

2.2 Utilizzazioni standard

2.2.1 Visualizzazioni degli stati di funzionamento

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

Tabella 2-10 Visualizzazioni degli stati di funzionamento

Display					
Gruppi di funzione					
	Funzioni dei relè	Tipo di funz.	Stati apparecchi.	Tipo di funz.	Cambi gamma
inattivo	<ul style="list-style-type: none"> funz. del relè liber. program-mabile 1 mors. colleg. A11 P-241 $n_{ret} = n_{rif}^1)$ 	<ul style="list-style-type: none"> l'azionamento non è abilitato: condizioni ulteriori di commutazione vedi colonna: stati dell'apparecchiatura 	<ul style="list-style-type: none"> manca abil. impulsi nel modulo NE (mors. 63/48) 	<ul style="list-style-type: none"> Visualiz. nel P-000: (solo per il funzion. stella/triangolo) scelta l'inserz. a stella 	<ul style="list-style-type: none"> è scelta la gamma 1
	<ul style="list-style-type: none"> funz. del relè liber. program-mabile 2 mors. colleg. A21 P-242 $IC_d < C_{dx}^1)$ 	<ul style="list-style-type: none"> funzionamento in regolaz. di velocità 	<ul style="list-style-type: none"> manca abil. impulsi specif. per l'asse (mors. 663) 	<ul style="list-style-type: none"> scelta l'inserz. a triangolo 	<ul style="list-style-type: none"> è scelta la gamma 2
	<ul style="list-style-type: none"> funz. del relè liber. program-mabile 3 mors. colleg. A31 P-243 $ln_{ret} < n_{min}^1)$ 	<ul style="list-style-type: none"> funz. in regolaz. di coppia 	<ul style="list-style-type: none"> manca abil. regol. nel modulo NE (mors. 64) e/o manca abil. regol. nel modulo mandrino (mors. 65) 	<ul style="list-style-type: none"> il filtro digitale è attivo 	<ul style="list-style-type: none"> è scelta la gamma 3
	<ul style="list-style-type: none"> funz. del relè liber. program-mabile 4 mors. colleg. A41 P-244 $ln_{ret} < n_x^1)$ 	<ul style="list-style-type: none"> tipo di funzion. M19 	<ul style="list-style-type: none"> manca abil. rampa (mors. 81) 	<ul style="list-style-type: none"> Visualiz. in P-100: (solo per il funzion. del posiz. mand.) scelta la 1ª posizione 	<ul style="list-style-type: none"> è scelta la gamma 4
	<ul style="list-style-type: none"> funz. del relè liber. program-mabile 5 mors. colleg. A51 P-245 Temp. motore¹⁾ 	<ul style="list-style-type: none"> Tipo di funzionamento asse C 	<ul style="list-style-type: none"> manca abil. riferim. (mors. a scelta funz. nr. 16) 	<ul style="list-style-type: none"> scelta la 2ª posizione 	<ul style="list-style-type: none"> è scelta la gamma 5
	<ul style="list-style-type: none"> funz. del relè liber. program-mabile 6 mors. colleg. A61 P-246 funz. relè variabile (P-186)¹⁾ 	<ul style="list-style-type: none"> tipo di funz. asse alta precisione HPC 0,5 ms 	<ul style="list-style-type: none"> Visualizzazione della coppia pos. o neg. con motore abilitato: 	<ul style="list-style-type: none"> scelta la 3ª posizione 	<ul style="list-style-type: none"> è scelta la gamma 6
	<ul style="list-style-type: none"> pronto esercizio/guasto mors. di colleg. 672/674 P-053 Pronto esercizio 	<ul style="list-style-type: none"> tipo di funz. asse alta precisione HPC 0,6 ms 	<ul style="list-style-type: none"> funzion. motorico 	<ul style="list-style-type: none"> scelta la 4ª posizione 	<ul style="list-style-type: none"> è scelta la gamma 7
	<ul style="list-style-type: none"> Il segmento viene comandato quando il corrispondente relè si è eccitato. 	<ul style="list-style-type: none"> funzione di diagnosi funzion. comandato I/I 	<ul style="list-style-type: none"> funzion. generatorio 	<ul style="list-style-type: none"> è scelto il posiz. in incrementale 	<ul style="list-style-type: none"> è scelta la gamma 8
					<ul style="list-style-type: none"> cambi gamma 1 ... 8 a scelta con funzioni dei morsetti liber. programmabili: P-081 ... P-089 = 9, 10, 11

1) Fornitura normale

5.2.2 Lista delle segnalazioni dei guasti

Tabella 5-11 Lista delle segnalazioni dei guasti

Signal. guasto	Guasto	Causa
F-07	La memorizzazione dei dati sulla FEPR0M è sbagliata	<ul style="list-style-type: none"> ◦ La segnalazione d'allarme appare tutte le volte durante la memorizzazione, quindi c'è un difetto nella FEPR0M. ◦ La segnalazione d'allarme appare immediatamente dopo l'inserzione dell'invertitore; esso quindi era stato disinserito precedentemente durante un processo di memorizzazione. Perciò l'ultima variazione di parametri non è stata memorizzata. Deve essere iniziato un nuovo processo di memorizzazione.
F-08	Eliminazione dei dati non possibile	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Difetto nella FEPR0M → sostituire modulo.
F-09	Errore nel datore 1 (datore motore)	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Datore del motore non collegato opp. difettoso ◦ Cavo del datore motore difettoso ◦ Circuito di misura 1 difettoso, non inserito in modo corretto oppure non adeguato (P-150). <p>La segnalazione del guasto può essere tacitata dal FW 2.00 con il P-090 bit 1.</p>
F-10	Errore nel datore 2 (datore mandrino)	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Scelto posizionamento con il datore mandrino. Circuito di misura 2 montato sbagliato (P-150).
F-11	Regolazione di velocità comandata al max, manca la retroazione di velocità	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Datore motore non collegato ◦ Cavo del datore motore difettoso ◦ Datore difettoso ◦ Collegamento di terra del motore non effettuato ◦ Schermo del cavo datore motore non collegato ◦ Motore non collegato o fase al motore mancante ◦ Motore bloccato ◦ Scheda di misura 1 difettosa o non inserita correttamente <p>Il tempo di ritardo può essere tarato con il P-248.</p>
F-14	Sovratemperatura motore	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Motore in sovraccarico ◦ Corrente di macchina troppo grande, per es. a causa di dati motore errati su P-096 ◦ Sonda termica difettosa (motore) ◦ Ventilatore del motore difettoso ◦ Scheda di misura 1 difettosa ◦ Cortocircuito avvolgimento motore

