

FRENIC Lift

Guida Rapida FRENIC-Lift

Inverter Lift per motori Sincroni e Asincroni



Data _ revisione
11/09/08_15

PARAMETRI 3VF FUJI FRENIC SINCRONO

SET PARAMETRI MOTORE, DA INSERIRE PER LA MESSA IN FUNZIONE,
DATI DA TARGA MOTORE

PARAMETRO	DATO	DESCRIZIONE
P 01 =		POLI MOTORE
P 02 =		POTENZA NOMINALE MOTORE IN (KW)
P 03 =		CORRENTE MOTORE (AMP.)
F 03 =		GIRI MOTORE (RPM)
F 04 =		VELOCITA' MAX MOTORE (Hz)
F 05 =		VOLTAGGIO MOTORE (V)
C 11 =		VELOCITA' MAX DI LAVORO (HZ)

SELEZIONARE IL TIPO DI ENCODER

L 01 =	4	SCHEDA INVERTER, CONTROLLO ENCODER (OPC - LM1 - PS1) ENDAT – TIPO (ECN 1313 – 413) COLLEGAMENTO CAVO ENCODER HEIDENHAIN	
		<i>MARRONE VERDE + BLUE</i>	P0
		<i>BIANCO VERDE + BIANCO</i>	CM
		<i>VERDE NERO</i>	PA+
		<i>GIALLO NERO</i>	PA-
		<i>BLUE NERO</i>	PB+
		<i>ROSSO NERO</i>	PB-
		<i>VIOLA</i>	CK+
		<i>GIALLO</i>	CK-
		<i>GRIGIO</i>	DT+
		<i>ROSA</i>	DT-
		<i>GAZZA - MASSA A TERRA (GND)</i>	
L 01 =	5	SCHEDA INVERTER, CONTROLLO ENCODER (OPC - LM1 - PR) SINCOS – TIPO (ERN 1387 – 487) COLLEGAMENTO CAVO ENCODER HEIDENHAIN	
		<i>MARRONE VERDE + BLUE</i>	P0
		<i>BIANCO VERDE + BIANCO</i>	CM
		<i>VERDE NERO</i>	A+
		<i>GIALLO NERO</i>	A-
		<i>BLUE NERO</i>	B+
		<i>ROSSO NERO</i>	B-
		<i>GRIGIO</i>	C+
		<i>ROSA</i>	C-
		<i>GIALLO</i>	D+
		<i>VIOLA</i>	D-
		<i>GAZZA - MASSA A TERRA (GND)</i>	
L 02 =	2048	IMPULSI ENCODER	

PARAMETRI 3VF FUJI FRENIC SINCRONO

PROCEDURA MESSA IN FUNZIONE E INSERIMENTO DATI MOTORE

- 1° - PREMERE (**PRG**) > CON IL TASTO (▼) SCORRERE FINO AL MENU' 2 (CONTROLLO DATI)
- 2° - PREMERE (**DATO**) > SIETE NEL MENU' PARAMETRI VARIABILI
- 3° - CON IL TASTO (▼) SCORRERE PER VISUALIZZARE LA LETTERA RIFERITA AL SET DI PARAMETRI DA MODIFICARE.

NOTA* - PER ACCELERARE LA RICERCA MANTENERE PREMUTO IL TASTO (**SHIFT**) E CONTEMPORANEAMENTE SCORRERE CON IL TASTO (▼)
- 4° - ARRIVATI AL PARAMETRO DESIDERATO CONFERMARE CON (**DATO**) > PREMERE (**SHIFT**) PIU' VOLTE PER POSIZIONARSI SULLA CIFRA DA MODIFICARE E MEDIANTE I TASTI (▼ ▲) AUMENTARE O DIMINUIRE LA CIFRA, CONFERMARE CON > (**DATO**)
- 5° - RIPETERE L'OPERAZIONE PIU' VOLTE FINO A QUANDO NON SONO STATI MODIFICATI TUTTI I DATI RICHIESTI.

FASATURA DELL' ENCODER

- 1° - METTERE IN CONDIZIONE CHE L'IMPIANTO FUNZIONI CON LA MANOVRA DI CANTIERE.
- 2° - PORTARSI SULL'INVERTER AL **PAR. (L 03 E INSERIRE 1)** > CONFERMARE CON (**DATO**)
- 3° - PREMERE SULLA BOTTONIERA DEL QUADRO ELETTRICO DI MANOVRA IL PULSANTE **DISCESA (▼)** E TENERE PREMUTO FINO QUANDO L'INVERTER NON SEGNA LA FINE DELLA FASATURA.
- 4° - TESTARE UN AVVIAMENTO, NEL CASO L'INVERTER SEGNA ERRORE (**ERE**) PROCEDERE INVERTENDO DUE FASI SULLA MORSETTIERA DEL QUADRO, RIFERITA ALL' USCITA MOTORE (**U - V - W**) E DI SEGUITO RIPETERE L'OPERAZIONE PER LA FASATURA DELL' ENCODER.
- 5° - TESTARE DI NUOVO UN AVVIAMENTO, NEL CASO RISULTA INVERSO IL SENSO DI DIREZIONE PROCEDERE PROGRAMMANDO SULL'INVERTER (**E 98 = 99**) - (**E 99 = 98**)

ERRORI INVERTER DURANTE LA PROCEDURA PER LA FASATURA DELL' ENCODER
ER 5 = COLLEGAMENTO ERRATO ENCODER O GUASTO
ER 7 = SEQUENZA DI FASATURA ERRATA

NOTA*

IN CASO SI VERIFICANO, PROBLEMATICHE DURANTE LA PROCEDURA DI MESSA IN FUNZIONE , PREGO CONTATTARE IL SERVIZIO DI ASSISTENZA TECNICA.

