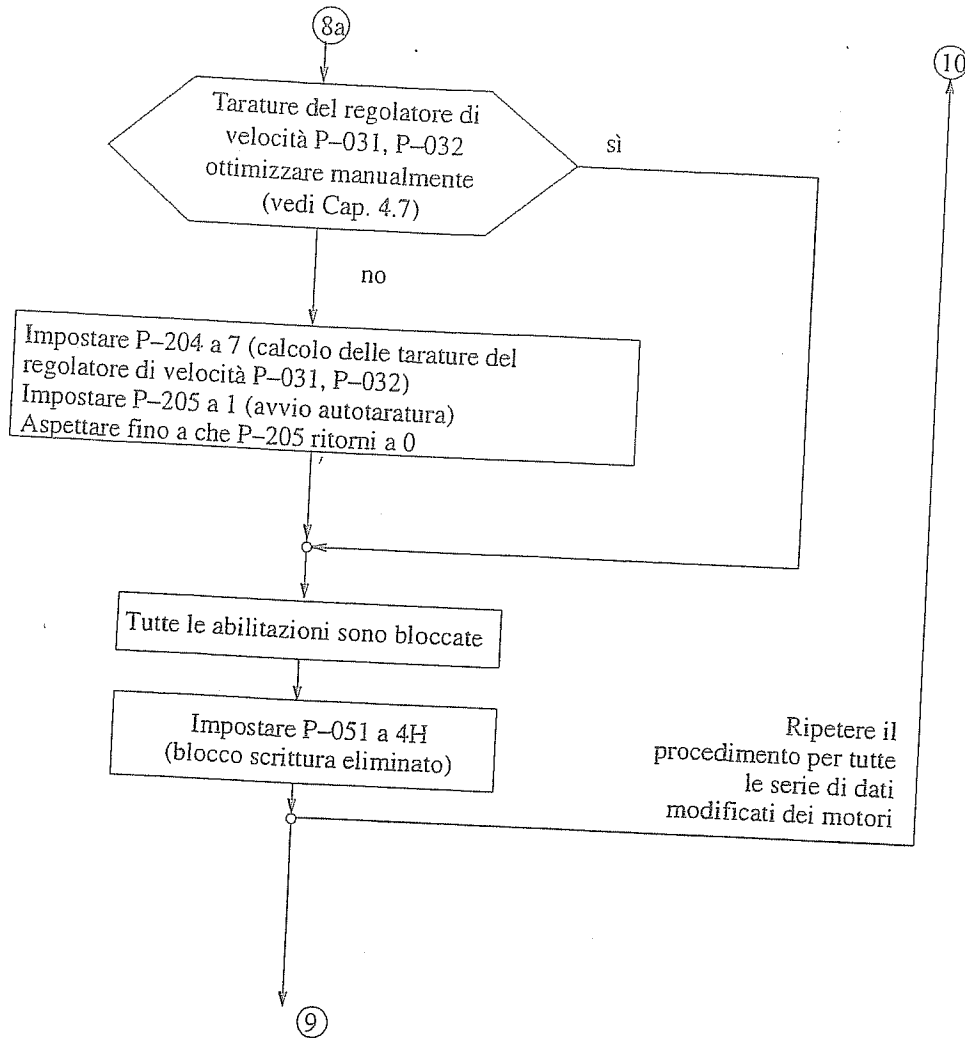


1) Possono essere inseriti fino a quattro motori diversi (sottoparametri da 1 fino a 4)

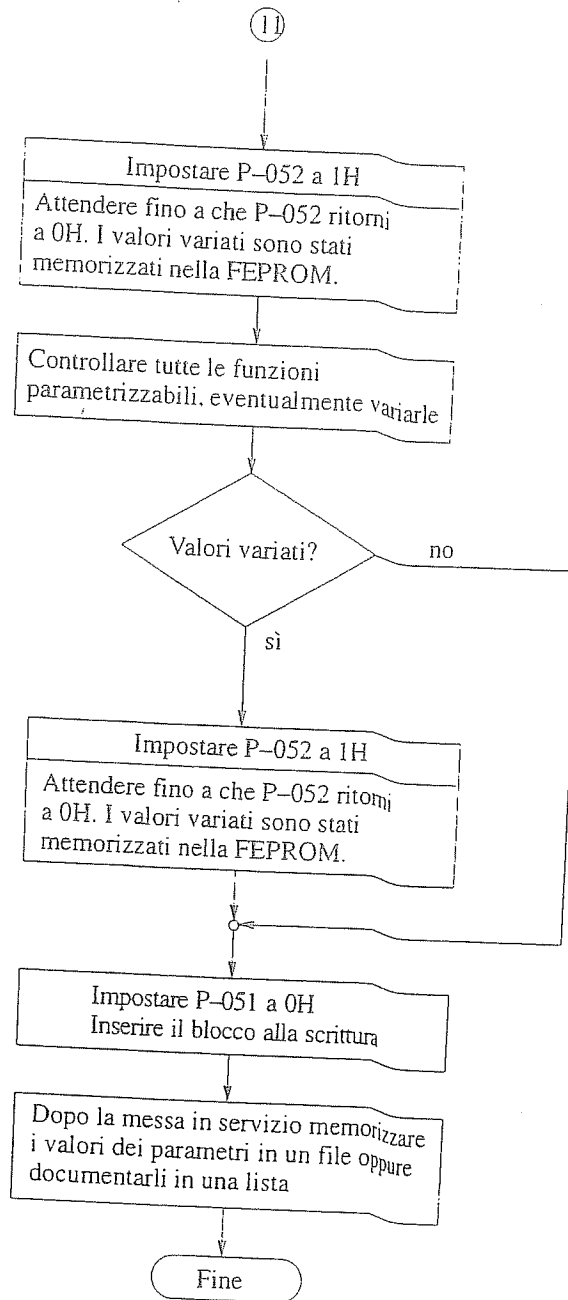


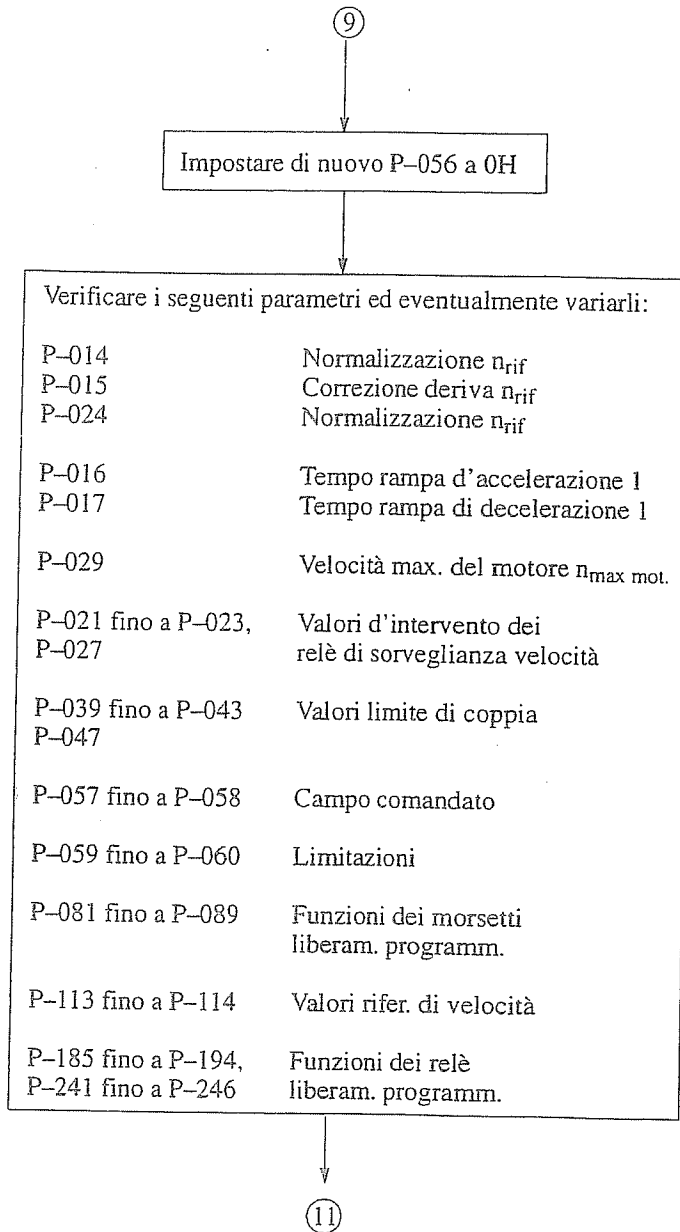






AM





P-Nr.	Significato	Cap. firm-ware	Campo di tarat.	Pretarat. Dim.	Valori di taratura															
					1	2	3	4	5	6	7	8								
(P-000)	Visualizzazione di esercizio/funzionamento	2.2.1	Visualizz. speciale	-																
(P-001)	Riferimento di velocità	5.1.1	-32000...32000	-																
(P-002)	Retroazione di velocità	5.1.1	-32000...32000	-																
(P-003)	Corrente che forma la coppia	5.1.1	-399,0...399,0	-																
(P-004)	Carico	5.1.1	0,0...100,0	-																
(P-005)	Frequenza di macchina	5.1.1	-1250...1250	-																
(P-006)	Tensione del circuito intermedio	5.1.1	0...700	-																
(P-007)	Corrente del motore	5.1.1	0,0...399,0	-																
(P-008)	Componente corrente di campo	5.1.1	0,0...399,0	-																
(P-009)	Potenza attiva	5.1.1	-399,0...399,0	-																
(P-010)	Retroaz. di tensione	5.1.1	0,0...450,0	-																
(P-011)	Stato degli ingressi binari	5.1.2	0...FFFF	-																
P-012	Normalizzazione DAC canale 1	3.3.4	-1000,0...1000,0	100,0																
P-013	Normalizzazione DAC canale 2	3.3.4	-1000,0...1000,0	100,0																