Tabella 5-11 Lista delle segnalazioni dei guasti

Signal. guasto	Guasto	Causa
F-15	Sovratemperatura invertitore	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Invertitore sovraccarico (abbinamento motore/invertitore sbagliato, ciclo di carico sbagliato) ◦ Temperatura ambiente troppo alta ◦ Ventilatore bloccato o guasto ◦ Sonda termica difettosa Tacitazione: solo dopo il raffreddamento sotto i $50\text{ °C} \pm 15\text{ K}$ con la disinserzione e inserzione della tensione di rete.
F-17	$I_0 \text{ Mot} > I_{\text{nom}}$ parte di potenza	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Abbinamento motore/invertitore sbagliato
F-19	Sonda termica <ul style="list-style-type: none"> ◦ rotta ◦ in cortocircuito 	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Sonda termica difettosa (past. termica con $20\text{ °C} \approx 600\ \Omega$) (event. utilizzare la seconda past. term. motore) ◦ Collegamento alla sonda interrotto ◦ Circuito di misura 1 difettoso Tacitazione: solo con disinserzione e inserzione della tensione di rete.
F-61	Superata la max freq. del motore	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Numero d'impulsi del datore (P-098) inseriti sbagliati FW 2.00
F-79	Interruz. divisioni (questa segnalazione può essere esclusa settando il Bit 11 di P-053)	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Dati motore introdotti sbagliati in P-159 ... P-176 oppure in P-219 ... P-236
FP-01	Riferim. > Numero d'impulsi del datore	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Parametrizzazione troppo elevata (P-121 ... P-125, P-131). Rifer. di pos. esterno
FP-02	E' intervenuta la sorveglianza della tacca di zero	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Tacca di zero del datore o del Bero interrotta ◦ Parametrizzazione sbagliata (P-131)
FP-03	Spostam. tacca di zero > Num. impulsi datore	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Valore nel P-130 > rispetto al num. imp. nel P-131
FP-04	Nessuna tacca di zero valida	<ul style="list-style-type: none"> ◦ Non c'è con l'impostazione del P-128 = 1 nessuna tacca di zero, p.e.: <ul style="list-style-type: none"> - dopo l'inserzione - dopo il cambio gamma

F16 ERRORE INSERIMENTO DATI PARTE POTENZA
SOLO IN FASE DI M.I.S.