!! ATTENZIONE IMPORTANTE !!

**EVITARE DI ACCEDERE SULLA PIATTINA,
NON PRIMA DI AVERE ESEGUITO TUTTE LE
PROCEDURE PER LA MESSA IN FUNZIONE,
E LA FASATURA DELL'ENCODER.**

**L'IMPIANTO POTREBBE PARTIRE E
VIAGGIARE A VELOCITA' NON SOSTENUTA.**

**ELSYSTEMITALIA
SEDE OPERATIVA
VIA ROBERTO LEPETIT 37 / A
00155 - ROMA**

**17. LISTA CODICE DI ALLARME E CAUSE POSSIBILI**

Allarme	Codice Allarme	Descrizione Allarme	Possibili cause
Sovracorrente OC n n = 1 (Accelerazione) n = 2 (Decelerazione) n = 3 (A velocità costante)	OC	Sovracorrente istantanea durante l'accelerazione, la decelerazione, o a velocità costante. NOTA: è causato da un picco di corrente elevato per un tempo molto breve	Tempo di rampa troppo breve. Freno non aperto. Cortocircuito in uscita tra le fasi o terra. Controllare l'uscita e la connessione dei morsetti del motore. Controllare il circuito di sicurezza. Controllare la chiusura delle porte.
Sovratensione OU n n = 1 (Accelerazione) n = 2 (Decelerazione) n = 3 (A velocità costante)	OU	Sovratensione nel bus DC durante l'accelerazione, la decelerazione o a velocità costante	Resistenza di frenatura non collegata o danneggiata Contrappeso dimensionato in modo non corretto Tempo di decelerazione troppo corto Controllare il serraggio dei terminali di collegamento Controllare la tensione di alimentazione
Sottotensione	LU	Tensione insufficiente del bus DC	Tensione di alimentazione troppo bassa Guasto nell'alimentazione principale Accelerazione troppo corta Carico eccessivo Controllare il serraggio dei terminali di collegamento
Perdita fase in ingresso	Lin	Una fase di ingresso non è collegata all'ingresso di alimentazione dell'inverter	Fusibile bruciato nell'alimentazione principale. I morsetti di ingresso non sono correttamente serrati.
Surriscaldamento	OH1	Il dissipatore di calore è troppo caldo	Ventola di raffreddamento danneggiata La temperatura ambiente è troppo elevata
Allarme Esterno	OH2	Allarme Esterno (THR)	L'ingresso digitale programmato con valore 9 (THR) non è attivo
Surriscaldamento interno	OH3	Temperatura ambiente elevata	Abbassare la temperatura ambiente Controllare la ventilazione del quadro elettrico



Allarme	Codice Allarme	Descrizione Allarme	Possibili cause
Termica elettronica	OL1	Sovraccarico motore 1 (definito dall'utente)	L'inverter ha raggiunto il 100% del livello di sovraccarico (i ² t) definito dall'utente (funzioni da F10 a F12) Verificare la potenza del motore, e se funziona in modo corretto
Sovraccarico	OLU	Sovraccarico inverter	Temperatura eccessiva negli IGBT Verificare ventilazione Verificare F09 o F26 (un valore troppo alto può causare questa anomalia) Verificare il carico
Errore Memoria	Er1	Errore Memoria	Perdita dati o non corretti.
Errore comunicazione Keypad	Er2	Errore nella comunicazione del Keypad	Il keypad è stato disconnesso mentre l'inverter è nello stato di RUN (modalità locale). Guarda F02. Circuito di comunicazione del keypad danneggiato.
CPU Error	Er3	CPU error	CPU danneggiata.
Errore opzione	Er4	Errore comunicazione nella scheda opzionale	La scheda opzionale non è stata installata correttamente Verificarne l'installazione e la connessione
	Er5	Errore nella scheda opzionale	Verificare le impostazioni della scheda opzionale (switch e jumpers)
Errore di funzionamento	Er6	- Errata impostazione dei comandi di multivelocità - Errore nel segnale di stato del freno (BRKE)	Controllare le combinazioni da L11 a L18 Controllare L84 (Tempo BRKE) e lo stato fisico del contatto del freno
Errore Tuning	Er7	Errore durante la procedura di Tuning	Il collegamento tra motore e inverter è stato interrotto durante la procedura di Tuning Verificare i teleruttori fra motore e inverter Controllare gli ingressi digitali e il cavo encoder
Errore Comunicazione RS485	Er8	RS485 errore comunicazione	Errore nella comunicazione RS485. Controllare il menu "y". Causato da disturbi o cavi interrotti.



Allarme	Codice Allarme	Descrizione Allarme	Possibili cause
Errore velocità massima raggiunta	OS	Velocità motore \geq (F03*1.2)	Controllare la relazione tra P01 e L02 Controllare F03 Verificare l'encoder, i cavi di controllo, di terra, gli schermi... (problema di disturbi)
Surriscaldamento del motore (PTC)	OH4	La temperatura del motore è troppo alta. La protezione PTC è andata ad off. Vedi parametro H26.	Il motor è troppo caldo. La temperatura ambiente è troppo elevata
Errore Encoder	PG	Errore Encoder	Controllare l'encoder o il relativo cavo. Motore bloccato o problemi sul freno.
Errore raggiungimento velocità	ErE	Instabilità della velocità	Errata configurazione dei parametri L90, L91 e L92 Sovraccarico (controllare freno) Errore impostazione parametri motore Controllare il cavo encoder e la risoluzione impostata in L02