P-014	Velocità per la veloc. utiliz. del mot.	M	-32000...32000	n_{maxMot}																
P-015	Corr. deriva riferim. canale 1	3.1	E000...2000	0																
P-016	Tempo rampa di accelerazione 1	M	0,00...320,00	0,00																
P-017	Tempo rampa di decelerazione 1	M	0,00...320,00	0,00																
P-018	Arrotondamento d'inizio	M	4,00...100,00	0,00																
P-019	Corr. deriva riferim. canale 2	3.1	E000...2000	0																
(P-020)	Autotariature eseguite	M	0...003F	-																
P-021	Signal. n_{min} per " $n_{ret} < n_{min}$ "	G	2...16000	10																
P-022	Velocità interv. cancellazione impulsi	M	2...16000	8																
P-023	Signal. n_x per " $n_{ret} < n_x$ "	G	0...32000	3000																
P-024	Normalizzazione riferim. canale 1	3.1	2,0...10,0	10,0																
P-025	Normalizzazione riferim. canale 2	3.1	2,0...10,0	10,0																
P-027	Signal. banda di toll. per $n_{rif} = n_{ret}$	G	0...32000	100																
(P-028)	Diagnosi	5.1.3	0...FFFF	-																

P-Nr.	Significato	Cap. firm-ware	Stand firm-ware	Campo di tarat.	Pretarat. Dim.	Valori di taratura													
						1	2	3	4	5	6	7	8						
P-029	Limitazione della velocità	G 2.2.3	1.10	0...32000	l/min														
P-030	Velocità minima stazionaria	M 4.6	1.10	0...32000	l/min														