6.1 Diagrammi a blocchi per una messa in servizio rapida

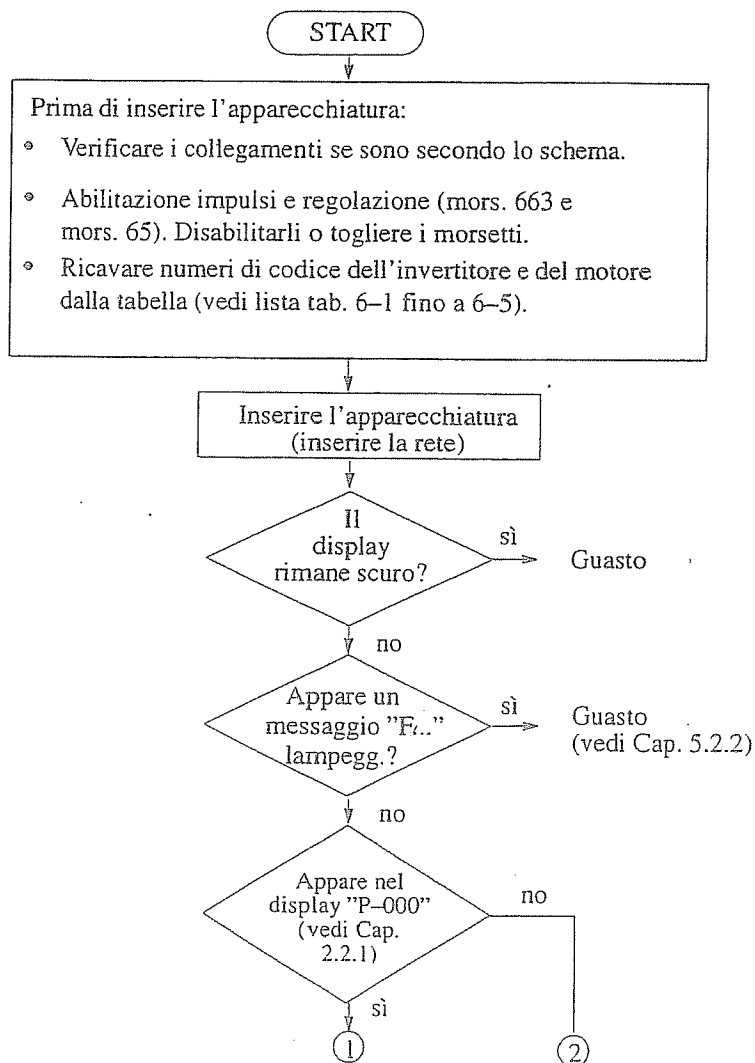


Avviso

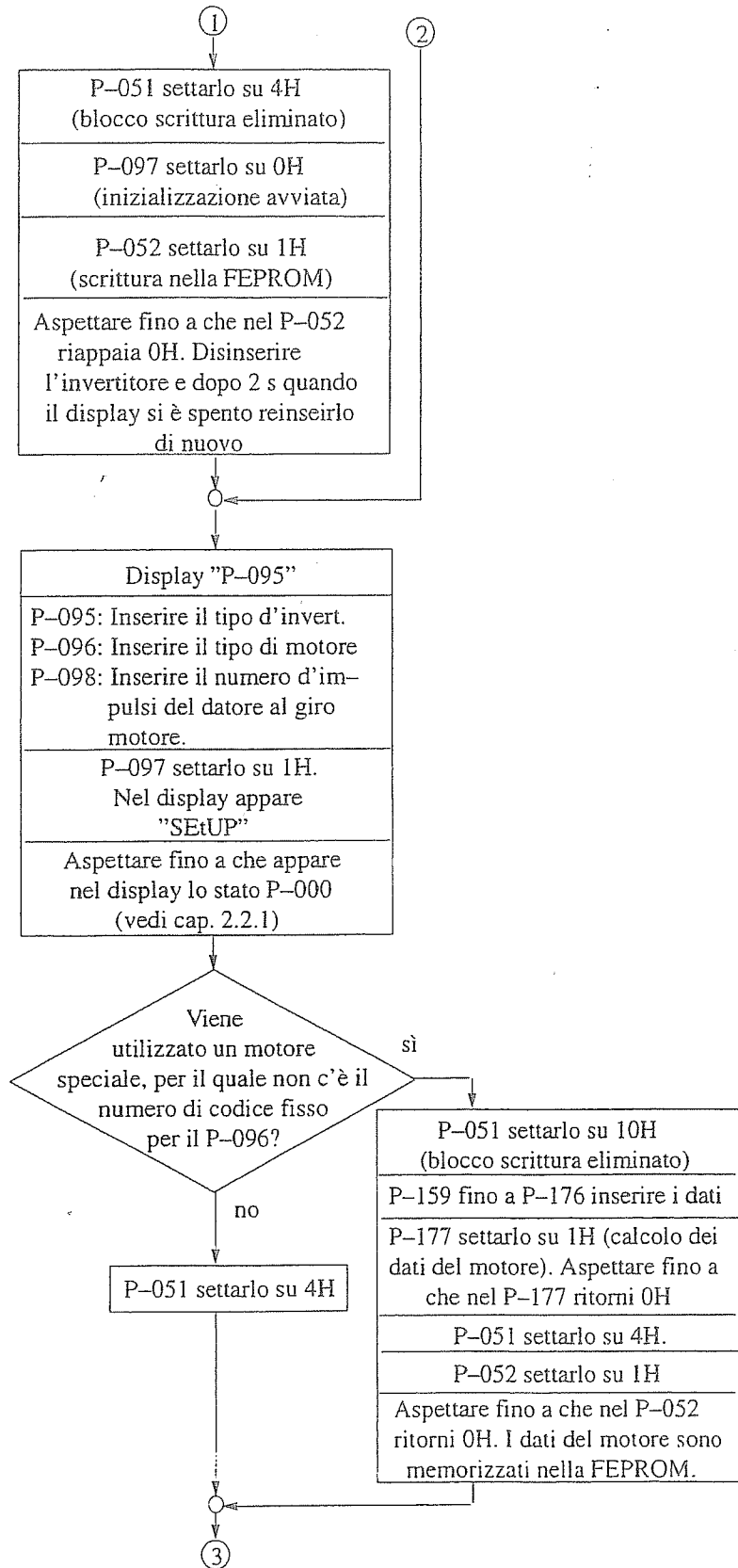
Se viene resettato un errore presente nel **modulo NE**, con il modulo mandrino abilitato, il motore accelera e si porta alla velocità n_{rif} .

