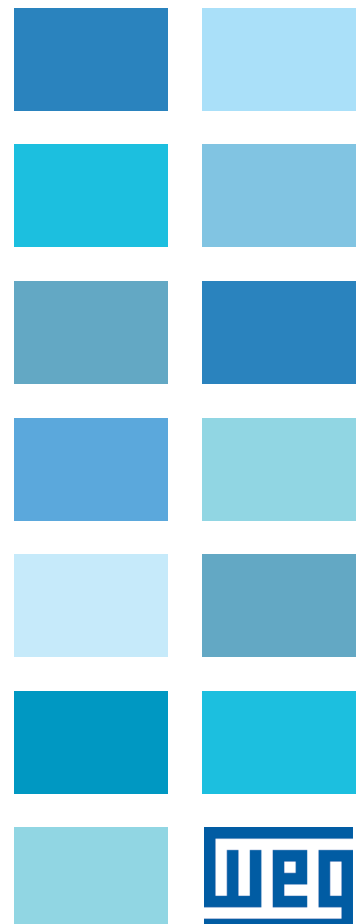


Servoconversor

SCA06

Manual de Programação





Manual de Programação

Série: SCA06

Idioma: Português

Documento: 10000662686 / 07

Versão de Software: V2.1X

Data da Publicação: 11/2018

A informação abaixo descreve as revisões ocorridas neste manual.

Versão	Revisão	Descrição
V1.0X	R00	Primeira edição
V1.1X	R01	Revisão geral
V1.2X	R02	Revisão geral
V1.2X	R03	Revisão geral
V1.2X	R04	Revisão geral
V1.4X	R05	Revisão geral
V1.4X	R06	Revisão geral
V2.1X	R07	Revisão geral

1 INSTRUÇÕES DE SEGURANÇA	1-1
1.1 AVISOS DE SEGURANÇA NO MANUAL	1-1
1.1 AVISOS DE SEGURANÇA NO PRODUTO	1-1
1.2 RECOMENDAÇÕES PRELIMINARES	1-2
2 INFORMAÇÕES GERAIS	2-1
2.1 SOBRE O MANUAL.....	2-1
2.1.1 Termos e Definições Usados no Manual	2-1
2.1.2 Representação Numérica	2-2
2.1.3 Legendas para Descrição das Propriedades dos Parâmetros	2-2
3 SOBRE O SCA06	3-1
4 HMI	4-1
4.1 TECLAS.....	4-1
4.2 EXEMPLO DE TELAS DA HMI	4-2
5 FALHAS E ALARMES	5-1
6 PROGRAMAÇÃO E OPERAÇÃO	6-1
7 LADDER	7-1
8 ESTRUTURA DE PARÂMETROS	8-1
9 PARÂMETROS DE LEITURA	9-1
10 PARÂMETROS DE REGULAÇÃO E CONFIGURAÇÃO	10-1
10.1 CONFIGURAÇÕES GERAIS	10-1
10.2 ENTRADA ANALÓGICA.....	10-12
10.3 SAÍDAS ANALÓGICAS	10-15
10.4 ENTRADAS E SAÍDAS DIGITAIS.....	10-17
10.5 SIMULADOR DE ENCODER	10-22
10.6 VENTILADOR DE POTÊNCIA.....	10-23
10.7 SENSOR DE POSIÇÃO DO MOTOR	10-24
11 PARÂMETROS DO MOTOR/CONTROLE DE CORRENTE	11-1
12 FUNÇÕES ESPECIAIS	12-1
12.1 POSIÇÃO ABSOLUTA	12-1
12.2 CONTADOR RÁPIDO PADRÃO	12-1
12.3 FUNÇÃO STOP	12-8
12.4 FUNÇÃO FIM DE CURSO	12-10
12.5 FUNÇÃO TRACE	12-10
12.6 FUNÇÃO AUTO-TUNING	12-16
13 PARÂMETROS DE COMUNICAÇÃO SERIAL	13-1
14 PARÂMETROS DE REDE CAN	14-1

15 PARÂMETROS DO PROTOCOLO PROFIBUS	15-1
16 PARÂMETROS DE REDE ETHERNET	16-1
17 PARÂMETROS DE REDE ETHERCAT	17-1
18 PARÂMETROS DO LADDER.....	18-1
19 PARÂMETROS DO USUÁRIO	19-1
20 FUNÇÃO POSICIONADOR.....	20-1
20.1 OS TIPOS DE MOVIMENTOS DISPONÍVEIS SÃO:.....	20-1
20.1.1 Posicionamento Relativo:.....	20-1
20.1.2 Posicionamento Absoluto:.....	20-2
20.1.3 Acionamento em controle de Velocidade:	20-2
20.1.4 Acionamento em controle de Iq (Torque):.....	20-3
20.1.5 Seguidor de Posição:.....	20-3
20.1.6 Seguidor de Velocidade:.....	20-3
20.1.7 Busca Zero Máquina Sentido Positivo:.....	20-4
20.1.8 Busca Zero Máquina Sentido Negativo:.....	20-4
20.1.9 Função Jog:.....	20-5
20.2 DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS	20-5
20.3 EXEMPLOS	20-18

1 INSTRUÇÕES DE SEGURANÇA

Este manual, em conjunto com o manual do usuário, contém as informações necessárias para o uso correto do servoconversor SCA06.

Ele foi escrito para ser utilizado por pessoas com treinamento ou qualificação técnica adequados para operar este tipo de equipamento.

Este manual apresenta todas as funções e parâmetros do SCA06, mas não tem o intuito de apresentar todas as aplicações possíveis do SCA06. A WEG não assume responsabilidade por aplicações não descritas neste manual.

Este produto não se destina a aplicações cuja função seja assegurar a integridade física e/ou a vida de pessoas, nem em qualquer outra aplicação em que uma falha do SCA06 possa criar uma situação de risco à integridade física e/ou a vida de pessoas. O projetista que aplica o SCA06 deve prever formas de garantir a segurança da instalação mesmo em caso de falha do servoconversor.

1.1 AVISOS DE SEGURANÇA NO MANUAL

Neste manual são utilizados os seguintes avisos de segurança:



PERIGO!

Os procedimentos recomendados neste aviso tem como objetivo proteger o usuário contra morte, ferimentos graves e danos materiais consideráveis.



ATENÇÃO!

Os procedimentos recomendados neste aviso tem como objetivo evitar danos materiais.



NOTA!

As informações mencionadas neste aviso são importantes para o correto entendimento e bom funcionamento do produto.

1.1 AVISOS DE SEGURANÇA NO PRODUTO

Os seguintes símbolos estão afixados ao produto, servindo como aviso de segurança:



Tensões elevadas presentes.



Componentes sensíveis a descargas eletrostáticas.
Não tocá-los.



Conexão obrigatória ao terra de proteção (PE).



Conexão da blindagem ao terra.

1.2 RECOMENDAÇÕES PRELIMINARES

**PERIGO!**

Somente pessoas com qualificação adequada e familiaridade com o servoconversor SCA06 e equipamentos associados devem planejar ou implementar a instalação, partida, operação e manutenção deste equipamento.

Estas pessoas devem seguir todas as instruções de segurança contidas neste manual e/ou definidas por normas locais.

Não seguir as instruções de segurança pode resultar em risco de vida e/ou danos no equipamento.

**NOTA!**

Para os propósitos deste manual, pessoas qualificadas são aquelas treinadas de forma a estarem aptas para:

1. Instalar, aterrar, energizar e operar o SCA06 de acordo com este manual e os procedimentos legais de segurança vigentes.
2. Usar os equipamentos de proteção de acordo com as normas estabelecidas.
3. Prestar serviços de primeiros socorros.

**PERIGO!**

Sempre desconecte a alimentação geral antes de tocar em qualquer componente elétrico associado ao servoconversor.

Muitos componentes podem permanecer carregados com altas tensões e ou em movimento (ventiladores), mesmo depois que a entrada de alimentação CA for desconectada ou desligada.

Aguarde pelo menos 10 minutos para garantir a total descarga dos capacitores.

Sempre conecte a carcaça do equipamento ao terra de proteção (PE) no ponto adequado para isto.

**ATENÇÃO!**

Os cartões eletrônicos possuem componentes sensíveis a descargas eletrostáticas. Não toque diretamente sobre componentes ou conectores. Caso necessário, toque antes na carcaça metálica aterrada ou utilize pulseira de aterramento adequada.

**Não execute nenhum ensaio de tensão aplicada no servoconversor!
Caso seja necessário consulte a WEG.**

**NOTA!**

Servoconversores podem interferir em outros equipamentos eletrônicos. Siga os cuidados recomendados para minimizar estes efeitos.

**NOTA!**

Leia completamente o manual de programação e o manual do usuário antes de instalar ou operar o servoconversor.

**NOTA!**

A reprodução das informações deste manual, no todo ou em partes, é permitida desde que a fonte seja citada.

2 INFORMAÇÕES GERAIS

2.1 SOBRE O MANUAL

Este manual fornece a descrição necessária para a configuração de todas as funções e parâmetros do servoconversor SCA06. Este manual deve ser utilizado em conjunto com o manual do usuário do SCA06.

Para mais detalhes sobre a instalação, como colocar em funcionamento, características técnicas e como identificar e corrigir problemas mais comuns do servoconversores SCA06 consulte o manual do usuário.

Para obter informações sobre outras funções, acessórios e condições de funcionamento, consulte os manuais dos acessórios, manual da comunicação CANopen e o Help online incluso no WLP/WPS.

Os manuais dos acessórios acompanham os mesmos. Todavia, todos os manuais estão disponíveis para download no site da WEG - www.weg.net.

2.1.1 Termos e Definições Usados no Manual

Amp, A: Ampères.

Link DC: circuito intermediário do servoconversor; tensão em corrente contínua obtida pela retificação da tensão alternada de alimentação ou através de fonte externa; alimenta a ponte inversora de saída formada pelos IGBTs.

Braço U, V e W: conjunto de dois IGBTs das fases U, V e W de saída do servoconversor.

°C: graus Celsius.

CA: corrente alternada.

CC: corrente contínua.

Circuito de Pré-Carga: carrega os capacitores do Link DC com corrente limitada, evitando picos de correntes maiores na energização do servoconversor.

CMF: cartão de memória flash que possibilita armazenar backup dos parâmetros e do programa do usuário.

CRC: do inglês "Cyclic Redundancy Check". Código gerado para garantir a integridade dos dados.

Dissipador: peça de metal projetada para dissipar o calor gerado pelos semicondutores de potência.

EEPROM: memória não volátil que armazena o valor dos parâmetros e da senha.

Eixo: o eixo de acionamento relativo ao servomotor conectado no servoconversor.

Frequência de Chaveamento: frequência de comutação dos IGBTs da ponte inversora, dada normalmente em kHz.

HMI: do inglês "Human Machine Interface" - Interface Homem-Máquina; dispositivo que permite o controle do servomotor, visualização e alteração dos parâmetros do servoconversor. A HMI apresenta teclas para comando do servomotor, teclas de navegação e display de Leds.

Hz: hertz.

IGBT: do inglês "Insulated Gate Bipolar Transistor"; componente básico da ponte inversora de saída. Funciona como chave eletrônica no modo saturado (chave fechada) e cortado (chave aberta).

IGBT de Frenagem: funciona como chave para ligamento do resistor de frenagem. É comandado automaticamente pelo nível do Link DC.

Iq: é a parcela de corrente, em Ampères rms, que gera o torque do motor.

kHz: quilohertz = 1000 Hertz.