P-031	Guadagno proporzionale regolatore di veloc. M	M 4.1	1.10	0,0...255,9	Dec														
P-032	Tempo d'integrazione regolatore di velocità M	M 4.1	1.10	10,0...6000,0	ms														
P-034	Guadagno proporz. del regolatore di campo M	M 4.3	1.10	0,0...600,0	100 A/Vs														
P-035	Tempo d'integrazione regolatore di campo M	M 4.3	1.10	5,0...600,0	ms														
P-036	Frequenza di commutazione dell'invertitore M	M 4.2	1.10	0...3	Esa														
P-039	1a limitazione di coppia	G 2.2.3	1.10	0...399	%														
P-041	2a limitazione di coppia	G 2.2.3	1.10	0...399	%														
P-042	Tempo rampa d'accelerazione 2	M 4.1	1.10	0,00...320,00	s														
P-043	Tempo rampa di decelerazione 2	M 4.1	1.10	0,00...320,00	s														
P-047	Signal. Cdx per "Cd < Cdx"	G 3.3.2	1.10	0,0...100,0	%														
P-050	Velocità di commutazione da Cd1 a Cd2	G 4.5	1.10	0...32000	l/min														
P-051	Blocco scrittura	M 1.3	1.10	0...7FFF	Esa														
P-052	Memorizzazione nella FEPR0M	M 1.3	1.10	0...1	Dec														
P-053	Parola di comando	M 1.3	1.10	0...FFFF	Esa														
P-054	Campo di velocità delimitata, veloc. infer.	M 4.6	1.10	0...32000	l/min														
P-055	Campo di velocità delimitata, veloc. super.	M 4.4	1.10	0...32000	l/min														