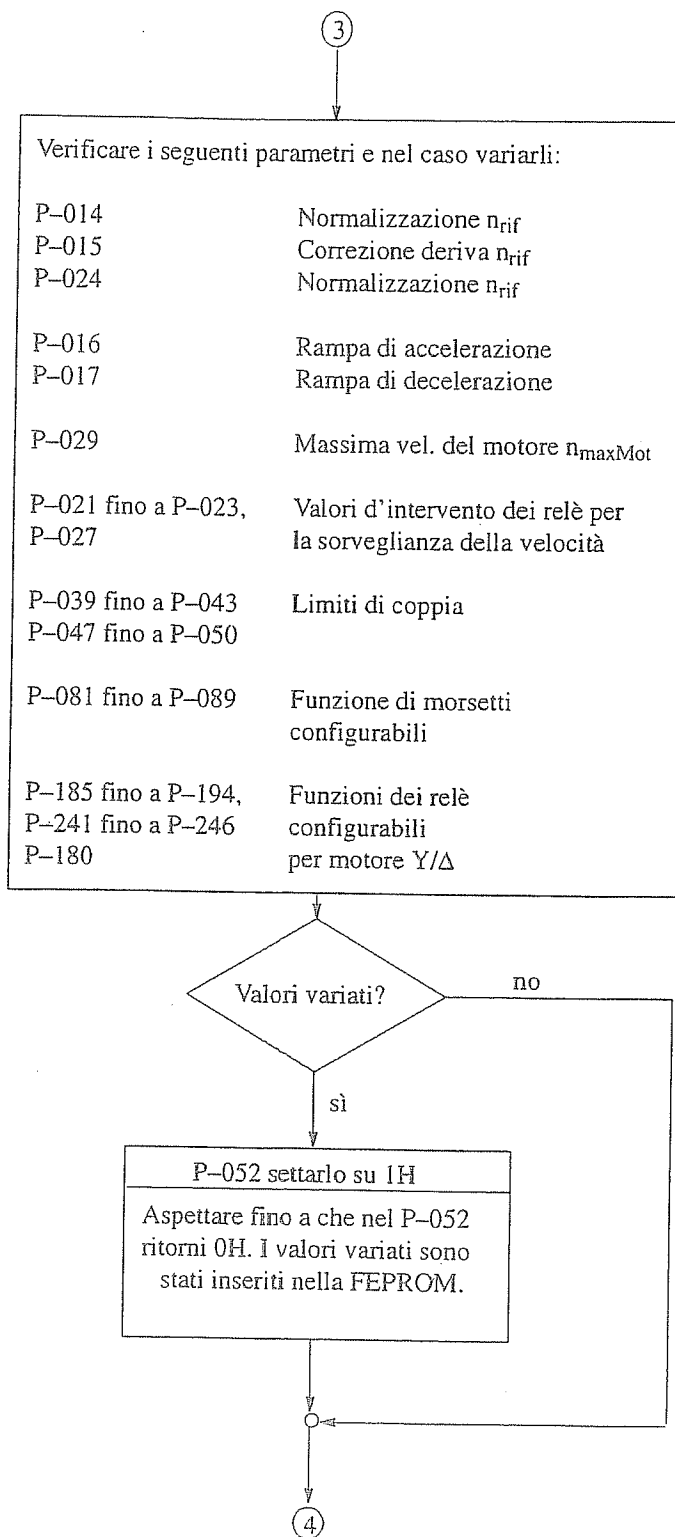
Nota

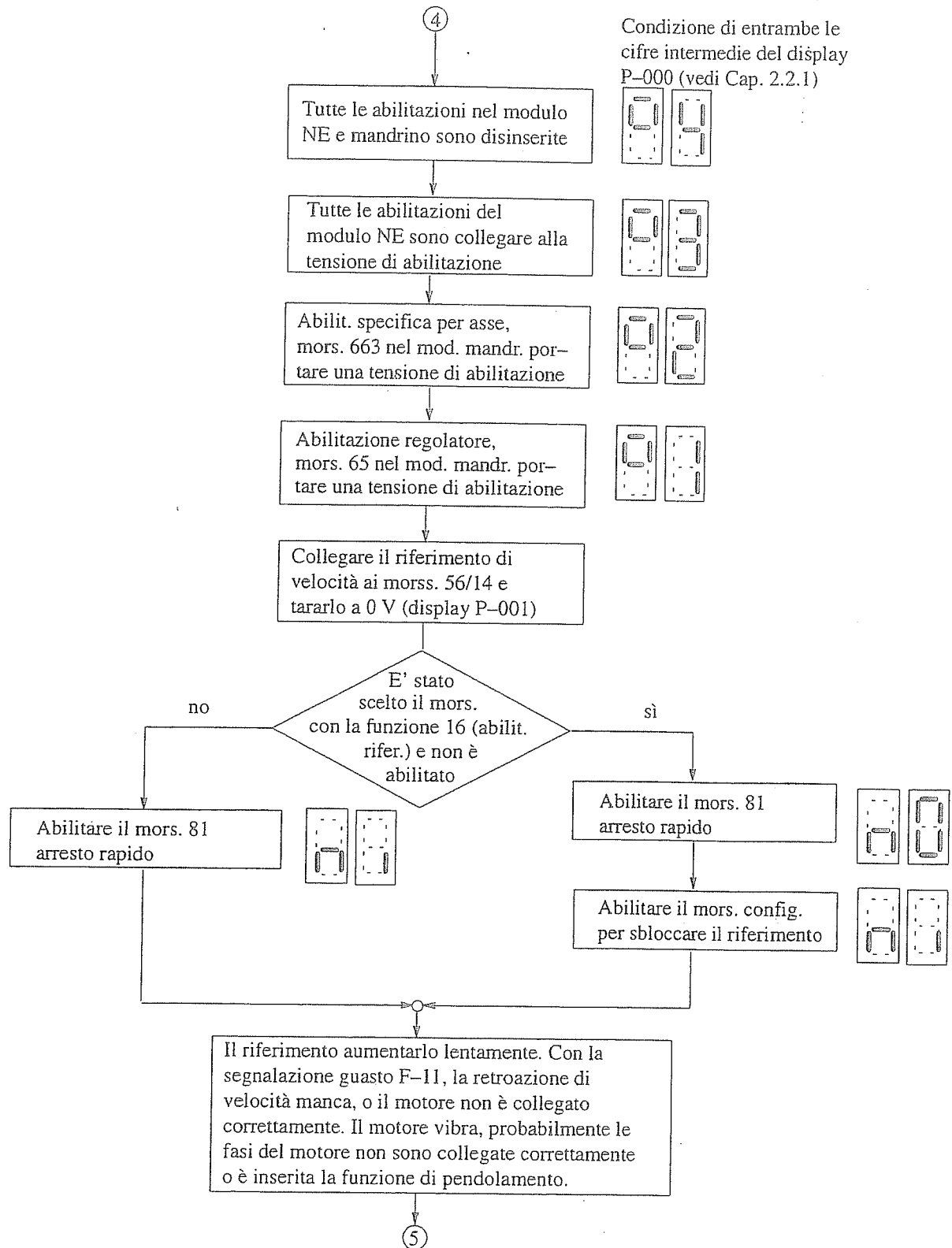
Se nella fase di disinserzione succede una mancanza o una apertura della rete, vengono persi tutti i dati dell'ultima variazione e l'invertitore segnala alla reinserzione l'allarme "F-07". Dopo il reset dell'allarme "F-07" (vedi Cap. 5.2.2) possono essere inseriti i nuovi valori dei parametri.



Il modulo è già stato una volta messo in servizio. Per un adattamento a un nuovo motore, l'invertitore prima deve essere portato nella condizione base.







P-Nr.	Significato	Cap. firm-ware	Stand-ware	Campo di tarat.	Pretarat. Dim.	Valori di tarat. in dipend. della gamma														
						1	2	3	4	5	6	7	8							
(P-000)	Visualizzazione di funzionamento	2.2.1	1.20	-	-															
(P-001)	Riferimento di velocità	5.1.1	1.20	-	-															
(P-002)	Retroazione di velocità	5.1.1	1.20	-	-															
(P-003)	Tensione motore	5.1.1	1.20	-	-															
(P-004)	Carico	5.1.1	1.20	-	-															
(P-006)	Tensione circuito intermedio	5.1.1	1.20	-	-															
(P-007)	Corrente motore	5.1.1	1.20	-	-															
(P-008)	Potenza apparente	5.1.1	1.20	-	-															
(P-009)	Potenza attiva	5.1.1	1.20	-	-															
(P-010)	Temperatura statore	5.1.1	1.20	-	-															
(P-011)	Stato degli ingressi binari	5.1.2	1.20	-	-															
P-012	Normalizzazione DAC visualizzazione n_{ref}	3.3.5	1.20	-200,0...200,0	100,0															
P-013	Normalizzazione DAC visualizzazione P/P_{max}	3.3.5	1.20	-200,0...200,0	100,0															
P-014	Vel. per la max vel. motore utilizzabile Mot I	3.1	1.20	- n_{maxMot} ... n_{maxMot}	n_{maxMot}															
P-015	Correzione offset riferimento di velocità	3.1	1.20	C000...4000	0															
P-016	Rampa di accelerazione	4.1	1.20	0,01...64,00	2,00															
P-017	Rampa di decelerazione	4.1	1.20	0,01...64,00	2,00															
P-018	Filtro riferimento di velocità	4.1	1.20	3...10000	100															
P-019	Arrotondamento riferimento di velocità	4.1	1.20	0...30	0															
(P-020)	Parametro di diagnosi retroaz. velocità	5.1.3	1.20	-	-															
P-021	Signalaz. n_{min} per $n_{\text{ref}} < n_{\text{min}}$	Mot I	3.3.2	0... n_{nom}	12															
P-022	Velocità interv. cancel. impulsi	Mot I	2.2.3	1... n_{nom}	$n_{\text{nom}}/256$															
P-023	Signalaz. n_x per " $n_{\text{ref}} < n_x$ "	Mot I	3.3.2	0... n_{maxMot}	6000															
P-024	Normalizzazione riferimento di velocità	3.1	1.20	5,0...15,0	10,0															
P-026	Normalizzazione DAC C/C_{nom}	3.3.5	1.20	-200,0...200,0	100,0															
P-027	Banda toller. per " $n_{\text{ref}} = n_{\text{ref}}$ " signal.	Mot I	3.3.2	0... $n_{\text{nom}}/16$	20															
(P-028)	Diagnosi	5.1.3	1.20	-	-															
P-029	Limite di velocità	2.2.3	1.20	0... n_{maxMot}	n_{maxMot}															