Ladder: linguagem de programação utilizada para se fazer o programa do usuário (software aplicativo). Este termo também é usado para se fazer referência ao programa do usuário (software aplicativo) que pode rodar no SCA06 e ao modo de operação em que este programa controla o eixo.

mA: miliampère = 0,001 Ampère.

MC: Motion Control - São todos os blocos que implicam em movimento do eixo.

Memória FLASH: memória não-volátil que pode ser eletricamente escrita e apagada.

Memória RAM: do inglês "Random Access Memory" - Memória de acesso aleatório. Caracteriza-se por ser volátil, ou seja, perde os dados quando o servoconversor é desligado.

Min: minuto.

ms: milissegundo = 0,001 segundos.

N.m: Newton metro; unidade de medida de torque.

PE: do inglês "Protective Earth" - Terra de proteção.

PTC: resistor cujo valor da resistência, em ohms, aumenta proporcionalmente com a temperatura; Usado como sensor de temperatura em servomotores.

PWM: do inglês "Pulse Width Modulation" - modulação por largura de pulso; tensão pulsada que alimenta o servomotor.

Retificador: circuito de entrada dos servoconversores que transforma a tensão CA de entrada em CC. É formado por diodos de potência.

rms: do inglês "Root mean square"; valor eficaz.

rpm: rotações por minuto.

STO: do inglês "Safe Torque Off", função de segurança especial do servoconversor.

s: segundo.

USB: do inglês "Universal Serial Bus"; tipo de protocolo de comunicação serial concebido para funcionar de acordo com o conceito "Plug and Play".

V: volts.

Ω: ohms.

2.1.2 Representação Numérica

Números decimais são representados através de dígitos sem sufixo. Números hexadecimais são representados com a letra 'h' depois do número.

2.1.3 Legendas para Descrição das Propriedades dos Parâmetros

RO Parâmetro somente de leitura.

RW Parâmetro de escrita e leitura.

DD Parâmetro pode ser alterado somente com o servoconversor desabilitado.

PP Valor do parâmetro só é válido após pressionar a tecla P.

AC Parâmetro visível na HMI somente quando o acessório correspondente está conectado.

3 SOBRE O SCA06

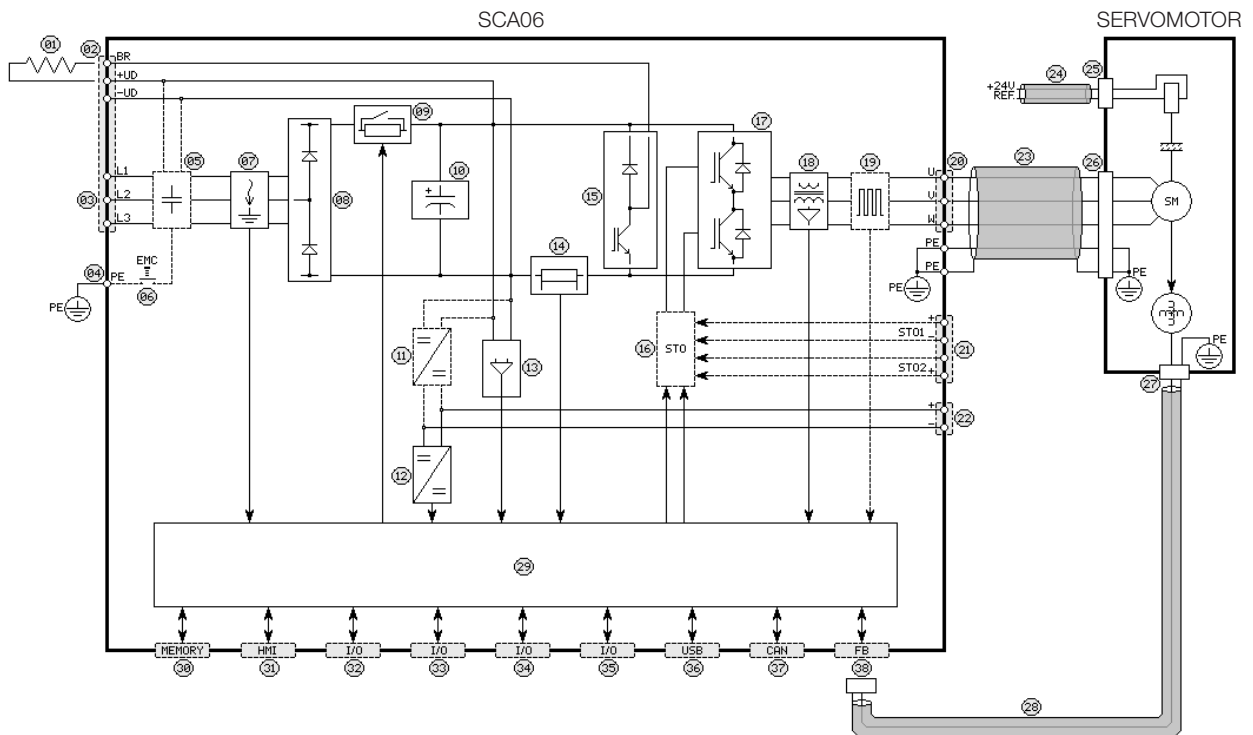
O servoconversor SCA06 é um produto de alta performance que permite o controle de velocidade, torque e posição de servomotores de corrente alternada trifásicos. A característica central deste produto é o alto desempenho e alta precisão de controle do movimento do eixo do servomotor devido à operação em malha fechada através da realimentação de posição dada por um sensor dentro do servomotor.

O SCA06 possui alimentações de controle e potência independentes, permitindo, por exemplo, que as redes de comunicação do produto continuem funcionando normalmente mesmo que o circuito de potência tenha que ser desligado por algum motivo.

O uso de resistores de frenagem possibilita tempos de frenagem muito reduzidos otimizando processos que exigem alta performance.

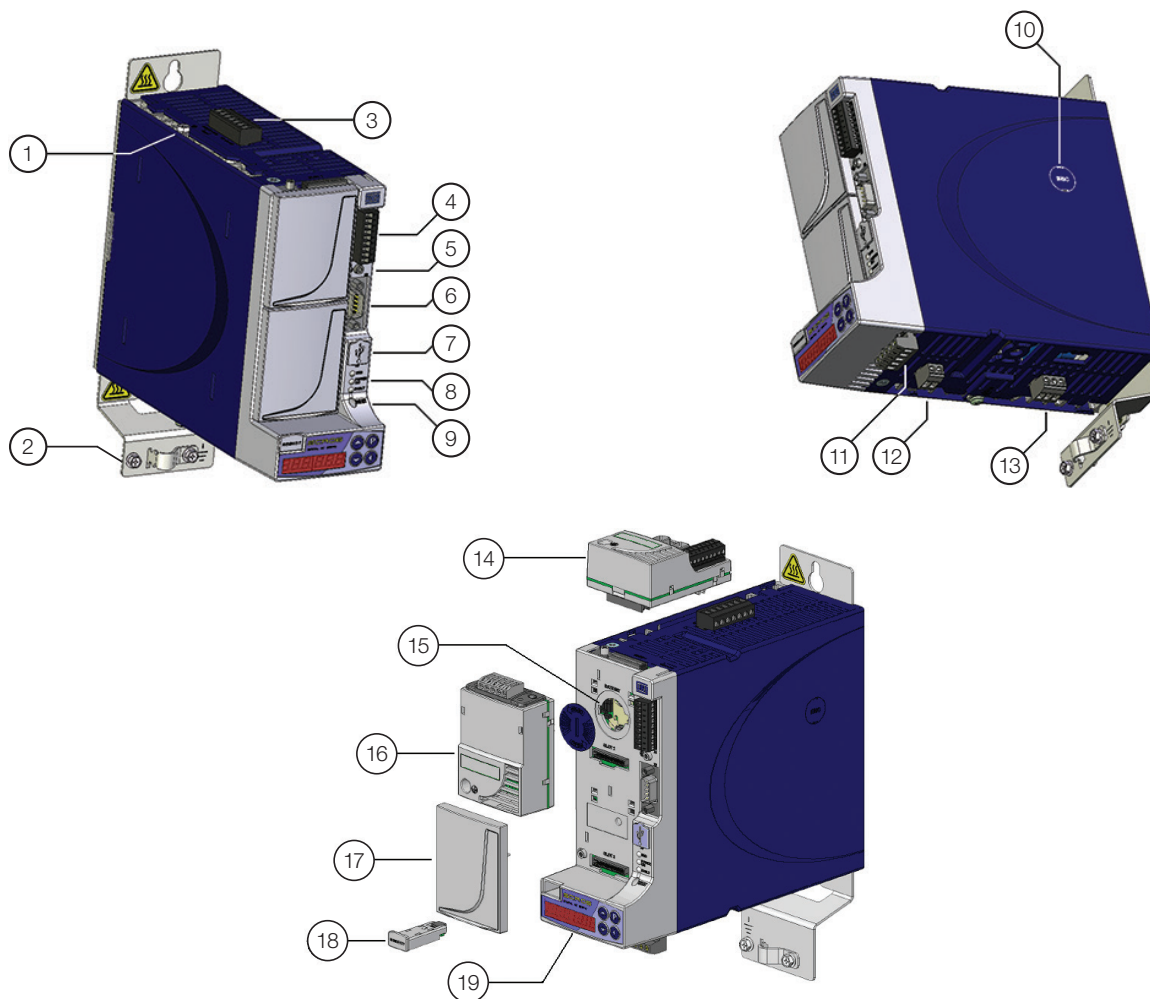
Várias funções especiais estão disponíveis tais como a programação em linguagem ladder com blocos de posicionamento que proporciona extrema flexibilidade e integração ao acionamento.

As mais variadas aplicações podem ser atendidas com a ampla quantidade de cabos disponível, seja para aplicações simples ou aplicações complexas como movimentação, ambientes com óleo, etc.



- | | |
|--|---|
| 1 - Resistor de frenagem | 20 - Conector de saída para servomotor (X8) |
| 2 - Conector de alimentação da potência (X9) | 21 - Conector de comando de STO (X7) |
| 3 - Alimentação da potência | 22 - Conector de alimentação do controle (X5) |
| 4 - Aterramento do servoconversor | 23 - Cabo de potência do servomotor |
| 5 - Cartão de filtro de RFI (opcional) | 24 - Cabo de comando do freio do servomotor |
| 6 - Desconexão do Filtro de RFI | 25 - Conector de comando do freio do servomotor |
| 7 - Detecção de Falta à Terra | 26 - Conector de potência do servomotor |
| 8 - Retificador | 27 - Conector de realimentação do servomotor |
| 9 - Pré-carga | 28 - Cabo de realimentação do servomotor |
| 10 - Link DC | 29 - Cartão de controle |
| 11 - Fonte interna (opcional) | 30 - Cartão de Memória Flash |
| 12 - Fonte chaveada | 31 - Interface Homem-Máquina (HMI) |
| 13 - Realimentação de tensão | 32 - Conector para acessório 1 (Slot 1) |
| 14 - Proteção de sobrecorrente | 33 - Conector para acessório 2 (Slot 2) |
| 15 - Chopper de frenagem | 34 - Conector para acessório 3 (Slot 3) |
| 16 - Cartão de segurança STO (opcional) | 35 - Conector de entradas/saídas (X1) |
| 17 - Ponte de IGBTs | 36 - Rede de comunicação USB (X3) |
| 18 - Realimentação de corrente | 37 - Rede de comunicação CAN (X4) |
| 19 - Realimentação de pulsos (opcional) | 38 - Conector de realimentação de posição (X2) |

