

CHECK LIST PER CONFIGURARE IL COMMANDER SK

(si consiglia di eseguire le istruzioni nella sequenza riportata e con motore sconnesso dalla meccanica)

Per chi si ponesse per la prima volta ad operare con COMMANDER SK consigliamo, prima di procedere, di consultare il capitolo relativo a come selezionare e programmare un parametro COMMANDER SK (capitolo 6 della Guida dell'Utente).

- Eseguire le connessioni verso rete e verso il motore come da manuale
- Assicurarsi che i morsetti B4, B5 e B6 siano aperti
- Alimentare il drive
Il display deve visualizzare: ih 00

Riassumiamo brevemente come impostare i parametri: per selezionare i parametri premere M. Il display a sinistra inizia a lampeggiare. Tramite le frecce selezionare il numero del parametro che interessa. Premere M per modificare il valore del parametro selezionato. Il display a destra inizia a lampeggiare. Tramite le frecce selezionare il valore del parametro desiderato. Premere M una volta se voglio selezionare un altro parametro, due volte se voglio uscire dal Menu.

- Selezionare il parametro 10 (accesso ai parametri superiori)
Impostare il valore L2
- Selezionare il parametro 29 (valori predefiniti)
Impostare EUR. Dopo l'impostazione del valore Eur, premere il tasto M
- Selezionare il parametro 02 (frequenza massima – Hz -)
Inserire il valore di frequenza massima desiderato
- Selezionare il parametro 03 (rampa di accelerazione – secondi/100Hz -)
Inserire il tempo di accelerazione desiderato
- Selezionare il parametro 04 (rampa di decelerazione – secondi/100Hz -)
Inserire il tempo di decelerazione desiderato
- Selezionare il parametro 06 (corrente nominale – A -)
Inserire la corrente nominale del motore ricavando l'informazione dalla targa del motore
- Selezionare il parametro 07 (velocità nominale motore – Rpm -)
Inserire la velocità a pieno carico del motore ricavando l'informazione dalla targa del motore.
Se sulla targa del motore venisse invece riportato lo scorrimento a pieno carico, impostare il parametro 07 = velocità teorica-scorrimento
Se la velocità a pieno carico fosse superiore a 9999 rpm impostare 0
- Selezionare il parametro 08 (tensione nominale motore – Volt -)
Inserire la tensione nominale del motore ricavando l'informazione dalla targa del motore
- Selezionare il parametro 09 (fattore di potenza – Cosfi -)
Inserire il valore riportato sull'etichetta motore
Nel caso non fosse disponibile, seguire la "Procedura di Autotaratura"

In caso di motore diverso dallo standard 50 Hz:

- Selezionare il parametro 10 (accesso ai parametri superiori)
Impostare il valore L2
- Selezionare il parametro 39 (frequenza nominale motore – Hz -)
Inserire la frequenza nominale del motore ricavando l'informazione dalla targa del motore

In caso di presenza di resistenza di frenatura esterna:

- Selezionare il parametro 10 (accesso ai parametri superiori)
Impostare il valore L2
- Selezionare il parametro 30 (modo di rampa)
Impostare il valore 0

Procedura di Autotaratura

- Il motore deve essere sconnesso dalla meccanica e libero di ruotare (sbloccare eventuale freno). Nel caso ci fossero interruzioni elettromeccaniche tra drive e motore, queste devono essere impostate per garantire la continuità elettrica
- Eseguire ponticello tra terminale B2 e B4 (Abilitazione) e tra B2 e B5 (Marcia Avanti). L'azionamento la prima volta eseguirà un'autotaratura senza il motore in rotazione. Al termine il display deve indicare Fr 00
- Disabilitare la marcia avanti escludendo il ponticello B2 e B5. Il display deve indicare rd 00
- Selezionare il parametro 10 (accesso ai parametri superiori)
Impostare il valore L2
- Selezionare il parametro 38
Impostare il valore 2 (autotaratura con il motore in rotazione)
- Dare il comando di marcia avanti con il ponticello B2 e B5. Eseguiti alcuni giri d'albero motore a 2/3 della velocità nominale, il valore del parametro 38 torna a 0 e il parametro 09 viene programmato con il fattore di potenza nominale del motore. Una volta completata la fase di autotaratura, occorre interrompere la marcia avanti
- Selezionare il parametro 05 (selezione riferimento)
Impostare il valore Pad
- Verificare la presenza del ponticello di abilitazione tra il pin B2 e B4. Selezionando il riferimento da tastiera, il comando di abilitazione marcia avanti viene impostato tramite la pressione del tasto verde
- Premere il TASTO VERDE
- Agire sulle frecce per aumentare o diminuire la velocità del motore. Il display indica la frequenza
- Premere il tasto rosso per arrestare il motore

- Terminata la verifica della corretta rotazione del motore impostare il parametro 05 = AI.AV (se il motore ruota al contrario invertire le fasi di uscita U e V)

Tutti i parametri del Menù 0 vengono salvati automaticamente dopo aver premuto il tasto M all'uscita della modalità di Edit

Applicazione classica monomotore

- Configurazione standard in modalità vettoriale (parametro 41 = Ur I). Per ottenere le migliori performance per questa applicazione è necessario effettuare l'**autotuning con motore in rotazione** tassativamente scollegato della meccanica (vedi "Procedura di Autotaratura")

Applicazione multimotore

- Selezionare parametro 41 = Fd
Tarare eventualmente il parametro 42 = boost di tensione
In caso di instabilità di velocità porre il parametro 07 = 0 (velocità nominale motore); viene così esclusa la compensazione di scorrimento