P-Nr.	Significato	Cap.	Stand firm-ware	Campo di tarat.	Pretarat.	Dim.	Valori di tarat. in dipend. della gamma											
							1	2	3	4	5	6	7	8				
P-063	Temperatura massima del motore Mot 1	2.2.3	1.20	0...170	funz. tip. mot.	°C												
P-064	Temperatura predeterminata	2.2.3	1.20	0...170	0	°C												
P-065	Tempo d'apertura per sovratemperatura motore	2.2.3	1.20	0...600	240	s												
P-066	Assegnazione DAC 1	3.3.5	1.20	0...FFFF	3044	Esa												
P-067	Fattore shift DAC 1	3.3.5	1.20	0...15	0	Dec												
P-068	Assegnazione DAC 2	3.3.5	1.20	0...FFFF	3048	Esa												
P-069	Fattore shift DAC 2	3.3.5	1.20	0...15	0	Dec												
P-072	Assegnazione DAC 4	5.1.4	1.20	0...FFFF	C04	Esa												
P-073	Fattore shift DAC 4	5.1.4	1.20	0...15	0	Dec												
P-074	Offset DAC 4	5.1.4	1.20	7F...FF80	0	Esa												
P-076	Assegnazione DAC 3	5.1.4	1.20	0...FFFF	3050	Esa												
P-077	Fattore shift DAC 3	5.1.4	1.20	0...15	0	Dec												
P-078	Offset DAC 1	3.3.5	1.20	7F...FF80	0	Esa												
P-079	Offset DAC 2	3.3.5	1.20	7F...FF80	0	Esa												
P-080	Offset DAC 3	5.1.4	1.20	7F...FF80	0	Esa												
P-081	Assegnazione funzioni ai morsetti, morsetto E1	3.2.2	1.20	1...32	1	Dec												
P-082	Assegnazione funzioni ai morsetti, morsetto E2	3.2.2	1.20	1...32	7	Dec												
P-083	Assegnazione funzioni ai morsetti, morsetto E3	3.2.2	1.20	1...32	3	Dec												
P-084	Assegnazione funzioni ai morsetti, morsetto E4	3.2.2	1.20	1...32	6	Dec												
P-085	Assegnazione funzioni ai morsetti, morsetto E5	3.2.2	1.20	1...32	4	Dec												
P-086	Assegnazione funzioni ai morsetti, morsetto E6	3.2.2	1.20	1...32	2	Dec												
P-087	Assegnazione funzioni ai morsetti, morsetto E7	3.2.2	1.20	1...32	9	Dec												
P-088	Assegnazione funzioni ai morsetti, morsetto E8	3.2.2	1.20	1...32	10	Dec												
P-089	Assegnazione funzioni ai morsetti, morsetto E9	3.2.2	1.20	1...32	11	Dec												
P-090	Parametro di comando	1.3	1.20	0...FFFF	0	Esa												
P-091	Frequenza filtro 1 HPC (asse C alta risol.)	2.3.6	2.00	45...750	300	Hz												
P-092	Bontà filtro 1 HPC (asse C alta risol.)	2.3.6	2.00	0,50...10,00	1,00	Dec												

P-Nr.	Significato	Cap. firm-ware	Stand-ware	Campo di tarat.	Pretarat.	Dim.	Valori di tarat. in dipend. della gamma													
							1	2	3	4	5	6	7	8						
P-093	Corr. deriva rifer. veloc. alta risol. HPC	2.3.6	2.00	C000...4000	0	Esa														
P-094	Norm. rifer. veloc. alta risol. HPC	2.3.6	2.00	$-\eta_{nom} 1... + \eta_{nom} - 1$	$\eta_{nom}/8$	l/min														
P-095	Numero di codice invertitore	2.1	1.20	6...12	7	Dec														
P-096	Numero di codice motore	Mot 1	2.1	101...338	101	Dec														
P-097	Inizializzazione	2.1	1.20	0...1	0	Esa														
P-098	Numero impulsi/giro del datore motore	2.1	1.20	128...4096	2048	Dec														
(P-099)	Versione del software	2.2.2	1.20	0.00...99.00	-	Dec														
(P-100)	Visualizzazioni di esercizio	2.2.1	1.20	-	-	-														
(P-101)	Riferim. di coppia per funz. in com. di coppia	5.1.1	1.20	-	-	%														
(P-102)	Retrazione di velocità	5.1.1	1.20	-	-	l/min														
P-103	Frequenza del filtro nel rifer. di coppia	Mot 1	4.1	50...450	300	Hz														
P-104	Bontà del filtro nel rif. di coppia	Mot 1	4.1	0.10...10.00	1.00	Dec														
P-106	Costante tempo filtro rif. vel. alta risol. HPC	2.3.6	2.00	3...10000	100	ms														
P-107	Frequenza filtro 2 alta risol. HPC	2.3.6	2.00	45...750	300	Hz														
P-108	Bontà filtro 2 alta risol. HPC	2.3.6	2.00	0.50...10.00	1.00	Dec														
P-109	Limite coppia alta risol. HPC	2.3.6	2.00	5...180	100	%														
P-110	Limite in generazione alla risol. HPC	2.3.6	2.00	5...100	100	%														
P-111	Guad. prop. reg. veloc. alta risol. HPC	2.3.6	2.00	3.0...240,0	10,0	Dec														
P-112	Tempo integ. reg. veloc. alta risol. HPC	2.3.6	2.00	2...6000	20	ms														
P-113	Selezione canale del riferimento di velocità	3.1	1.20	0...3	3	Esa														
P-114	Normalizzazione rifer. veloc. asse C	2.3.2	1.20	$-\eta_{nom} 1... + \eta_{nom} - 1$	$\eta_{nom}/8$	l/min														
P-115	Correzione deriva rifer. veloc. asse C	2.3.2	1.20	C000...4000	0	Esa														
P-116	Correzione guad. prop. regol. corr.	Mot 1	4.2	-255...255	0	Dec														
P-117	Attivazione filtro nel rifer. di coppia	Mot 1	4.1	0...FFFF	0	Esa														
P-118	Tipo di filtro nel rifer. di coppia	Mot 1	4.1	0...FFFF	0	Esa														
P-119	Adattam. flusso alta risol. HPC	2.3.6	2.00	5...100	100	%														
P-120	Veloc. comm. adaption regol. di corr.	Mot 1	4.2	500...10000	funz. tipo mot.	l/min														