P-056	Selettore del motore.	M 2.5.6	1.10	0...4	Dec														
P-057	Selettore di comm. nel rinv. comandato	M 4.4	1.10	0...150	Dec														
P-058	Coppia d'accelerazione nel funz. comandato	M 4.4	1.10	0...399	%														
P-059	Limitazione di corrente	M 4.5	1.10	0...399	%														
P-060	Limitazione di potenza	M 4.5	1.10	0...399	%														
P-061	Tensione del circuito intermedio fissa	M 2.1	1.10	0...700	%														
P-066	Indirizzo per DAC 1	M 3.3.4	1.10	0...FFFF	V														
P-067	Fattore di spost. per DAC 1	M 3.3.4	1.10	0...F	Esa														
P-068	Indirizzo per DAC 2	M 3.3.4	1.10	0...FFFF	Esa														
P-069	Fattore di spost. per DAC 2	M 3.3.4	1.10	0...F	Esa														

P-Nr.	Significato	Cap.	Stand firm-ware	Campo di tarat.	Pretarat.	Dim.	Valori di taratura										
							1	2	3	4	5	6	7	8			
P-072	Indirizzo DAC 4	5.1.4	1.10	0...FFFF	10D2	Esa											
P-073	Fatt. spost. DAC 4	5.1.4	1.10	0...F	0	Esa											
P-074	Deriva DAC 4	5.1.4	1.10	-127...127	0	Incr.											
P-076	Indirizzo DAC 3	5.1.4	1.10	0...FFFF	1110	Esa											
P-077	Fatt. spost. DAC 3	5.1.4	1.10	0...F	0	Esa											
P-078	Deriva DAC 1	3.3.4	1.10	-127...127	0	Incr.											
P-079	Deriva DAC 2	3.3.4	1.10	-127...127	0	Incr.											
P-080	Deriva DAC 3	5.1.4	1.10	-127...127	0	Incr.											
