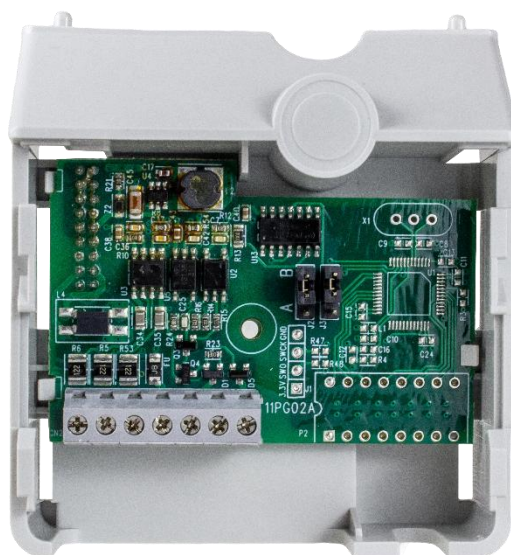


Série IF30

Inversor de Frequência vetorial avançado

IF30-E24 - Módulo de encoder Push-Pull – 24V



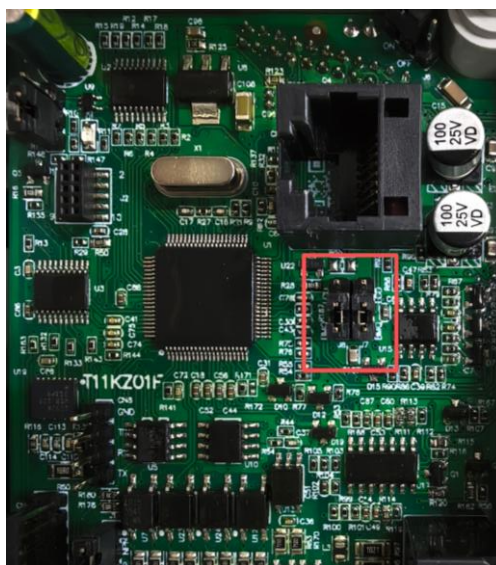
1. Especificações

Tipo de Sinal de Entrada	Encoder Push-Pull
Nível de Tensão	24 Vcc
Interface do Usuário	Terminais de Conexão
Tipo de Conexão	Parafuso
Seção do Cabo	16 - 26 AWG
Frequência Máxima	500 KHz

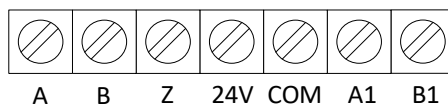
2. Instruções de Instalação

⚠ Aviso: Certifique-se de que o inversor de frequência esteja completamente desenergizado e com os LEDs do barramento CC apagados antes de manusear a placa ou alterar os jumpers J7 e J8.

Antes de conectar o Módulo de Encoder Push-Pull IF30-E24 no Inversor de Frequência, posicionar os jumpers J7 e J8, indicados na figura abaixo, para a posição superior "LCD".



3. Terminais de Ligação



Identificação	Descrição
A	Entrada do Canal A do encoder
B	Entrada do Canal B do encoder
Z	Entrada do Canal Z do encoder (Pulso de Zero)
24V	Alimentação 24 Vcc
COM	Alimentação 0 Vcc
A1	Saída de repetição de pulsos (Canal A)
B1	Saída de repetição de pulsos (Canal B)

4. Parâmetros a serem alterados

Parâmetro	Nome	Descrição
P0.01	Modo de Controle	1: Controle vetorial malha fechada (CLVC)
P1.27	Pulsos por revolução do encoder	1 – 65535
P1.28	Tipo de Encoder	0: Encoder Incremental ABZ
P1.30	Sequência de Fases do Encoder Incremental ABZ	0: Avanço
P1.36	Tempo de detecção de falha de quebra do cabo do encoder	0.0s: desativado 0.1s - 10.0s

5. Auto Tuning

Parâmetro	Nome	Descrição
P1.37	Modo de Auto Ajuste	0: Desativado 1: Auto ajuste estático 2: Auto ajuste dinâmico

0: O recurso de auto ajuste está desativado

1: Modo estático

Sem movimentação do eixo, para máquinas ou aplicações onde o desacoplamento da carga em relação ao motor não seja viável ou de difícil execução. Ajustar previamente os parâmetros P1.01 a P1.05, após isso acione a função para que o inversor colete os valores pertinentes aos parâmetros P1.06 a P1.08.

2: Modo dinâmico

Selecione P1.37 = 2, para efetuar o auto ajuste no modo dinâmico, o procedimento deve ser feito com o motor desacoplado da carga.

Durante o auto ajuste dinâmico o inversor irá iniciar o ciclo no modo estático, posteriormente acelerando (com base na rampa de P0.17) a 80% da frequência nominal do motor, mantendo essa velocidade por um certo período, onde por fim irá desacelerar (com base na rampa de P0.18) até a parada.

Nota 1: Quando o inversor é configurado para controle no modo vetorial é prioritário que os dados de placa do motor sejam declarados com a maior precisão possível, a eficiência desse modo de controle está diretamente ligada a esses parâmetros.

Nota 2: Para executar o modo de auto ajuste, selecione a forma desejada, confirme o valor e pressione a tecla RUN, o processo só inicia mediante esse comando, o texto “STUDY” aparecerá no display indicando que o auto ajuste está em execução. Aguarde a conclusão do processo.

Suporte técnico: engenharia@metaltex.com.br

<http://www.metaltex.com.br>