P-Nr.	Significato	Cap.	Stand firm-ware	Campo di tarat.	Pretarat.	Dimm.	Valori di tarat. in dipend. della gamma											
							1	2	3	4	5	6	7	8				
P-121	Riferimento di posizione 1	2.3.3	1.20	0...64000	0	Dec												
P-122	Riferimento di posizione 2	2.3.3	1.20	0...64000	0	Dec												
P-123	Riferimento di posizione incrementale	2.3.3	1.20	-32768...32767	256	Dec												
P-124	Riferimento di posizione 3	2.3.3	1.20	0...64000	0	Dec												
P-125	Riferimento di posizione 4	2.3.3	1.20	0...64000	0	Dec												
P-126	Larghezza banda di abil. integr. regol. veloc.	2.3.3	1.20	0,0...180,0	10,0	Dec												
(P-128)	Riferimento di posizione attuale	2.3.3	1.20	-	-	Dec												
P-129	Impostazione della tacca di zero	2.3.3	1.20	0...1	0	Esa												
P-130	Spostamento della tacca di zero	2.3.3	1.20	0...64000	0	Dec												
P-131	Numero max d'impulsi fra due tacche di zero	2.3.3	1.20	128...64000	2048	Dec												
(P-132)	Valore retroaz. posiz. senza spost. tacca zero	2.3.3	1.20	-	-	Dec												
(P-133)	Differenza tra due tacche di zero esterne	2.3.3	1.20	-	-	Dec												
P-134	Punto d'inserzione per P-136	2.3.3	1.20	0,0...180,0	10,0	Gradi												
P-135	Punto d'inserzione per P-137/P-138	2.3.3	1.20	0,0...180,0	2,0	Gradi												
P-136	Guadagno proporzionale pendenza 1	2.3.3	1.20	0...FFFF	220	Esa												
P-137	Guadagno proporzionale pendenza 2	2.3.3	1.20	0...FFFF	220	Esa												
P-138	Guadagno proporz. pendenza 2 (alta risol.)	2.3.3	1.20	0...FFFF	44	Esa												
P-139	Moltiplicazione della parabola di frenata	2.3.3	1.20	0...FFFF	100	Esa												
(P-140)	Valore retroaz. posiz. con spost. tacca zero	2.3.3	1.20	-	-	Dec												
P-141	Parametro d'inserzione del posizionamento	2.3.3	1.20	0...FFFF	0	Esa												
P-142	Merker per l'aumento della velocità	2.3.3	1.20	0...21	0	Esa												
P-143	Parametro di memorizzazione P-141	2.3.3	1.20	0...1	0	Esa												
P-144	Larghezza soglia retè 1	2.3.3	1.20	0,00...18,00	1,00	Gradi												
P-145	Larghezza soglia retè 2	2.3.3	1.20	0,00...18,00	5,00	Gradi												
P-146	Velocità di ricerca per posiz. mandr.	2.3.3	1.20	0...4 · v _{nom}	500	1/min												
(P-147)	Valore della retroaz. posiz. rifer. al BERO	2.3.3	1.20	-	-	Dec												
P-148	Finestra spostamento posiz. mandrino	2.3.3	1.20	0,0...180,0	1,0	Gradi												

P-Nr.	Significato	Cap. firmware	Stand	Campo di tarat.	Pre tarat.	Dim.	Valori di tarat. in dipend. della gamma													
							1	2	3	4	5	6	7	8						
P-149	Parametro di messa in servizio asse C/Posiz.	2.3	1.20	0...FFFF	0	Esa														
(P-150)	Configurazione del modulo	2.2.2	1.20	In funzione variante modulo		Esa														
P-151	Blocco scrittura	1.3	1.20	0...7FFF	0	Esa														
P-152	Memorizzazione nella EEPROM	1.3	1.20	0...1	0	Esa														
P-154	Riferimento di pendolamento 1	2.2.3	1.20	-nmaxMot... n maxMot	0	l/min														
P-155	Riferimento di pendolamento 2	2.2.3	1.20	-nmaxMot... n maxMot	0	l/min														
P-156	Tempo di intervallo di pendolamento 1	2.2.3	1.20	10...10000	1000	ms														
P-157	Tempo di intervallo di pendolamento 2	2.2.3	1.20	10...10000	1000	ms														
P-159	Momento d'inerzia motore	Mot 1	2.1	0,002...32,000	Funz. tipo mot.	kgm ²														
P-160	Potenza nominale del motore	Mot 1	2.1	0,0...150,0	Funz. tipo mot.	kW														
P-161	Corrente nominale	Mot 1	2.1	0,00...200,0	Funz. tipo mot.	A														
P-162	Tensione nominale	Mot 1	2.1	0,0...500,0	Funz. tipo mot.	V														
P-163	Velocità nominale	Mot 1	2.1	0...4096	Funz. tipo mot.	l/min														
P-164	Frequenza nominale	Mot 1	2.1	0,0...409,6	Funz. tipo mot.	Hz														
P-165	Tensione a vuoto	Mot 1	2.1	0,0...500,0	Funz. tipo mot.	V														
P-166	Corrente a vuoto	Mot 1	2.1	0,00...200,00	Funz. tipo mot.	A														
P-167	Resistenza dello statore a freddo	Mot 1	2.1	0...32767	Funz. tipo mot.	mΩ														
P-168	Resistenza del rotore a freddo	Mot 1	2.1	0...32767	Funz. tipo mot.	mΩ														
P-169	Reattanza di dispersione dello statore	Mot 1	2.1	0...32767	Funz. tipo mot.	mΩ														
P-170	Reattanza di dispersione del rotore	Mot 1	2.1	0...32767	Funz. tipo mot.	mΩ														
P-171	Reattanza del campo principale	Mot 1	2.1	0...65535	Funz. tipo mot.	mΩ														
P-172	Sovravelocità per la caratteristica Xp	Mot 1	2.1	100...24000	Funz. tipo mot.	l/min														
P-173	Inizio indebolimento campo di velocità	Mot 1	2.1	100...6000	Funz. tipo mot.	l/min														
P-174	Velocità massima motore	Mot 1	2.1	0...20000	Funz. tipo mot.	l/min														
P-175	Fattore di amplif. caratteristica Xp	Mot 1	2.1	50...300	Funz. tipo mot.	%														
P-176	Fattore di riduz. per momento di rovesc.	Mot 1	2.1	50...150	Funz. tipo mot.	%														
P-177	Avvio calcolo motore 1 (P-096)		2.1	0...1	0	Esa														