Figura 3.1: Diagrama de blocos do SCA06



- | | |
|--|---|
| 1 - Aterramento do sevoconversor (PE) | 10 - Desconexão do filtro de RFI |
| 2 - Aterramento do servomotor (PE) | 11 - Rede CAN (X4) |
| 3 - Alimentação da potência (X9) | 12 - Alimentação da eletrônica (X5) |
| 4 - I/Os standard (X1) | 13 - Conexão do servomotor (X8) |
| 5 - Aterramento da blindagem para cabo do sinal da entrada analógica | 14 - Módulo de acessórios (vendido separadamente) |
| 6 - Realimentação de posição (X2) | 15 - Bateria |
| 7 - Rede USB (X3) | 16 - Módulo de acessórios (vendido separadamente) |
| 8 - LEDs de status | 17 - Tampa cega |
| 9 - Reset | 18 - Cartão de memória flash (CMF) |
| | 19 - Interface Homem - Máquina (HMI) |

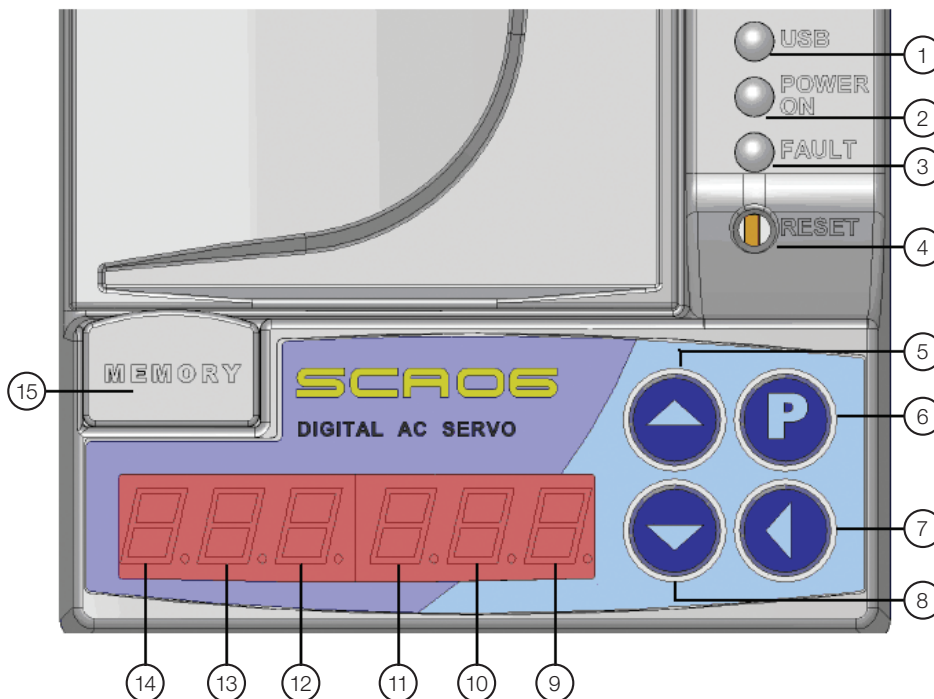
Figura 3.2: Servoconversor SCA06

X1		Descrição	Função	Especificação
1	C		Saída digital 1 a relé	Ton/off: 3 ms Vida útil média: 100.000 oper. V _{máx} : 240 Vca 200 Vcc I _{máx} .: 0,25 A @ 240 Vac 0,50 A @ 125 Vac 2,00 A @ 30 Vcc
2	NA			
3	DI1		Entrada digital 1 optoacoplada	Nível alto: ≥ 18 V Nível baixo: ≤ 3 V Tensão Max.: 30 V Corrente de entrada: 3,7 mA@24 Vcc Frequência máxima: 500 kHz Tempo de atraso máximo: 0,5 μ s
4	DI2			
5	COM 1,2		Entrada digital 2 optoacoplada	
6	DI3		Entrada digital 3 optoacoplada	Nível alto: ≥ 18 V Nível baixo: ≤ 3 V Tensão Max.: 30 V Corrente de entrada: 11 mA @ 24 Vcc Tempo de atraso máximo: 100 μ s
7	COM 3			
8	AI1 +		Entrada analógica 1 diferencial	Sinal: -10 a +10 V Resolução: 12 bits V _{máx} : ± 14 V Impedância: 400 k Ω
9	AI1 -			

Figura 3.3: Conector X1 - Entradas digitais, Analógicas e Saída a relé

4 HMI

Através da HMI é possível o comando do servoconversor, a visualização e o ajuste de todos os parâmetros deste. Possui um display de leds com seis dígitos de sete segmentos e quatro teclas, com as funcionalidades incremento, decremento, PROG e SHIFT.



- | | |
|--|------------------------------------|
| 1 - Led indicativo de comunicação USB | 8 - Tecla decrementa |
| 2 - Led indicativo de alimentação da potência ligada | 9 - Dígito 1 |
| 3 - Led indicativo de falha | 10 - Dígito 2 |
| 4 - Tecla Reset | 11 - Dígito 3 |
| 5 - Tecla incrementa | 12 - Dígito 4 |
| 6 - Tecla PROG | 13 - Dígito 5 |
| 7 - Tecla SHIFT | 14 - Dígito 6 |
| | 15 - Cartão de memória flash (CMF) |

Figura 4.1: Ilustração da HMI

4.1 TECLAS

A HMI do servoconversor não é destacável e possui quatro teclas cuja funcionalidade é descrita a seguir:



PROG: Tecla utilizada para mudar o modo dos parâmetros e/ou validar os valores alterados. Quando os parâmetros estão no modo busca, ao pressionar a tecla P, esses mudarão para o modo exibição ou alteração dependendo do parâmetro selecionado. Alguns parâmetros, cuja propriedade é PP (Pressione P), têm seu valor alterado somente após pressionar a tecla P.

Para os parâmetros que podem ser alterados online, o servoconversor passa a utilizar o novo valor ajustado imediatamente e esses parâmetros possuem apenas dois modos, o modo busca (que apresenta a letra P seguida do número do parâmetro) e o modo alteração (que apresenta o conteúdo do parâmetro selecionado, permitindo a alteração).

Os parâmetros que não devem ser alterados online possuem três modos, os dois citados acima e um intermediário que é o modo exibição, que apenas exibe o conteúdo do parâmetro sem permitir a alteração. Neste caso, o valor alterado (já no modo alteração) somente é utilizado pelo servoconversor após ser pressionada a tecla P, retornando para o modo busca.

Pressionando a tecla P nos parâmetros que não são "Somente Leitura" o valor contido no parâmetro é automaticamente gravado na memória não volátil do servoconversor e fica retido até nova alteração, exceto quando o parâmetro P00664 = 0.



DECREMENTA: Tecla utilizada para navegar de forma decrescente pelos parâmetros, ou quando no modo alteração, decrementar o conteúdo do respectivo parâmetro.



INCREMENTA: Tecla utilizada para navegar de forma crescente pelos parâmetros, ou quando no modo alteração, incrementar o conteúdo do respectivo parâmetro.



SHIFT: Quando a tecla for pressionada no modo Exibição, o parâmetro volta ao modo Busca, exibindo o número do parâmetro. Quando pressionada no modo alteração, permite que o usuário desloque o dígito que deseja alterar e este aparecerá piscando na HMI indicando que é o dígito selecionado. Por exemplo: P00105 no Modo alteração: HMI exibe o valor 00200 com o dígito 1 (valor 0) piscando. O usuário deseja alterar o 5º dígito. Para isso, ele deve pressionar 4 vezes a tecla SHIFT, com isso o dígito 5 (valor 0) começará a piscar indicando que ao pressionar a tecla incrementa ou decrementa seu valor será alterado.

Reset Localizada acima das teclas da HMI, esta tecla é acessada com o auxílio de uma pequena chave de fenda ou similar. Seu efeito é o mesmo de desligar e religar o controle, ou seja, sempre que pressionada reinicializará o software do servoconversor.

Observações Gerais:

- Para alterar o valor de um parâmetro é necessário ajustar antes P00000 = Valor da Senha, exceto quando a opção "Desabilita Senha" está acionada (P00200 = 0). O valor da senha padrão de fábrica é P00000 = 00005. Caso contrário só será possível visualizar os parâmetros, mas não modificá-los.
- A senha para acesso aos parâmetros pode ser modificada pelo usuário, caso seja conveniente que esta tenha um valor diferente de 5 (para mais detalhes, ver a descrição do parâmetro P00200).

Caso o usuário tenha esquecido a senha programada, é possível realizar um reset da senha padrão. Para isso, o usuário deverá manter pressionadas as teclas PROG e DECREMENTA simultaneamente durante o reset do drive. Dessa maneira, a senha passa novamente a ter o valor igual a 5 (valor padrão).

- Para inicializar o drive, sem que o programa do usuário seja habilitado, é necessário manter as teclas SHIFT e INCREMENTA pressionadas simultaneamente durante a inicialização ou reset do drive.

4.2 EXEMPLO DE TELAS DA HMI

A HMI do SCA06 pode apresentar diversas telas diferentes, dependendo de qual o modo que se encontra. Quando está no modo busca, por exemplo, a HMI apresenta a letra P no dígito 6 seguida do número correspondente do parâmetro, conforme [Figura 4.2 na página 4-2](#).



Figura 4.2: Tela da HMI no modo busca

Depois de pressionada a tecla P uma única vez quando a HMI está no modo Busca, a mesma entra no modo Exibição, mostrando ao usuário o valor do parâmetro. A [Figura 4.3 na página 4-2](#) apresenta um exemplo da tela da HMI no modo Exibição.



Figura 4.3: Tela da HMI no modo exibição

A tela da HMI no modo Alteração (modo que permite ao usuário alterar o valor do parâmetro) é semelhante à apresentada na figura abaixo, com a diferença que no modo Alteração o dígito 1 fica piscando mostrando ao usuário que este é o dígito que será alterado ao pressionar a tecla incrementa ou decrementa, conforme ilustrado na [Figura 4.4 na página 4-3](#). Ao pressionar a tecla shift, o dígito que está piscando muda de posição, passando a piscar o próximo dígito à direita do que estava piscando anteriormente.



Figura 4.4: Tela da HMI no modo exibição

Outras telas possíveis na HMI do SCA06 são aquelas que informam ao usuário uma condição especial, tal como ocorrência de um alarme ou falha, carregando padrão de fábrica, download do aplicativo e backup dos parâmetros no cartão de memória.

A [Figura 4.5 na página 4-3](#) apresenta a tela da HMI quando ocorreu um alarme.



Figura 4.5: Tela da HMI quando ocorreu um alarme

Quando ocorre uma falha, a tela da HMI apresenta uma característica semelhante àquela apresentada quando ocorreu o alarme, com a diferença que ao invés de apresentar a letra "A" no dígito 6, é apresentado a letra "F", conforme [Figura 4.6 na página 4-3](#).



Figura 4.6: Tela da HMI quando ocorreu uma falha

Se for selecionada a opção para fazer backup dos parâmetros no cartão de memória ou a opção de carregar no servoconversor o valor dos parâmetros armazenados no cartão de memória, enquanto a transferência de dados estiver ocorrendo a tela da HMI irá apresentar a letra "b" minúscula piscando no dígito 1. A [Figura 4.7 na página 4-3](#) apresenta a HMI na situação de backup dos parâmetros no cartão de memória.