P-081	Configurazione morsetto d'ingresso E1	3.2.2	1.10	1...21	1	Dec											
P-082	Configurazione morsetto d'ingresso E2	3.2.2	1.10	1...21	7	Dec											
P-083	Configurazione morsetto d'ingresso E3	3.2.2	1.10	1...21	3	Dec											
P-084	Configurazione morsetto d'ingresso E4	3.2.2	1.10	1...21	17	Dec											
P-085	Configurazione morsetto d'ingresso E5	3.2.2	1.10	1...21	18	Dec											
P-086	Configurazione morsetto d'ingresso E6	3.2.2	1.10	1...21	19	Dec											
P-087	Configurazione morsetto d'ingresso E7	3.2.2	1.10	1...21	9	Dec											
P-088	Configurazione morsetto d'ingresso E8	3.2.2	1.10	1...21	10	Dec											
P-089	Configurazione morsetto d'ingresso E9	3.2.2	1.10	1...21	11	Dec											
P-090	Parametro di comando	1.3	1.10	0...FFFF	5	Esa											
P-095	Numero di codice dell'invertitore	2.1	1.10	4...10	7	Dec											
P-096	Numero di codice del motore	2.1	1.10	0...7	0	Dec											
P-097	Inizializzazione	2.1	1.10	0...1	0	Esa											
(P-099)	Stand del firmware	2.2.2	1.10	0,00...99,99	-	Dec											
(P-100)	Visualizzazione d'esercizio/funzionamento	2.2.1	1.10	Visualizz. speciale	-	-											
(P-101)	Riferimento di velocità	5.1.1	1.10	-32000...32000	-	l/min											
(P-102)	Retroazione di velocità	5.1.1	1.10	-32000...32000	-	l/min											
P-113	Sceita del canale rifer. di velocità	3.1	1.10	0...9	1	Dec											
P-114	Riferimenti fissi da 1 fino a 7	3.1	1.10	-32000...32000	0	l/min											
P-114	Riferimento motopotenziometro	3.1	1.10	-32000...32000	0	l/min											

P-Nr.	Significato	Cap.	Stand firm-ware	Campo di tarat.	Pretarat. Dim.	Valori di taratura														
						1	2	3	4	5	6	7	8							
P-115	Quad. prop. regol. corr. campo di vel. base	M 4.2	1.10	0...255	2	Dec														
P-116	Quad. prop. regol. corr. campo deflussaggio	M 4.2	1.10	0...300	2	Dec														
P-119	Riferimenti fissi da 8 fino a 15	F 3.1	2.00	-32000 ... 32000	0	l/min														
P-151	Blocco scrittura	1.3	1.10	0...7FFF	0	Esa														
P-153	Memorizzazione nella FEPROM	1.3	1.10	0...1	0	Dec														
P-154	Calcolo dati motore/regolatore	1.3	1.10	-1...1	0	Dec														
P-155	Pendolamento rifer. 1	2.2.3	1.10	-32000...32000	0	Dec														
P-156	Pendolamento rifer. 2	2.2.3	1.10	-32000...32000	0	l/min														
P-157	Tempo di pendolamento 1	2.2.3	1.10	0,002...60,000	0	l/min														
P-157	Tempo di pendolamento 2	2.2.3	1.10	0,002...60,000	1,000	s														
P-158	Induttività della bobina esterna	2.2.3	1.10	0,002...60,000	1,000	s														
P-159	Momento d'inerzia del motore e meccan.	M 2.1	1.10	0,000...65,000	0,000	s														
P-160	Potenza nominale del motore	M 4.1	1.10	0,0...6535,5	0,0	mH														
P-161	Corrente nominale del motore	M 2.1	1.10	0,00...650,00	0,0	gm ²														
P-162	Corrente nominale del motore	M 2.1	1.10	0,00...650,00	0,00	kW														
P-162	Tensione nominale del motore	M 2.1	1.10	0,00...650,00	0,00	A														
P-163	Velocità nominale del motore	M 2.1	1.10	0,00...650,00	379,00	V														
P-164	Velocità nominale del motore	M 2.1	1.10	0...65000	1500	l/min														
P-166	Frequenza nominale del motore	M 2.1	1.10	0,0...1200,0	50,0	Hz														
P-167	Corrente a vuoto del motore	M 4.2	1.10	0,00...I nom LT	0,00	A														