P-Nr.	Significato	Cap.	Stand firm-ware	Campo di tarat.	Pretarat.	Dim.	Valori di tarat. in dipend. della gamma												
							1	2	3	4	5	6	7	8					
P-179	Attivazione memoria min/max	5.1.5	1.20	0...2	0	Esa													
P-180	Abilitazione (stella/triangolo) comun. motore	2.1.3	1.20	0...1	0	Esa													
P-181	Indirizzo memoria min/max	5.1.5	1.20	0...FFFF	0	Esa													
(P-182)	Val. min. memoria min/max	5.1.5	1.20	-	-	Esa													
(P-183)	Val. max. memoria min/max	5.1.5	1.20	-	-	Esa													
P-185	Indirizzo per sorveglianza 1	3.3.3	1.20	0...FFFF	C06	Esa													
P-186	Soglia d'intervento per sorveglianza 1	3.3.3	1.20	0...FFFF	0	Esa													
P-187	Ritardo all'eccitazione sorveglianza 1	3.3.3	1.20	0,00...10,00	0,00	s													
P-188	Ritardo alla diseccitazione sorveglianza 1	3.3.3	1.20	0,00...10,00	0,00	s													
P-189	Isteresi sorveglianza 1	3.3.3	1.20	0...FFFF	1	Esa													
P-190	Indirizzo per sorveglianza 2	3.3.3	1.20	0...FFFF	C06	Esa													
P-191	Soglia d'intervento per sorveglianza 2	3.3.3	1.20	0...FFFF	0	Esa													
P-192	Ritardo all'eccitazione sorveglianza 2	3.3.3	1.20	0,00...10,00	0,00	s													
P-193	Ritardo alla diseccitazione sorveglianza 2	3.3.3	1.20	0,00...10,00	0,00	s													
P-194	Isteresi sorveglianza 2	3.3.3	1.20	0...FFFF	1	Esa													
P-195	Adaption reg. veloc., velocità inferiore	Mot 1	4.1	0...n maxMot	1000	l/min													
P-196	Adaption reg. veloc., velocità superiore	Mot 1	4.1	0...n maxMot	1200	l/min													
P-198	Guadagno proporzionale veloc. superiore	Mot 1	4.1	0,0...120,0	24,0	Dec													
P-199	Fattore di riduzione guadagno proporz.	Mot 1	4.1	1...200	100	%													
P-201	Guadagno integrale velocità superiore	Mot 1	4.1	5...6000	80	ms													
P-202	Tempo d'integrazione fattore riduzione	Mot 1	4.1	1...200	100	%													
P-203	Attivaz. adattam. regolatore di velocità	Mot 1	4.1	0...7	0	Dec													
P-206	Attivazione registratore dei transitori	5.1.6	1.20	0...1	0	Esa													
P-207	Parametrizzazione registratore dei transitori	5.1.6	1.20	0...10	1	Esa													
P-208	Indirizzo condizioni di start	5.1.6	1.20	0...FFFF	0	Esa													
P-209	Soglia condizioni di start	5.1.6	1.20	0...FFFF	0	Esa													
P-210	Indirizzo condizioni di stop	5.1.6	1.20	0...FFFF	0	Esa													

P-Nr.	Significato	Cap.	Stand firm-ware	Campo di tarat.	Preparat.	Dim.	Valori di tarat. in dipend. della gamma											
							1	2	3	4	5	6	7	8				
P-211	Soglia condizioni di stop	5.1.6	1.20	0...FFFF	0	Esa												
P-212	Indirizzo segnale 1	5.1.6	1.20	0...FFFF	0	Esa												
P-213	Indirizzo segnale 2	5.1.6	1.20	0...FFFF	0	Esa												
P-214	Start emissione registratore dei transistori	5.1.6	1.20	0...1	0	Esa												
P-215	Normalizzazione 1	5.1.6	1.20	0...15	0	Dec												
P-216	Normalizzazione 2	5.1.6	1.20	0...15	0	Dec												
P-217	Valore segnale trigger "Low"	5.1.6	1.20	0...FFFF	0	Esa												
P-218	Valore segnale trigger "High"	5.1.6	1.20	0...FFFF	0	Esa												
P-219	Momento d'inerzia motore	Mot 2	2.1.3	0,002...32,000	Funz. tipo mot.	kgm ²												
P-220	Potenza nominale del motore	Mot 2	2.1.3	0,0...150	Funz. tipo mot.	kW												
P-221	Corrente nominale del motore	Mot 2	2.1.3	0,00...200,00	Funz. tipo mot.	A												
P-222	Tensione nominale del motore	Mot 2	2.1.3	0,0...500,0	Funz. tipo mot.	V												
P-223	Velocità nominale del motore	Mot 2	2.1.3	0...4096	Funz. tipo mot.	l/min												
P-224	Frequenza nominale del motore	Mot 2	2.1.3	0,0...409,6	Funz. tipo mot.	Hz												
P-225	Tensione a vuoto del motore	Mot 2	2.1.3	0,0...500,0	Funz. tipo mot.	V												
P-226	Corrente a vuoto del motore	Mot 2	2.1.3	0,00...200,00	Funz. tipo mot.	A												
P-227	Resistenza dello statore a freddo	Mot 2	2.1.3	0...32767	Funz. tipo mot.	mΩ												
P-228	Resistenza del rotore a freddo	Mot 2	2.1.3	0...32767	Funz. tipo mot.	mΩ												
P-229	Reattanza di dispersione dello statore	Mot 2	2.1.3	0...32767	Funz. tipo mot.	mΩ												
P-230	Reattanza di dispersione del rotore	Mot 2	2.1.3	0...32767	Funz. tipo mot.	mΩ												
P-231	Reattanza del campo principale	Mot 2	2.1.3	0...65535	Funz. tipo mot.	mΩ												
P-232	Sovravelocità per la caratteristica Xp	Mot 2	2.1.3	100...24000	Funz. tipo mot.	l/min												
P-233	Inizio indebolimento campo di velocità	Mot 2	2.1.3	100...6000	Funz. tipo mot.	l/min												
P-234	Velocità massima motore	Mot 2	2.1.3	0...20000	Funz. tipo mot.	l/min												
P-235	Fattore di amplif. caratteristica Xp	Mot 2	2.1.3	50...300	Funz. tipo mot.	%												
P-236	Fattore di riduz. per momento di rovesc.	Mot 2	2.1.3	50...150	Funz. tipo mot.	%												
P-237	Avvio calcolo motore non conosciuto		2.1.3	0...1	0	Esa												