Figura 4.7: Tela da HMI quando selecionado a opção para fazer backup dos parâmetros do controle para o cartão de memória flash ou vice-versa

Quando é feito o download do aplicativo ou configuração dos parâmetros do usuário via WLP/WPS para o servoconversor, a tela da HMI apresentará a letra "d" minúscula piscando no dígito 1, conforme [Figura 4.8 na página 4-3](#).



Figura 4.8: Tela da HMI quando é feito download do WLP/WPS para o controle

A outra opção de tela citada acima é quando selecionada a opção para carregar os valores do padrão de fábrica, que apresenta a letra "P" piscando no dígito 1, tal como apresentado na [Figura 4.9 na página 4-4](#).



Figura 4.9: Tela da HMI quando selecionada a opção para carregar os valores do padrão de fábrica

4

Ao selecionar a opção que além de carregar os valores padrão de fábrica, também permite deletar todo o conteúdo do cartão de memória flash, a HMI apresenta duas telas consecutivas. A primeira delas, apresenta a letra "P" piscando no dígito 1, tal como apresentado na [Figura 4.9 na página 4-4](#) e na sequência, apresentará a letra "E" piscando, também no dígito 1, conforme [Figura 4.10 na página 4-4](#).



Figura 4.10: Tela da HMI quando selecionada a opção para deletar conteúdo do cartão de memória

Quando é selecionado a opção para executar o auto-tuning, a mensagem que aparecerá na HMI será "Auto0X", onde X é a fase atual de execução do auto-tuning podendo variar de 0 a 8, conforme [Figura 4.10 na página 4-4](#).



Figura 4.11: Tela HMI durante a execução do auto-tuning - fase 02

Ao final do auto-tuning a HMI apresentará a mensagem "End", como ilustrado na [Figura 4.12 na página 4-4](#).



Figura 4.12: Tela HMI ao finalizar o auto-tuning

Outra possível tela da HMI é quando a função de segurança STO é ativada. Quando isso acontece, o display mostrará a mensagem "Sto"(Safety Torque Off), conforme [Figura 4.13 na página 4-4](#).



Figura 4.13: Tela HMI ao ativar a função de segurança STO

5 FALHAS E ALARMES

A estrutura de detecção de problemas no servoconversor está baseada na indicação de alarmes e falhas.

Na falha ocorrerá o bloqueio dos IGBTs e a parada do servomotor por inércia, além da indicação da falha no display e no led de falha. O alarme funciona como um aviso para o usuário de que condições críticas de funcionamento estão ocorrendo e que poderá ocasionar uma falha caso a situação não se modifique.

Quando ocorrer um alarme, esse será indicado na HMI e armazenado no parâmetro de alarme atual, bloqueando a ocorrência de novos alarmes até o momento em que a condição do alarme atual deixe de existir (mas não bloqueia a ocorrência de falhas).

A indicação das falhas tem um comportamento similar aos alarmes, com a diferença que para liberar a ocorrência de novas falhas é necessário resetar a falha existente.

Uma lista com o número dos alarmes e o número das falhas, juntamente com uma breve descrição e as possíveis causas para esses erros está apresentada na [Tabela 5.1 na página 5-1](#).

Tabela 5.1: Descrição das Falhas e Alarmes e possíveis causas

Alarme/Falha	Descrição	Possíveis Causas
A00004	Tensão da bateria fora do limite aceitável.	<ul style="list-style-type: none"> Bateria descarregada (nível baixo de tensão). Bateria mal conectada.
A00015	Sobrecarga na saída (somente quando P00230 = 1), o drive entrou em limitação de corrente.	<ul style="list-style-type: none"> Carga no eixo muito alta. Inércia elevada.
A00052	Alarme ao tentar ativar o bloco MC em Single Mode quando outro bloco já está em execução.	<ul style="list-style-type: none"> Tentativa de executar bloco MC com Buffer Mode programado em SINGLE, quando outro bloco MC já está sendo executado.
A00078	Erro no comando para executar novo movimento.	<ul style="list-style-type: none"> Falha interna.
A00101	Sinal da fração de volta incompatível com o sinal do número de voltas.	<ul style="list-style-type: none"> Valor positivo no número de voltas (P00513, P00128 ou P00130) e negativo na fração de voltas do usuário correspondente (P00512, P00127 ou P00129) ou vice-versa.
A00104	Erro na leitura da EEPROM.	<ul style="list-style-type: none"> Defeito na memória não volátil. Erro interno na comunicação com a EEPROM.
A00105	Erro na escrita da EEPROM.	<ul style="list-style-type: none"> Defeito na memória não volátil. Erro interno na comunicação com a EEPROM.
A00107	Estouro da pilha que armazena os parâmetros a serem gravados na EEPROM.	<ul style="list-style-type: none"> Defeito na memória não volátil. Erro interno na comunicação com a EEPROM.
A00120	Conflito de Habilitação/Desabilitação do servoconversor.	<ul style="list-style-type: none"> Mais de um dispositivo programado para habilitar ou desabilitar o servoconversor.
A00122	Tentativa de escrita em parâmetro de somente leitura.	<ul style="list-style-type: none"> Tentativa de escrita em parâmetro de somente leitura.
A00124	Aviso que o motor está habilitado.	<ul style="list-style-type: none"> Tentativa de alteração de parâmetro que exige que o motor esteja desabilitado.
A00125	Parâmetro inexistente.	<ul style="list-style-type: none"> Tentativa de acesso a algum parâmetro que não existe.
A00126	Valor fora dos limites.	<ul style="list-style-type: none"> Tentativa de escrita de um valor fora do limite em algum parâmetro.
A00127	Valor inicial do parâmetro fora dos limites.	<ul style="list-style-type: none"> Erro de leitura da EEPROM. Valor armazenado incorretamente na EEPROM.
A00128	Watchdog da Serial.	<ul style="list-style-type: none"> Ultrapassou o tempo para recepção de telegramas.
A00133	Interface CAN sem alimentação.	<ul style="list-style-type: none"> Algum protocolo que utiliza a interface CAN está habilitado, porém esta interface não está sendo alimentada.
A00134	Interface CAN: Bus off	<ul style="list-style-type: none"> Dispositivos conectados na rede CAN com taxas de comunicação diferentes. Falta de resistores de terminação. Curto circuito, mau contato ou fiação trocada entre os cabos de ligação. Cabo muito longo para a taxa de transmissão selecionada. Aterramento inadequado do dispositivo ou da malha.
A00135	Interface CAN: Erro de guarda do escravo	<ul style="list-style-type: none"> Erro específico da comunicação CANopen. Para mais informações consulte o manual da comunicação CANopen.
A00136 / F00036	Alarme que indica que o mestre da rede DeviceNet está em modo Idle.	<ul style="list-style-type: none"> Ajuste a chave que comanda o modo de operação do mestre para execução (Run) ou então o bit correspondente na palavra de configuração do software do mestre. Em caso de dúvidas, consulte a documentação do mestre em uso.

Alarme/Falha	Descrição	Possíveis Causas
A00137 / F00037	Alarme que indica que uma ou mais conexões I/O DeviceNet expiraram.	<ul style="list-style-type: none"> Verificar o estado do mestre da rede. Verificar instalação da rede, cabo rompido ou falha/ mau contato nas conexões com a rede.
A00138	Interface Profibus DP em modo clear	<ul style="list-style-type: none"> O estado do mestre da rede não encontra-se em modo de execução (RUN).
A00139	Interface Profibus DP off-line.	<ul style="list-style-type: none"> O mestre da rede não está configurado. Curto-circuito ou mau contato nos cabos de comunicação. Cabos trocados ou invertidos. Resistores de terminação com valores incorretos. Instalação da rede incorreta.
A00140	Erro de acesso a Interface Profibus DP.	<ul style="list-style-type: none"> Módulo Profibus DP não está corretamente encaixado. Erros de hardware decorrentes, por exemplo, do manuseio ou instalação incorreta do acessório podem causar este erro. Se possível realizar testes substituindo o acessório de comunicação.
A00141	Erro na Entrada de Encoder 1.	<ul style="list-style-type: none"> Um dos sinais diferenciais da entrada de encoder 1 não está conectado.
A00142	Erro na Entrada de Encoder 2.	<ul style="list-style-type: none"> Um dos sinais diferenciais da entrada de encoder 2 não está conectado.
A00145	Erro no acesso à interface do acessório EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> Indica erro na troca de dados entre o servoconversor SCA06 e o acessório EtherCAT.
A00146	Erro de comunicação durante a troca de dados de operação via EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> Indica erro na comunicação entre o escravo e o mestre EtherCAT.
A00147 / F00047	Indica falha na comunicação entre o escravo e o controlador da rede.	<ul style="list-style-type: none"> Verificar se o mestre da rede está configurado corretamente e operando normalmente. Verificar curto-circuito ou mau contato nos cabos de comunicação. Verificar a instalação da rede de maneira geral - passagem dos cabos, aterramento.
A00148 / F00048	Indica falha na troca dos dados entre o servoconversor SCA06 e o acessório Ethernet.	<ul style="list-style-type: none"> Verificar se o acessório está conectado corretamente. Conferir se a versão de firmware do equipamento suporta o acessório Ethernet. Erros de hardware decorrentes, por exemplo, do manuseio ou instalação incorreta do acessório podem causar esse erro. Se possível realizar testes substituindo o acessório de comunicação.
A00150	Temperatura elevada no dissipador da potência.	<ul style="list-style-type: none"> Corrente de saída elevada. Ventilador interno bloqueado ou defeituoso. Temperatura ambiente ao redor do servoconversor muito alta. Dissipador sujo ou obstruído.
A00152	Temperatura elevada do ar interno.	<ul style="list-style-type: none"> Temperatura ambiente elevada. Ventilador interno bloqueado ou defeituoso. Temperatura ambiente ao redor do servoconversor muito alta.
A00171	Sobrecarga no ventilador da potência.	<ul style="list-style-type: none"> Sujeira ou corpo estranho causando diminuição da rotação do ventilador da potência.
A00172	Ventilador da potência travado ou com defeito.	<ul style="list-style-type: none"> Sujeira ou corpo estranho causando parada do ventilador da potência.
A00174	Obstrução parcial do ventilador da eletrônica.	<ul style="list-style-type: none"> Sujeira ou corpo estranho causando diminuição da rotação do ventilador.
A00175	Ventilador da eletrônica bloqueado.	<ul style="list-style-type: none"> Sujeira ou corpo estranho causando parada do ventilador.
A00210	Erro no acessório EAN1.	<ul style="list-style-type: none"> Defeito no circuito interno do acessório EAN1.
A00214	Falha no drive do simulador de encoder.	<ul style="list-style-type: none"> Simulador de encoder não alimentado ou com alimentação fora da faixa especificada. Sobrecarga ou curto-circuito na saída do simulador de encoder.
A00350	Erro de time out no CANespecial1.	<ul style="list-style-type: none"> Erro de comunicação entre mestre e o SCA06 para o protocolo CAN especial 1.
A00708	Alarme que indica que o aplicativo do PLC não está rodando.	<ul style="list-style-type: none"> Aplicativo ladder inválido. Sem aplicativo ladder. Aplicativo da PLC foi parado e parâmetro de Supervisão PLC está programado para gerar alarme.
A00826	CRC do aplicativo ladder errado.	<ul style="list-style-type: none"> Defeito na memória flash interna. Falha no download do aplicativo. Aplicativo incompatível com firmware instalado.
A00830	Cartão de memória flash vazio.	<ul style="list-style-type: none"> Cartão de memória flash sem nenhum backup ou aplicativo salvo.