P-167	Resistenza di statore a freddo	M 2.1	1.10	0,000...65,000	0,000	Ω														
P-168	Resistenza di rotore a freddo	M 2.1	1.10	0,000...65,000	0,000	Ω														
P-169	Reattanza di dispersione dello statore	M 2.1	1.10	0,000...65,000	0,000	Ω														
P-170	Reattanza di dispersione del rotore	M 2.1	1.10	0,000...65,000	0,000	Ω														
P-171	Reattanza del campo principale	M 2.1	1.10	0,000...65,000	0,000	Ω														
P-172	Velocità di comm. regolazione/comando	M 2.1	1.10	0,00...650,00	0,00	Ω														
P-173	Velocità di inizio deflussaggio	M 2.1	1.10	0...32000	300	l/min														
P-174	Velocità max. del motore	M 2.1	1.10	0...32000	1500	l/min														
P-174	Velocità max. del motore	M 2.1	1.10	0...32000	1500	l/min														

P-Nr.	Significato	Cap.	Stand firm-ware	Campo di tarat.	Prearat.	Dim.	Valori di taratura												
							1	2	3	4	5	6	7	8					
P-175	Costante di tempo termica del motore	M 2.2.3	1.10	0,0...500,0	1,0	min													
P-176	Velocità inizio momento di rovesciamento	M 2.1	1.10	0...65535	32767	l/min													
P-178	cos φ fattore di potenza	M 2.1	1.10	0,000...1,000	0,800	-													
P-179	Scelta memorizz. min/max	M 5.1.5	1.10	0...3	0	Esa													
P-181	Indirizzo memorizz. per min/max.	M 5.1.5	1.10	0...FFFF	1110	Esa													
(P-182)	Valore minimo memorizz. min/max	M 5.1.5	1.10	0...FFFF	-	Esa													
(P-183)	Valore massimo memorizz. min/max	M 5.1.5	1.10	0...FFFF	-	Esa													
P-185	Indirizzo per sorveglianza 1	M 3.3.3	1.10	0...FFFF	1110	Esa													
P-186	Soglia per sorveglianza 1	M 3.3.3	1.10	0...FFFF	0	Esa													
P-187	Ritardo all'eccit. sorveglianza 1	M 3.3.3	1.10	0,00...10,00	0,00	s													
P-188	Ritardo alla disec. sorveglianza 1	M 3.3.3	1.10	0,00...10,00	0,00	s													
P-189	Isteresi sorveglianza 1	M 3.3.3	1.10	0...7FFF	1	Esa													
P-190	Indirizzo per sorveglianza 2	M 3.3.3	1.10	0...FFFF	1110	Esa													
P-191	Soglia per sorveglianza 2	M 3.3.3	1.10	0...FFFF	0	Esa													
P-192	Ritardo all'eccit. sorveglianza 2	M 3.3.3	1.10	0,00...10,00	0	s													
P-193	Ritardo alla disec. sorveglianza 2	M 3.3.3	1.10	0,00...10,00	0	s													
P-194	Isteresi sorveglianza 2	M 3.3.3	1.10	0...7FFF	1	Esa													
P-195	Velocità inferiore adaption	M 4.1	1.10	0...32000	0	l/min													
P-196	Velocità superiore adaption	M 4.1	1.10	0...32000	0	l/min													
P-197	Quad. prop. velocità inferiore adaption	M 4.1	1.10	0,0...255,9	50,0	Dec													
P-198	Quad. prop. velocità superiore adaption	M 4.1	1.10	0,0...255,9	10,0	Dec													
P-199	Fattore riduz. quad. prop.	M 4.1	1.10	1...150	100	%													
(P-200)	Parametro verifica somma	M 5.1.3	2.00	0...FFFF	-	Esa													
P-203	Scelta adaption regol. veloc.	M 4.1	1.10	0...1	0	Dec													

P-Nr.	Significato	Cap. firm-ware	Stand	Campo di tarat.	Pretarat.	Dim.	Valori di taratura											
							1	2	3	4	5	6	7	8				
P-204	Scelta funzione ottimizzazione	4	1.10	0..7	0	Dec												
P-205	Avvio ottimizzazione	4	1.10	0..1	0	Dec												
P-206	Attivazione registr. transistori	5.1.6	1.10	0..1	0	Esa												
P-207	Taratura registr. transistori	5.1.6	1.10	0..C	0	Esa												