P-Nr.	Significato	Cap.	Stand firm-ware	Campo di tarat.	Pretarat.	Dim.	Valori di tarat. in dipend. della gamma													
							1	2	3	4	5	6	7	8						
P-238	Numero di codice del motore	Mot 2 2.1.3	1.20	101...338	101	Dec														
P-239	Avvio calcolo del motore (P-238)	2.1.3	1.20	0...1	0	Dec														
P-241	Segnalazione 1 programmabile	3.3.2	1.20	1...20	2	Dec														
P-242	Segnalazione 2 programmabile	3.3.2	1.20	1...20	3	Dec														
P-243	Segnalazione 3 programmabile	3.3.2	1.20	1...20	1	Dec														
P-244	Segnalazione 4 programmabile	3.3.2	1.20	1...20	4	Dec														
P-245	Segnalazione 5 programmabile	3.3.2	1.20	1...20	5	Dec														
P-246	Segnalazione 6 programmabile	3.3.2	1.20	1...20	7	Dec														
P-247	Parola di comando segnalazioni	3.3.2	1.20	0...FFFF	0	Esa														
P-248	Tempo ritar. segn. guasto F-11	5.2.2	2.00	100...10000	750	ms														
P-249	Segm. cella di memoria - monitor	2.3.5	1.20	0...FFFF	0	Esa														
P-250	Indirizzo cella di memoria - monitor	2.3.5	1.20	0...FFFF	0	Esa														
P-251	Visual. valore cella memoria - monitor	2.3.5	1.20	-	-	Esa														
(P-254)	Visualizzazione delle funzioni attive 1	5.1.2	1.20	-	-	Esa														
(P-255)	Visualizzazione delle funzioni attive 2	5.1.2	1.20	-	-	Esa														
P-258	Velocità per la max utiliz. dal motore	Mot 2 3.1	1.20	-DmaxMot...n_maxMot	n_maxMot	l/min														
P-260	Segn. n _{min} per "n _{ret} < n _{min} "	Mot 2 3.3.2	1.20	0...n _{nom}	12	l/min														
P-261	Veloc. cancel. impulsi	Mot 2 2.2.3	1.20	1...n _{nom}	n _{nom} /256	l/min														
P-262	Segn. R _g per "n _{ret} < n x"	3.3.2	1.20	0...n_maxMot	6000	l/min														
P-263	Banda tolleranza per "n _{ret} = n _{ref} "	3.3.2	1.20	0...n _{nom} /16	20	l/min														
P-264	Limitazione della velocità	Mot 2 2.2.3	1.20	0...n_maxMot	n_maxMot	l/min														
P-265	Guadagno proporzionale reg. di velocità	Mot 2 4.1	1.20	3,0...120,0	32,0	Dec														
P-266	Tempo integr. regolatore di velocità	Mot 2 4.1	1.20	5...6000	20	ms														
P-267	Velocità commut. valorizz. datore mot.	Mot 2 2.2.3	1.20	32000	32000	l/min														
P-268	Isteresi P-267	Mot 2 2.2.3	1.20	0...500	50	l/min														
P-269	1. Limite di coppia	Mot 2 2.2.3	1.20	5...180	100	%														
P-270	Limite di coppia in frenatura	Mot 2 2.2.3	1.20	5...100	100	%														

P-Nr.	Significato	Cap. firm- ware	Campo di tarat.	Pretarat.	Dim.	Valori di tarat. in dipend. della gamma													
						1	2	3	4	5	6	7	8						
P-271	Limite di coppia	Mot 2 2.2.3	5...100	50	%														
P-272	Velocità di commutazione per P-270	Mot 2 2.2.3	1...n _{max} Mot	500	l/min														
P-273	Isteresi P-272	Mot 2 2.2.3	0...n _{max} Mot	20	l/min														
P-274	Veloc. inserz. filtro sul rif. di coppia	Mot 2 4.1	1...n _{max} Mot	4000	l/min														
P-275	Isteresi P-274	Mot 2 4.1	0...n _{nom}	50	l/min														
P-276	Frequenza filtro sul rifer. di coppia	Mot 2 4.1	50...450	300	Hz														
P-277	Bontà filtro sul rifer. di coppia	Mot 2 4.1	0,10...10,00	1,00	Dec														
P-278	Correz. guadagno prop. reg. di corr.	Mot 2 4.2	-255...255	0	Dec														
P-280	Attivazione filtro sul rif. di coppia	Mot 2 4.1	0...1	0	Esa														
P-281	Tipo di filtro sul rifer. di coppia	Mot 2 4.1	0...1	0	Esa														
P-283	Adaption regolatore veloc., veloc. inf.	Mot 2 4.1	0...n _{max} Mot	1000	l/min														
P-284	Adaption regolatore veloc., veloc. sup.	Mot 2 4.1	0...n _{max} Mot	1200	l/min														
P-285	Guadagno prop. velocità superiore	Mot 2 4.1	0,0...120,0	24,0	Dec														
P-286	Fattore di riduzione guadagno proporz.	Mot 2 4.1	1...200	100	%														
P-288	Tempo integr. velocità superiore	Mot 2 4.1	5...6000	80	ms														
P-289	Guadagno integrale fattore di riduzione	Mot 2 4.1	1...200	100	%														
P-290	Velocità di commutazione Cd1 - Cd2	Mot 2 2.2.3	0...n _{max} Mot	4 · n _{nom}	l/min														
P-291	Temperatura massima del motore	Mot 2 2.2.3	0...170	f _{unz. tipo mot.}	°C														
P-292	Veloc. comm. adaption reg. corr.	Mot 2 4.2	500...10000	f _{unz. tipo mot.}	l/min														
P-293	Parola comando adaption reg. veloc.	Mot 2 4.1	0...7	0	Dec														
(P-299)	Somma di controllo dei parametri	5.1.3	-	-	Esa														
P-311	Comando in corrente I/f	5.1.7	0,0...100,0	0,0	%														
P-312	Frequenza di comando I/f	5.1.7	0,0...800,0	0,0	Hz														
P-313	Scelta comando I/f	5.1.7	0...1	0	Dec														
(P-316)	Visualizzazione guadagno prop. reg. corr.	4.2	-	-	Dec														
P-340	Scost. veloc. sorvegli. scorrimento	2.3.4	0,1...100,0	10,0	%														
P-341	Rid. coppia sorvegli. scorrimento	2.3.4	0,0...100,0	50,0	%														