Alarma/Falha	Descrição	Possíveis Causas
A00834	Cartão de memória desconectado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ausência do cartão de memória. ■ Falha no circuito interno do cartão. ■ Cartão de memória mal conectado.
A00950 a A00999	Alarma gerado pelo Ladder.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Execução do bloco USERERR no ladder.
A01088	Erro na comunicação da HMI.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Erro na comunicação interna com a HMI.
A01101	Atualização do projeto da FPGA. Requer reset do drive.	<ul style="list-style-type: none"> ■ O projeto da FPGA foi atualizado via USB.
A01102	Tentativa de atualização do projeto da FPGA com tensão do Link DC alta.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Potência ligada ao tentar atualizar o projeto da FPGA.
F00001	Sobretensão no Link DC.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tensão de alimentação alta. ■ Carga com inércia muito elevada. ■ Tempo de desaceleração muito pequeno. ■ Falta do resistor de frenagem.
F00002	Subtensão no Link DC com drive habilitado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tensão de alimentação baixa. ■ Falta de fase na entrada. ■ Falha no circuito de pré-carga.
F00003	Fonte de 24 V com nível de tensão fora dos limites especificados (20 Vcc a 30 Vcc).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fonte de 24 V externa com tensão muito alta ou muito baixa. ■ Ripple excessivo na fonte, ultrapassando os limites especificados.
F00005	Sobrecarga no servomotor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Carga no eixo muito alta. ■ Inércia elevada.
F00006	Falha externa.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fiação nas entradas digitais (programadas para falha externa) aberta. ■ Ocorreu erro externo.
F00008	Perda da realimentação externa.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Encoder externo com problemas na conexão mecânica ou elétrica. ■ Parâmetros P00210 ou P00211 setados errados. ■ Parâmetro P00214 setado com valor baixo.
F00010	Falha na conexão do drive com o motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cabo do motor não conectado ou mal conectado. ■ Cabo ou conector do motor com defeito. ■ Motor com defeito.
F00011	Falta à terra.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Curto circuito para o terra em uma ou mais fases de saída. ■ Capacitância dos cabos do motor para o terra muito elevada, ocasionando picos de corrente na saída. ■ Falha na isolamento interna do motor.
F00025	Acessório em Slot inapropriado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Acessório conectado em slot não destinado ao acessório.
F00027	Falta do cartão jumper (SSC).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ausência do cartão jumper na potência. ■ Cartão mal conectado.
F00028	Watchdog da Serial.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ultrapassou o tempo de envio do telegrama.
F00032	Cabo de Resolver desconectado ou sobretemperatura no servomotor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cabo do resolver com defeito, mal conectado ou não instalado. ■ Sobrecarga térmica no servomotor (excesso de carga, ciclo de trabalho inadequado, limite de corrente inadequado, etc.).
F00033	Interface CAN: sem alimentação.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Algum protocolo que utiliza a interface CAN está habilitado, porém esta interface não está sendo alimentada.
F00034	Interface CAN: Bus off.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Dispositivos conectados na rede CAN com taxas de comunicação diferentes. ■ Falta de resistores de terminação. ■ Curto circuito, mau contato ou fiação trocada entre os cabos de ligação. ■ Cabo muito longo para a taxa de transmissão selecionada. ■ Aterramento inadequado do dispositivo ou da malha.
F00035	Interface CAN: Erro de guarda do escravo.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Erro específico da comunicação CANopen. ■ Para mais informações consulte o manual da comunicação CANopen.
F00038	Interface Profibus DP em modo clear.	<ul style="list-style-type: none"> ■ O estado do mestre da rede não encontra-se em modo de execução (RUN).
F00039	Interface Profibus DP off-line.	<ul style="list-style-type: none"> ■ O mestre da rede não está configurado. ■ Curto-circuito ou mau contato nos cabos de comunicação. ■ Cabos trocados ou invertidos. ■ Resistores de terminação com valores errados. ■ Instalação da rede incorreta.

Alarme/Falha	Descrição	Possíveis Causas
F00040	Interface Profibus DP: Erro de acesso.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Módulo Profibus DP não está corretamente encaixado. ■ Erros de hardware decorrentes, por exemplo, do manuseio ou instalação incorreta do acessório podem causar este erro. Se possível realizar testes substituindo o acessório de comunicação.
F00041	Erro na Entrada de Encoder 1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Um dos sinais diferenciais da entrada de encoder 1 não está conectado.
F00042	Erro na Entrada de Encoder 2.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Um dos sinais diferenciais da entrada de encoder 2 não está conectado.
F00045	Erro no acesso à interface do acessório EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Indica falha na troca de dados entre o servoconversor SCA06 e o acessório EtherCAT.
F00046	Erro de comunicação durante a troca de dados de operação via EtherCAT.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Indica falha na comunicação entre o escravo e o mestre EtherCAT.
F00049	Erro de lag de parada maior que o máximo configurado em P01031 (verifica erro somente ao final do posicionamento).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Rampas programadas com valores que o motor não consegue seguir. ■ Ganho de posição e/ou velocidade baixos. ■ Tipo do motor programado incorretamente (P00385). ■ Relação $I_{dinamico}/I_{nominal}$ (P00136) muito baixa. ■ Mecânica travada.
F00050	Erro de lag de seguimento maior que o máximo configurado em P01032 (verifica erro durante toda a trajetória).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Rampas programadas com valores que o motor não consegue seguir. ■ Ganho de posição e/ou velocidade baixos. ■ Tipo do motor programado incorretamente (P00385). ■ Relação $I_{dinamico}/I_{nominal}$ (P00136) muito baixa. ■ Mecânica travada.
F00058	Falta de referência do mestre.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Mestre do sincronismo desativado. ■ Interrupção na recepção da referência do mestre.
F00070	Falha de sobrecorrente na saída detectado por hardware.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Curto circuito entre fases do motor. ■ Defeito na potência do servoconversor. ■ Sobrecorrente no servomotor devido à parametrização.
F00071	Falha de sobrecorrente na saída detectado por software.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Curto circuito entre fases do motor. ■ Defeito na potência do servoconversor. ■ Sobrecorrente no servomotor devido à parametrização.
F00076	Resistor de frenagem inadequado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Valor inapropriado para o drive em uso (valor impróprio da resistência, potência ou energia do resistor). ■ Para mais detalhes, ver descrição do parâmetro P00154.
F00077	Sobrecarga no resistor de frenagem.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Valor inapropriado do resistor. ■ Rápida desaceleração. ■ Para mais detalhes, ver descrição do parâmetro P00155.
F00078	Erro no comando para executar movimento.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Erro interno no firmware. ■ Processador operando em uma condição anormal de funcionamento.
F00084	Falha na identificação de hardware de potência.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito no circuito interno do cartão de controle.
F00151	Sobretensão no dissipador de potência.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Corrente de saída elevada. ■ Ventilador interno bloqueado ou com defeito. ■ Temperatura ambiente ao redor do servoconversor muito Alta. ■ Dissipador sujo ou obstruído.
F00153	Sobretensão do ar interno.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Temperatura ambiente alta. ■ Ventilador interno bloqueado ou com defeito. ■ Temperatura ambiente ao redor do servoconversor muito alta.
F00160	Falha na função de segurança STO.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito no cartão opcional SSC. ■ Ausência de um dos sinais de segurança.
F00212	Corrente menor que 3,5 mA (se utilizado o acessório EAN1 e selecionado a opção P00239 = 1).	<ul style="list-style-type: none"> ■ Ausência do sinal de corrente, ocasionado provavelmente por fio partido.
F00250	Erro de time out no CANespecial1.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Erro de comunicação entre mestre e o SCA06 para o protocolo CAN especial 1.
F00709	Falha que indica que o aplicativo do PLC não está rodando.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Aplicativo ladder inválido. ■ Sem aplicativo ladder. ■ Aplicativo da PLC foi parado e parâmetro de Supervisão PLC está programado para gerar falha.
F00824	Erro de escrita no cartão de memória flash.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Cartão de memória mal conectado. ■ Defeito interno no cartão de memória.
F00825	Falha na memória flash interna.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito interno no cartão de controle.
F00827	Erro no CRC do cartão de memória.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Arquivo contido no cartão de memória flash não compatível ou corrompido.
F00829	Aplicativo excedeu tempo de execução programado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Tempo de execução do aplicativo está maior que o tempo programado no parâmetro P01021.

Alarme/Falha	Descrição	Possíveis Causas
F00950 a F00999	Falha gerada pelo bloco do Ladder.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Execução do bloco USERERR no ladder.
F01100	Erro interno no Hardware de controle.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito no circuito interno do cartão de controle. ■ Substituir o Drive.
F01105	Defeito do circuito interno do cartão de controle.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito no circuito interno do cartão de controle.
F01110	Erro interno no firmware.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Processador operando em uma condição anormal de funcionamento. ■ Substituir o Drive.
F01112	Erro no CRC do firmware, calculado no Bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Arquivo de firmware corrompido. ■ Problema na memória flash do processador.
F01113	Erro de identificação do firmware, calculado no Bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Arquivo de firmware corrompido. ■ Problema na memória flash do processador.
F01114	Erro no tamanho do firmware, calculado no Bootloader.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Arquivo de firmware corrompido. ■ Problema na memória flash do processador.
F01115	Esperando download do firmware.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Processo de atualização de firmware interrompido.
F01120	Falha na escrita da memória das variáveis retentivas.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Defeito no servoconversor
F01202	Sobret temperatura do encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. ■ Motor ou ambiente do motor muito quente.
F01205	Sinais do encoder do motor não conectados.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. ■ Defeito no cabo do encoder do motor.
F01207	Valor inválido lido do encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. ■ Defeito no cabo do encoder do motor. ■ Defeito no encoder do motor.
F01210	Acessório EES1 não conectado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. ■ Acessório EES1 não conectado ou com defeito.
F01218	Falha na leitura/escrita na memória do encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. ■ Defeito no encoder do motor.
F01220	Falha no encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. ■ Defeito no encoder do motor.
F01221	Falha na comunicação com o encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. ■ Defeito no cabo do encoder do motor. ■ Defeito no encoder do motor. ■ Defeito no acessório EES1.
F01224	Timeout de leitura/escrita no encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. ■ Defeito no cabo do encoder do motor. ■ Defeito no encoder do motor. ■ Defeito no acessório EES1.
F01232	Sobret temperatura do motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder e não o resolver. ■ Sobrecarga no motor ou ambiente do motor muito quente.
F01245	Acessório EES2 não conectado.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder EnDat. ■ Acessório EES2 não conectado ou com defeito.
F01246	Falha no encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder EnDat. ■ Defeito no encoder do motor. ■ Defeito no acessório EES2.
F01247	Falha no encoder do motor.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Esta falha só ocorre quando o dispositivo de realimentação de posição do motor é um encoder EnDat. ■ Defeito no encoder do motor. ■ Defeito no acessório EES2.

6 PROGRAMAÇÃO E OPERAÇÃO

O SCA06 além da sua função básica de servoconversor possui mais duas funcionalidades: PLC e Posicionador, as quais são acessíveis via programação em linguagem ladder em um computador pessoal usando o software de programação WEG apropriado, disponível para download no site: www.weg.net.

O servoconversor pode ser controlado por um dispositivo externo (como um CNC, por exemplo) via entradas/saídas analógicas/digitais ou via rede (rede CANopen por exemplo). Pode-se também operar de forma independente utilizando-se de suas funções de PLC/Posicionador via programação ladder.

