

Configuração ATV312 e lógica de freio

1) *Menu drC*

bFr – mudar **60 Hz** (frequência da rede)

UnS – tensão de alimentação do motor (dado de placa do motor, em V)

FrS – frequência nominal do motor (dado de placa do motor, em Hz)

nCr – corrente nominal do motor (dado de placa do motor, em A)

nSP – velocidade nominal do motor (dado de placa do motor, em RPM)

tFr – frequência máxima de saída, de acordo com a necessidade da aplicação

tUN – mudar para **YES** (auto regulagem dos parâmetros)

2) *Menu SEt*

ACC – tempo de aceleração, de acordo com a necessidade da aplicação

dEC – tempo de desaceleração, de acordo com a necessidade da aplicação

LSP – velocidade mínima

HSP – velocidade máxima

ItH – proteção térmica do motor corrente térmica máxima (Regular ItH com a corrente nominal lida na placa de identificação do motor)

OBS.: HSP pode ser ajustada até o valor ajustado no parâmetro tFr

3) *Menu CtL*

LAC – mudar para L2 ou L3. Ao selecionar, pressionar o “Enter” por dois segundos para a confirmação

4) Menu FUn

Lógica de Freio

bLC – mudar para **R2** (configuração da lógica de freio, se **bLC** estiver configurado, os parâmetros **FLr** e **brA** serão forçados a **NO**, e o parâmetro **OPL** será forçado a **YES**)

brL – frequência de abertura de freio (se *movimentação horizontal* ajustar em **0**, mas se *movimentação vertical* regular a uma frequência igual ao *escorregamento nominal do motor em Hz)

*Escorregamento nominal do motor

$$nSL = FrS \times \left(1 - \frac{Nn}{Ns} \right)$$

FrS – frequência nominal do motor lida na placa de identificação (Hz)

Nn – velocidade nominal do motor lida na placa de identificação (RPM)

Ns – velocidade de sincronismo do motor (RPM)

lbr – nível de corrente do motor para abertura de freio (se *movimentação horizontal* ajustar em **0**, mas se *movimentação vertical* pré-regular a corrente nominal do motor, depois ajustá-la para evitar golpes na partida, assegurando que a carga máxima continua retida no momento de abertura do freio)

brt – tempo de abertura do freio (ajustar em função do tipo de freio, é o tempo necessário de abertura do freio mecânico)

bEn – nível de frequência de fechamento do freio (se *movimentação horizontal* ajustar em **0**, mas se *movimentação vertical* regular a uma frequência igual ao dobro do *escorregamento nominal do motor em Hz; **bEn máx = LSP**)

bEt – tempo de fechamento do freio (ajustar de acordo com a necessidade da aplicação)