P-208	Indirizzo per la cond. di avvio	5.1.6	1.10	0..FFFF	0	Esa												
P-209	Soglia per la condizione di avvio	5.1.6	1.10	0..FFFF	0	Esa												
P-210	Indirizzo per la condizione di stop	5.1.6	1.10	0..FFFF	0	Esa												
P-211	Soglia per la condizione di stop	5.1.6	1.10	0..FFFF	0	Esa												
P-212	Indirizzo segnale 1	5.1.6	1.10	0..FFFF	1110	Esa												
P-213	Indirizzo segnale 2	5.1.6	1.10	0..FFFF	10D2	Esa												
P-214	Avvio registrazione uscita	5.1.6	1.10	0..1	0	Esa												
P-215	Fattore di spost. segnale 1	5.1.6	1.10	0..15	0	Dec												
P-216	Fattore di spost. segnale 2	5.1.6	1.10	0..15	0	Dec												
P-217	Segn. di trigger 1	5.1.6	1.10	0..FFFF	0	Esa												
P-218	Segn. di trigger 2	5.1.6	1.10	0..FFFF	7FFF	Esa												
P-219	Momento d'incizia ulteriore	4.1	2.00	0..15	0	kgm ²												
P-241	Segnalazione programmabile 1	3.3.2	1.10	1..20	20	Dec												
P-242	Segnalazione programmabile 2	3.3.2	1.10	1..20	3	Dec												
P-243	Segnalazione programmabile 3	3.3.2	1.10	1..20	1	Dec												
P-244	Segnalazione programmabile 4	3.3.2	1.10	1..20	4	Dec												
P-245	Segnalazione programmabile 5	3.3.2	1.10	1..20	5	Dec												
P-246	Segnalazione programmabile 6	3.3.2	1.10	1..20	2	Dec												
P-247	Parola di comando segnalazione	3.3.2	1.10	0..FFFF	0	Esa												
P-249	Monit. segmento della cella di memoria	2.4	1.10	0..FFFF	0	Esa												
P-250	Monit. indir. della cella di memoria	2.4	1.10	0..FFFF	0	Esa												
(P-251)	Visual. valore monit. della cella di memoria	2.4	1.10	0..FFFF														
(P-254)	Visual. delle funz. attive 1	5.1.2	1.10	0..FFFF	-	Esa												
(P-255)	Visualiz. delle funz. attive 2	5.1.2	1.10	0..FFFF	-	Esa												

Cliente:		Macchina:		Data:	
Valori di taratura e controllo motore					
Parametri	Valore				
Num. codice parte di potenza	P-095				
Num. codice motore	P-096	0			
Scelta motore	P-056				Rotore in cortocirc. si/no
Stand firmware	P-099				Commut. con/senza cancel. impulsi
Dati del motore					
Parametri	Valore				
Potenza nom. motore	P-160				kW
Corrente nom. motore	P-161				A
Tens. nom. motore	P-162				V
Velocità nom. motore	P-163				l/min
Frequenza nom. motore	P-164				Hz
Velocità max. motore	P-174				l/min
Fattore di potenza cosφ	P-178				Dec
Tipo di colleg. Y / Δ					
Dati del circuito equip.					
Parametri	Valore				
Corr. a vuoto motore	P-166				3
Resist. stat. a freddo	P-167				Ω
Resist. rot. a freddo	P-168				Ω
Reatt. disp. statore	P-169				Ω
Reatt. disp. rotore	P-170				Ω
Reatt. campo princ.	P-171				Ω
Veloc. comm. regol/comando	P-172				l/min
Veloc. inizio deflussaggio	P-173				l/min
Veloc. inizio rovesc.	P-176				l/min
Dati regolazione					
Parametri	Valore				
Quad. prop. reg. veloc.	P-031				7
Tempo integ. reg. veloc.	P-032	140			ms
Quad. prop. reg. campo	P-034				100 A/Vs
Tempo integ. reg. campo	P-035				ms
Quad. prop. reg. corr. campo veloc. base	P-115				1
Quad. prop. reg. corr. campo defluss.	P-116				1
Momento d'inerzia motore e mecc.	P-159				5
Ulteriore momento d'inerzia	P-219				5
Deriva pot. attiva	P-250 =				2
Deriva pot. reattiva	P-251 =				2
Ulteriori parametri					
Parametri	Valore				
Inizio arrotond.	P-018				ms
Freq. comm. invert.	P-036				Hex
Induttanza della bob. inserita	P-158				mH