A maneira de operação do servoconversor é definida primariamente pelo parâmetro P00202:

1. Controle via dispositivo externo usando I/Os Analógicos/Digitais: programar P00202 em 1 ou 2 conforme a aplicação (controle de torque e velocidade).
2. Controle via programação ladder do SCA06: programar P00202 em 4 (controle de torque, velocidade e posição).
3. Controle via dispositivo externo usando rede CANopen: programar P00202 em 5 (controle de torque, velocidade e posição).

No primeiro caso também se faz necessária a programação dos parâmetros relativos aos I/Os Analógicos/Digitais conforme a aplicação. No segundo caso deve-se carregar no servoconversor um programa ladder feito no microcomputador (usando-se o software WEG apropriado) que executará as funções necessárias para a aplicação. E finalmente no terceiro caso faz-se necessária a programação dos parâmetros da rede CANopen.

Mesmo que o parâmetro P00202 não esteja programado na opção 4 é possível executar-se um programa ladder no SCA06, mas neste caso o ladder não controlará o eixo, só poderá executar outras funções auxiliares como lógica, etc. Da mesma forma que se o parâmetro P00202 não estiver programado na opção 5 a rede CANopen continua passível de utilização, apenas não podendo controlar o eixo.

O SCA06 possui malhas de controle de corrente (torque e fluxo), velocidade e posição. A malha de controle de corrente sempre é utilizada e para a parametrização desta é necessário programar o modelo do servomotor WEG no parâmetro P00385; fazendo-se isto todos os parâmetros desta malha são programados em acordo com o modelo do servomotor selecionado. As malhas de velocidade e posição podem ou não ser utilizadas fazendo-se necessária, no caso de sua utilização, a programação dos parâmetros relativos a estas.

7 LADDER

É um recurso que incorpora ao SCA06 as funcionalidades de um CLP e Posicionador, possibilitando a execução de complexos programas de intertravamento, que utilizam as entradas e saídas digitais do SCA06 e seus acessórios.

Dentre as várias funções disponíveis, podemos destacar desde simples contatos e bobinas até funções utilizando ponto flutuante como soma, subtração, multiplicação, divisão, funções trigonométricas, raiz quadrada, etc.

Outras funções importantes são blocos PID, filtros passa - alta e passa-baixa, saturação, comparação, todos em ponto flutuante.

Além das funções citadas acima, o ladder oferece blocos para controle de posição, velocidade e torque do motor, e também oferece blocos para sincronismo em velocidade e posição através das entradas digitais rápidas (DI1 e DI2), rede CANopen e entrada de encoder.

Para o ladder controlar o motor, o modo de operação (P00202) deverá estar programado com a opção 4 (ladder). Independente do modo de operação (P00202) o aplicativo ladder será executado de acordo com o Comando da PLC (P01020).

Utilizando a função Força Entradas/Saídas, é possível alterar o estado das entradas/saídas digitais e o valor das entradas analógicas independente do aplicativo ladder que estiver em operação.

Para o acionamento das saídas digitais através do ladder, as respectivas funções deverão estar programadas para o ladder, por exemplo, a saída digital 1 P00280 deverá estar programado na opção 8 (ladder).

As informações de cada bloco estão disponíveis no manual ou ajuda online do software de programação WLP/WPS.

Para o desenvolvimento e monitoração do aplicativo ladder será usado o software WLP (WEG Ladder Programmer) ou o software WPS (WEG Programming Suite), disponíveis para download no site: www.weg.net de acordo com a versão de firmware do servoconversor (P0023). A transferência e monitoração do aplicativo serão realizadas através da interface USB do servoconversor ou utilizando algum acessório de comunicação serial. O WLP/WPS tem disponível uma ajuda online com informações de todos os blocos.

Todas as funções podem interagir com o usuário através dos 200 parâmetros programáveis (P01050 a P01249), que podem ser acessados diretamente pela HMI do servoconversor e, através do software de programação, podem ser customizadas com limites de valores, casas decimais, com ou sem sinal, ignora senha, somente leitura e visualização na HMI.

Alguns marcadores do sistema estão disponíveis para facilitar o uso de algumas funcionalidades do SCA06, por exemplo, o marcador de double do sistema %SD16010 do WLP ou a variável POSITION_STORED_DI1 do WPS, que informa a posição armazenada pela transição da entrada digital DI1.

Marcadores disponíveis no WLP:

Marcador	Tipo	Função
%SX3064	Bit	Blinker 2 Hz
%SX3066	Bit	Pulso Stop/Run
%SX3068	Bit	Sempre 0
%SX3070	Bit	Sempre 1
%SW3404	Word	Ciclos de scan decorridos
%SW3406	Word	Estado do eixo real
%SW3408	Word	Estado do eixo virtual
%SF3500	Float	Velocidade do eixo real
%SF3502	Float	Velocidade do eixo virtual
%SF3504	Float	Corrente do motor
%SD3600	Double	Posição do eixo real
%SD3602	Double	Posição do eixo virtual
%SD3604	Double	Valor do contador rápido
%SD3606	Double	Valor do contador 1
%SD3608	Double	Valor do contador 2
%SD3610	Double	Posição armazenada pela transição DI1
%SD3612	Double	Posição armazenada pela transição DI2
%SD3614	Double	Posição armazenada pela transição DI3
%SD3616	Double	Contador rápido transição DI3
%SD3618	Double	Contador de encoder armazenado pela transição Z1
%SD3620	Double	Contador de encoder armazenado pela transição Z2

Marcadores disponíveis no WPS:

Tag	Tipo	Função
FREQ_2Hz	BOOL	Oscilador 2 Hz
PULSE_1SCAN	BOOL	Pulso durante o primeiro ciclo de scan
FALSE	BOOL	Sempre 0
TRUE	BOOL	Sempre 1
ELAPSED_SCAN_CYCLES	WORD	Ciclos de scan transcorridos
MOTOR_CURRENT	REAL	Corrente do motor
REAL_AXIS_STATUS	WORD	Estado do eixo real
REAL_AXIS_VELOCITY	REAL	Velocidade do eixo real
REAL_AXIS_POSITION	LREAL	Posição do eixo real
VIRTUAL_AXIS_STATUS	WORD	Estado do eixo virtual
VIRTUAL_AXIS_VELOCITY	REAL	Velocidade do eixo virtual
VIRTUAL_AXIS_POSITION	LREAL	Posição do eixo virtual
POSITION_STORED_DI1	LREAL	Posição armazenada pela transição DI1
POSITION_STORED_DI2	LREAL	Posição armazenada pela transição DI2
POSITION_STORED_DI3	LREAL	Posição armazenada pela transição DI3
BUILT_IN_COUNTER	DINT	Valor do contador padrão
BUILT_IN_COUNTER_STORED_DI3	DINT	Valor do contador padrão armazenado na transição da DI3
ENC1_COUNTER	DINT	Valor do contador do encoder 1
ENC2_COUNTER	DINT	Valor do contador do encoder 2
ENC_COUNTER_STORED_Z1	DINT	Contador de encoder armazenado pela transição Z1
ENC_COUNTER_STORED_Z2	DINT	Contador de encoder armazenado pela transição Z2

8 ESTRUTURA DE PARÂMETROS

Os parâmetros estão agrupados de acordo com a sua funcionalidade. Todos os parâmetros estão divididos em nove grupos, conforme [Tabela 8.1 na página 8-1](#).

Tabela 8.1: Grupos de parâmetros

Grupo de Parâmetros	Faixa	Parâmetros ou Grupos Contidos
PARÂMETROS LEITURA	P00000 - P00098	Parâmetros usados somente para leitura
PARÂMETROS CONFIGURAÇÕES GERAIS	P00099 - P00352	Parâmetro para seleção do tipo de controle, reset de falhas, ganhos do regulador de velocidade, I/Os, etc
PARÂMETROS DO MOTOR	P00385 - P00421	Parâmetros referentes a características do motor
PARÂMETROS FUNÇÃO ESPECIAL	P00500 - P00582	Grupo de parâmetros que configura funções especiais executadas pelo servoconversor
PARÂMETROS COMUNICAÇÃO SERIAL	P00650 - P00667	Parâmetros relacionados à comunicação serial
PARÂMETROS REDE CAN	P00700 - P00706	Parâmetros relacionados a funções relativas à rede CAN
PARÂMETROS DO PROTOCOLO PROFIBUS	P00740 - P00999	Parâmetros relacionados a funções relativas ao Profibus
PARÂMETROS REDE ETHERCAT	P00850 - P00859	Parâmetros relacionados a funções relativas à rede EtherCAT
PARÂMETROS LADDER	P01000 - P01032	Parâmetros relativos à utilização da programação Ladder
PARÂMETROS USUÁRIO	P01050 - P01249	Grupo de parâmetros que o usuário tem total liberdade para definir sua funcionalidade (via programa Ladder)

9 PARÂMETROS DE LEITURA

Este capítulo apresenta os parâmetros de somente leitura, que podem ser visualizados no display mas não podem ser alterados pelo usuário. A exceção deste capítulo é o parâmetro P00000 que pode ser alterado pelo usuário, conforme a descrição do mesmo.

Uma descrição mais detalhada de cada parâmetro é dada a seguir.

P00000 - Acesso aos Parâmetros

Faixa:	0 a 9999	Padrão:
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Esse parâmetro libera o acesso para a alteração do conteúdo dos demais parâmetros. Para poder alterar o conteúdo dos parâmetros, é necessária a colocação da senha correta em P00000. Caso contrário, o conteúdo dos parâmetros poderá ser somente visualizado. Com valores ajustados conforme padrão de fábrica é necessário colocar P00000 = 00005 para alterar o conteúdo dos parâmetros, ou seja, o valor da senha é igual a 5.

Tabela 9.1: Estado do servoconversor

P00000	Função
5	Senha padrão: libera acesso para alterar/visualizar o conteúdo de todos os parâmetros
6 (*)	Permite visualizar somente os parâmetros que tem valores diferentes dos valores padrão de fábrica
10 (*)	Permite visualizar apenas os parâmetros do usuário

(*) Os valores de senhas especiais, somente terão validade se P00200 = 1.

Nota:

O valor P00000 = 900 é reservado e não deverá ser usado.

P00002 - Velocidade do Motor

Faixa:	-9999 a 9999	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da velocidade real em rpm do servomotor, exceto quando for programado para receber realimentação de posição/velocidade externa (ver descrição de P00209). No caso de realimentação externa, a velocidade apresentada em P00002 será a da realimentação externa.

P00003 - Corrente do Motor

Faixa:	-999.9 a 999.9	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da corrente Iq de saída, em ampères rms, do servoconversor.

P00004 - Tensão do Link DC

Faixa:	0 a 999	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica a tensão atual no Link DC em volts (V).

P00006 - Estado do Servoconversor

Faixa:	0 a 6	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o estado atual do servoconversor conforme [Tabela 9.2 na página 9-2](#).

Tabela 9.2: Estado do servoconversor

P00006	Estado do Servoconversor
0	Desabilitado sem erro com Link DC OK
1	Servo ready: Habilitado sem erro com Link DC OK
2	Falha: servo com falha
3	Potência desligada/energizando: Tensão do Link DC ainda não atingiu limite mínimo
4	Autoajuste
5	Stop ativo: Habilitado sem erro com Link DC OK e função Stop ativa (pode ser causado por alarme de falha na comunicação conforme programação de P00662)
6	STO ativo: Função de segurança "Safe Torque Off" ativa

P00008 - Estado DI1 a DI3

Faixa:	Dig 1 = DI1 Dig 2 = DI2 Dig 3 = DI3	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica na HMI qual o estado das entradas digitais padrão DI1 até DI3. Exemplo: Caso a DI1 e DI3 estiverem habilitadas e a DI2 desabilitada, a indicação da HMI será 000101, conforme [Figura 9.1 na página 9-2](#).



Figura 9.1: Exemplo dos estados das DI1 a DI3

Tabela 9.3: Indicação das DIs: DI1 a DI3

Dígito 1	DI1
Dígito 2	DI2
Dígito 3	DI3

P00009 - Estado DI101 a DI106

Faixa:	Dig 1 = DI101 Dig 2 = DI102 Dig 3 = DI103 Dig 4 = DI104 Dig 5 = DI105 Dig 6 = DI106	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessórios	

Descrição:

Indica na HMI qual o estado das entradas digitais DI101 até DI106 (slot 1).

Tabela 9.4: Indicação das DIs: DI101 a DI106

Dígito 1	DI101
Dígito 2	DI102
Dígito 3	DI103
Dígito 4	DI104
Dígito 5	DI105
Dígito 6	DI106

P00010 - Estado DI107 a DI112

Faixa:	Dig 1 = DI107 Dig 2 = DI108 Dig 3 = DI109 Dig 4 = DI110 Dig 5 = DI111 Dig 6 = DI112	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessórios	

Descrição:

Indica na HMI qual o estado das entradas digitais DI107 até DI112 (slot 1).

Tabela 9.5: Indicação das DIs : DI107 a DI112

Dígito 1	DI107
Dígito 2	DI108
Dígito 3	DI109
Dígito 4	DI110
Dígito 5	DI111
Dígito 6	DI112

P00011 - Estado DI201 a DI206

Faixa:	Dig 1 = DI201 Dig 2 = DI202 Dig 3 = DI203 Dig 4 = DI204 Dig 5 = DI205 Dig 6 = DI206	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessórios	

Descrição:

Indica na HMI qual o estado das entradas digitais DI201 até DI206 (slot 2).

Tabela 9.6: Indicação das DIs: DI201 a DI206

Dígito 1	DI201
Dígito 2	DI202
Dígito 3	DI203
Dígito 4	DI204
Dígito 5	DI205
Dígito 6	DI206

P00012 - Estado DI207 a DI212

Faixa:	Dig 1 = DI207 Dig 2 = DI208 Dig 3 = DI209 Dig 4 = DI210 Dig 5 = DI211 Dig 6 = DI212	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessórios	

Descrição:

Indica na HMI qual o estado das entradas digitais DI207 até DI212 (slot 2).

Tabela 9.7: Indicação das DIs: DI207 a DI212

Dígito 1	DI207
Dígito 2	DI208
Dígito 3	DI209
Dígito 4	DI210
Dígito 5	DI211
Dígito 6	DI212

P00013 - Estado DI301 a DI306

9

Faixa:	Dig 1 = DI301 Dig 2 = DI302 Dig 3 = DI303 Dig 4 = DI304 Dig 5 = DI305 Dig 6 = DI306	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessórios	

Descrição:

Indica na HMI qual o estado das entradas digitais DI301 até DI306 (slot 3).

Tabela 9.8: Indicação das DIs: DI301 a DI306

Dígito 1	DI301
Dígito 2	DI302
Dígito 3	DI303
Dígito 4	DI304
Dígito 5	DI305
Dígito 6	DI306

P00014 - Estado DI307 a DI312

Faixa:	Dig 1 = DI307 Dig 2 = DI308 Dig 3 = DI309 Dig 4 = DI310 Dig 5 = DI311 Dig 6 = DI312	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessórios	

Descrição:

Indica na HMI qual o estado das entradas digitais DI307 até DI312 (slot 3).

Tabela 9.9: Indicação das DIs: DI307 a DI312

Dígito 1	DI307
Dígito 2	DI308
Dígito 3	DI309
Dígito 4	DI310
Dígito 5	DI311
Dígito 6	DI312

P00015 - Estado DO1

Faixa:	Dig 1 = DO1	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:
Indica na HMI qual o estado da saída digital padrão DO1.

Tabela 9.10: Indicação da DO1

Dígito 1	DO1
----------	-----

P00016 - Estado DO101 a DO106

Faixa:	Dig 1 = DO101 Dig 2 = DO102 Dig 3 = DO103 Dig 4 = DO104 Dig 5 = DO105 Dig 6 = DO106	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessórios	

Descrição:
Indica na HMI qual o estado das saídas digitais DO101 até DO106 (slot 1). Exemplo: Caso a DO101, DO102 e DO103 estiverem habilitadas e as demais não habilitadas, a indicação da HMI será 000111, conforme [Figura 9.2 na página 9-5](#).



Figura 9.2: Exemplo do estado das DO1 a DO5

Tabela 9.11: Indicação das DOs: DO101 a DO106

Dígito 1	DO101
Dígito 2	DO102
Dígito 3	DO103
Dígito 4	DO104
Dígito 5	DO105
Dígito 6	DO106

P00017 - Estado DO201 a D0206

Faixa:	Dig 1 = DO201 Dig 2 = DO202 Dig 3 = DO203 Dig 4 = DO204 Dig 5 = D0205 Dig 6 = D0206	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessórios	

Descrição:

Indica na HMI qual o estado das saídas digitais DO201 até DO206 (slot 2).

Tabela 9.12: Indicação das DOs: DO201 a DO206

Dígito 1	DO201
Dígito 2	DO202
Dígito 3	DO203
Dígito 4	DO204
Dígito 5	DO205
Dígito 6	DO206

P00018 - Estado DO301 a DO306

9

Faixa:	Dig 1 = DO301 Dig 2 = DO302 Dig 3 = DO303 Dig 4 = DO304 Dig 5 = DO305 Dig 6 = DO306	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessórios	

Descrição:

Indica na HMI qual o estado das saídas digitais DO301 até DO306 (slot 3).

Tabela 9.13: Indicação das DOs: DO301 a DO306

Dígito 1	DO301
Dígito 2	DO302
Dígito 3	DO303
Dígito 4	DO304
Dígito 5	DO305
Dígito 6	DO306

P00021 - Temperatura do Ar Interno

P00022 - Temperatura do Dissipador

Faixa:	0 a 1000	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Esses parâmetros apresentam, em graus Celsius, a temperatura do ar interno e do dissipador respectivamente.

P00023 - Versão de Firmware

Faixa:	0,00 a 655,35	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica a versão de firmware contida na memória FLASH do microcontrolador localizado no cartão de controle.

P00024 - Versão do Módulo de Atualização de Firmware

Faixa:	0,00 a 655,35	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica a versão do módulo de atualização de firmware contida na memória FLASH do microcontrolador localizado no cartão de controle.

P00025 - Versão do Projeto da FPGA

Faixa:	0,00 a 655,35	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica a versão do projeto da FPGA localizada no cartão de controle.

P00030 - Alarme Atual
P00035- Falha Atual

Faixa:	0 a 2000	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indicam o número do alarme (P00030) e da falha (P00035) que eventualmente estejam presentes no servoconversor. A [Figura 9.3 na página 9-7](#) apresenta um exemplo de indicação do alarme atual (P00030).



Figura 9.3: Indicação de alarme atual em P00030

Tanto a indicação de alarme atual quanto a de falha atual permanecem na HMI até que qualquer tecla seja pressionada. Quando isso ocorre, a mensagem desaparece do display, o que não significa que o servoconversor está sem alarme ou sem falha. O alarme só para de ocorrer quando a situação que o propiciou também não está mais acontecendo. Por exemplo: Aparece na HMI o alarme que indica alta temperatura do ar interno. Após pressionar tecla da HMI, a mensagem de alarme desaparece, mas ao entrar no parâmetro que indica alarme atual este continua indicando o código de alarme de sobretemperatura. Essa indicação do parâmetro P00030 desaparecerá somente quando a temperatura do ar interno diminuir a ponto que o alarme seja desnecessário.

Para as falhas, as mensagens também desaparecem quando pressionada qualquer tecla da HMI, mas a mesma só é resetada quando houver reset no servoconversor (via hardware, entrada digitais, parâmetro, etc).

P00031 - Último Alarme

P00036- Última Falha

P00040- Segunda Falha

P00044- Terceira Falha

Faixa: 0 a 2000

Padrão:

Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Indica os códigos da ocorrência do último alarme (P00031) e da última a terceira falha (P00036, P00040 e P00044).

A sistemática de registro das falhas é a seguinte: Fxxxxx → P00036 → P00040 → P00044.

A falha F0003 (Fonte de 24 V com nível de tensão fora dos limites especificados) não armazena os registros de falha (última, segunda e terceira falha). A mesma só é mostrada no parâmetro de falha atual quando a condição está ativa.

Exemplo: A última falha ocorrida foi a falha 2 no dia 28 de janeiro de 2009 as 15:30h. As figuras seguintes ilustram como as mensagens relacionadas à última falha aparecem na HMI.

9



Figura 9.4: Exemplo: Última falha indicada em P00036

P00032 - Dia. Mês do Último Alarme

P00037 - Dia. Mês da Última Falha

P00041 - Dia. Mês da Segunda Falha

P00045 - Dia. Mês da Terceira Falha

Faixa: 00,00 a 31,12

Padrão:

Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Indicam o dia e mês da ocorrência do último alarme e da última à terceira falha.



Figura 9.5: Exemplo: Dia. Mês da última falha (P00037)

P00033 - Ano do Último Alarme

P00038 - Ano da Última Falha

P00042 - Ano da Segunda Falha

P00046 - Ano da Terceira Falha

Faixa:	0 a 4096	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indicam o ano da ocorrência do último alarme e da última à terceira falha.



Figura 9.6: Exemplo: Ano da última falha (P00038)

P00034 - Hora. Min do Último Alarme

P00039 - Hora. Min da Última Falha

P00043 - Hora. Min da Segunda Falha

P00047 - Hora. Min da Terceira Falha

Faixa:	00,00 a 23,59	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indicam a hora e minuto da ocorrência do último alarme e da última à terceira falha.



Figura 9.7: Exemplo: Hora. Min da última falha (P00039)

Nota: Caso nenhuma falha e/ou alarme tenha ocorrido, os parâmetros relativos às falhas e alarme apresentam o valor 00000. A medida que forem ocorrendo alarmes e falhas, os parâmetros receberam os valores correspondentes. Por exemplo: Ocorreram apenas duas falhas no servoconversor desde o momento que o mesmo foi colocado em operação, a falha 02, no dia 28 de janeiro às 15h30min e a falha 33 no dia 04 de fevereiro às 10h27min. Os parâmetros de falha estarão setados da seguinte maneira:

- Falha atual - P00035 = 00000.
- Última falha - P00036 = 00033.
- Dia. Mês última falha - P00037 = 004.02.
- Ano última falha - P00038 = 02009.
- Hora. Min última falha - P00039 = 010.27.

Parâmetros de Leitura

- Segunda falha - P00040 = 00002.
- Dia. Mês segunda falha - P00041 = 028.01.
- Ano segunda falha - P00038 = 02009.
- Hora. Min segunda falha - P00039 = 015.30.
- Terceira falha - P00036 = 00000.
- Dia. Mês terceira falha - P00037 = 00000.
- Ano terceira falha - P00038 = 00000.
- Hora. Min terceira falha - P00039 = 00000.

P00048 - Erro de Lag Atual

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor do erro de lag atual, em número de pulsos. Se o lag for maior que 65535 (4 voltas) o parâmetro satura neste valor.

P00050 - Posição do Eixo do Sensor

Faixa:	0 a 16383	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica a posição instantânea do eixo em relação à posição Zero Absoluto real do eixo lida pelo sensor.

Uma volta completa, ou seja, 360° correspondem a 16384 pulsos. O ângulo correspondente é obtido com a seguinte fórmula:

$$\theta = \frac{N_{Pulsos} \cdot 360}{16384}$$

Onde:

N_{Pulsos} : Número de pulsos.

θ : Ângulo em graus.

Exemplo: A HMI indica 8000 pulsos. Para obter o ângulo equivalente, utiliza-se a equação acima:

$$\theta = \frac{8000 \cdot 360}{16384}$$

$$\theta = 175.78^\circ$$

A seguir alguns valores ilustrativos:

Tabela 9.14: Valores ilustrativos para posição do eixo (ângulo x pulsos)

Ângulo	Pulsos	Ângulo	Pulsos	Ângulo	Pulsos	Ângulo	Pulsos
0°	0	105°	4779	210°	9557	315°	14336
15°	682	120°	5461	225°	10240	330°	15019
30°	1365	135°	6144	240°	10923	345°	15701
45°	2048	150°	6827	255°	11605	360°	0
60°	2731	165°	7509	270°	12288		
75°	3413	180°	8192	285°	12971		
90°	4096	195°	8875	300°	13653		

P00051 - Número de Voltas do Sensor

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica a posição instantânea do sensor do motor (número de voltas). Este parâmetro só é atualizado quando o dispositivo de realimentação do motor utilizado for um encoder do tipo "multi-turn". A faixa de valores que este parâmetro indica está relacionada diretamente com a quantidade de voltas absolutas do sensor. Para um sensor absoluto de 4096 voltas, este parâmetro indica -2048 a 2047.

P00052 - Posição Angular: Fração de Volta de Referência do Usuário

Faixa:	-16383 a 16383	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica a posição instantânea do eixo (a fração de volta). Esta fração de volta é dada em pulsos, sendo que 16384 pulsos correspondem a 1 volta completa. Ver exemplos na [Tabela 9.15 na página 9-11](#).

O usuário pode inicializar esse parâmetro com o valor desejado. Para mais informações ver descrição dos parâmetros P00490 a P00493.

No caso de realimentação externa, a posição apresentada em P00052 será a da realimentação externa (ver programação do parâmetro P00209).

P00053 - Posição Angular: Número de Voltas de Referência do Usuário

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica a posição instantânea do eixo (número de voltas). Ver exemplos na [Tabela 9.15 na página 9-11](#).

O usuário pode inicializar esse parâmetro com o valor desejado. Para mais informações ver descrição dos parâmetros P00490 a P00493.

No caso de realimentação externa, a posição apresentada em P00053 será a da realimentação externa (ver programação do parâmetro P00209).

Tabela 9.15: Valores ilustrativos para posição do usuário - voltas e fração de volta

Ângulo	-720°	-540°	-360°	-180°	-90°	0°	90°	180°	360°	540°	720°
P00053	-2	-1	-1	0	0	0	0	0	1	1	2
P00052	0	-8192	0	-8192	-4096	0	4096	8192	0	8192	0

P00056 - Valor do Contador Rápido Padrão: Parte Low

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da parte baixa (16 LSB) do contador rápido padrão

P00057 - Valor do Contador Rápido Padrão: Parte High

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da parte alta (16 MSB) do contador rápido padrão.

P00058 - Valor do Contador Rápido 1: Parte Low

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Indica o valor da parte baixa (16 LSB) do contador rápido 1.

P00059 - Valor do Contador Rápido 1: Parte High

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Indica o valor da parte alta (16 MSB) do contador rápido 1.

P00060 - Valor do Contador Rápido 2: Parte Low

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Indica o valor da parte baixa (16 LSB) do contador rápido 2.

P00061 - Valor do Contador Rápido 2: Parte High

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Indica o valor da parte alta (16 MSB) do contador rápido 2.

P00062 - Velocidade do Contador Rápido Padrão

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Indica a velocidade do contador rápido padrão conforme número de pulsos por volta programado no parâmetro P00506.

P00063 - Velocidade do Contador Rápido 1

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Indica a velocidade do contador rápido 1 conforme número de pulsos por volta programado no parâmetro P00516.

P00064 - Velocidade do Contador Rápido 2

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Indica a velocidade do contador rápido 2 conforme número de pulsos por volta programado no parâmetro P00526.

P00066 - Valor de AI1
P00067 - Valor de AI2

Faixa:	-8192 a 8191	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura (AI1 e AI2) AC - Acessório (AI2)	

Descrição:

Esses parâmetros indicam o valor das entradas analógicas AI1 e AI2. Os valores apresentados nesses parâmetros já estão multiplicados pelo ganho (P00233/ P00238), somado o offset (P00235/ P00240) e filtrado (P00236/ P00241). Esta indicação depende da função programada (P00232/ P00237).

$P00232/P00237 = 2$ (referência de velocidade): Para um ganho igual a 1.000, uma tensão de 10 V na entrada analógica equivale à velocidade nominal (P00402) do motor selecionado. O valor correspondente em rpm neste caso é apresentado no parâmetro P00121 e o P00066 indicará o valor na escala interna de velocidade: 18750 rpm = 8192. $P00066 = \text{Velocidade do motor} * 8192 / 18750$.

Exemplo: Ao selecionar um motor de 3.000 rpm e configurando um ganho de 1.000, o valor correspondente para uma tensão de 10 V na entrada analógica é de 3.000 rpm, apresentado no parâmetro P00121. O valor exibido em P00066 = 01310.

Para as demais configurações: Para um ganho igual a 1.000, a faixa de valores deste parâmetro varia de -8192 a +8191, representando um valor na entrada de -10 V a +10 V.

A leitura das entradas analógicas somente está ativa se alguma função estiver programada.

P00070 - Estado do Controlador CAN

Faixa:	0 a 6	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o estado do controlador CAN, responsável por enviar e receber telegramas CAN. Possíveis estados estão indicados conforme [Tabela 9.16 na página 9-14](#).

Tabela 9.16: Estado do servoconversor

P00070	Estado do Controlador CAN
0	Desabilitado
1	Reservado
2	Habilitado sem erro
3	Warning
4	Error Passive
5	Bus Power off
6	Sem alimentação

P00071 - Números de Telegramas CAN Recebidos

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica quantos telegramas CAN foram corretamente recebidos pelo servoconversor. Esse número volta para zero automaticamente após a energização, reset ou quando ultrapassa o limite máximo.

P00072 - Números de Telegramas CAN Transmitidos

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica quantos telegramas CAN foram corretamente transmitidos pelo servoconversor. Esse número volta para zero automaticamente após a energização, reset ou quando ultrapassa o limite máximo.

P00073 - Números de Erros de Bus off Ocorridos

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica quantos erros de bus off ocorreram com o servoconversor. Esse número volta para zero automaticamente após a energização, reset ou quando ultrapassa o limite máximo.

P00074 - Números de Telegramas CAN Perdidos

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica quantos telegramas CAN foram perdidos pelo servoconversor. Esse número volta para zero automaticamente após a energização, reset ou quando ultrapassa o limite máximo.

P00075 - Estado da Rede CANopen

Faixa:	0 a 5	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o estado da comunicação CANopen, informando se o protocolo foi inicializado corretamente e o estado do serviço de guarda do escravo.

Tabela 9.17: Estado da comunicação CANopen

P00075	Estado da Rede CANopen	Observação
0	Desabilitado	O protocolo CANopen não foi programado no P00700 e está desabilitado
1	Reservado	-
2	CANopen habilitado	O protocolo CANopen foi corretamente inicializado
3	Node Guarding	O serviço de node guarding foi iniciado pelo mestre e está operando corretamente
4	Erro de node Guarding	Timeout no serviço de node guarding
5	Erro de Heartbeat	Timeout no serviço de heartbeat

Nota: Consulte o manual da comunicação CANopen para obter a descrição detalhada do protocolo.

P00076 - Estado do Nó CANopen

Faixa:	0 a 4	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Cada dispositivo na rede CANopen possui um estado associado. É possível ver o estado atual do servoconversor através deste parâmetro.

Tabela 9.18: Estado do nó CANopen

P00076	Estado da Rede CANopen	Observação
0	Não inicializado	O protocolo CANopen não foi programado no P00700 e está desabilitado
1	Inicialização	Inicialização do protocolo CANopen
2	Parado	Neste estado, a transferência de dados entre mestre e escravo não é possível
3	Operacional	Todos os serviços de comunicação estão disponíveis neste estado
4	Pré-Operacional	Somente alguns serviços da comunicação CANopen estão disponíveis neste estado

Nota: Consulte o manual da comunicação CANopen para obter a descrição detalhada do protocolo.

P00077 - Estado da Rede DeviceNet

Faixa:	0 = Offline 1 = Online, Não Conectado 2 = Online, Conectado 3 = Conexão Expirou 4 = Falha na Conexão 5 = Autobaud	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o estado da rede DeviceNet. A tabela a seguir apresenta uma breve descrição destes estados.

Estado	Descrição
Offline	Sem alimentação ou não online. Comunicação não pode ser estabelecida.
Online, Não Conectado	Dispositivo online, mas não conectado. Escravo completou com sucesso o procedimento de verificação do MacID. Isto significa que a taxa de comunicação configurada está correta (ou foi detectada corretamente no caso da utilização do autobaud) e que não há outros nodos na rede com o mesmo endereço. Porém, neste estágio, ainda não há comunicação com o mestre.
Online, Conectado	Dispositivo operacional e em condições normais. Mestre alocou um conjunto de conexões do tipo I/O com o escravo. Nesta etapa ocorre efetivamente a troca de dados através de conexões do tipo I/O.
Conexão Expirou	Uma ou mais conexões do tipo I/O expiraram.
Falha na Conexão	Indica que o escravo não pode entrar na rede devido a problemas de endereçamento ou então devido à ocorrência de bus off. Verifique se o endereço configurado já não está sendo utilizado por outro equipamento, se a taxa de comunicação escolhida está correta ou se existem problemas na instalação.
Autobaud	Equipamento executando rotina do mecanismo de autobaud.

P00078 - Estado do Mestre DeviceNet

Faixa:	0 = Run 1 = Idle	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o estado do mestre da rede DeviceNet. Este pode estar em modo de operação (Run) ou modo de configuração (Idle).

Quando em Run, telegramas de leitura e escrita são processados e atualizados normalmente pelo mestre. Quando em Idle, apenas telegramas de leitura dos escravos são atualizados pelo mestre. A escrita, neste caso, fica desabilitada.

Quando a comunicação está desabilitada este parâmetro não representa o estado real do mestre.

P00080 - Velocidade do Eixo Virtual

Faixa: -999,9 a 999,9 **Padrão:**

Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Indica o valor da velocidade do Eixo Virtual.

P00082 - Posição Angular do Eixo Virtual: Fração de volta

Faixa: -16383 a 16383 **Padrão:**

Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Indica a posição instantânea do eixo virtual (a fração de volta). Esta fração de volta é dada em pulsos, sendo que 16384 pulsos correspondem a 1 volta completa.

9

P00083 - Posição Angular do Eixo Virtual: Número de voltas

Faixa: -32768 a 32767 **Padrão:**

Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Indica a posição instantânea do eixo virtual (número de voltas).

P00084 - Dia da Semana

Faixa: 0 a 6 **Padrão:**

Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Este parâmetro está relacionado com o relógio de tempo real disponível no SCA06. Ele exibe o dia da semana conforme [Tabela 9.19 na página 9-16](#).

Tabela 9.19: Dias da semana

P00193	Dias da Semana
0	Domingo
1	Segunda-feira
2	Terça-feira
3	Quarta-feira
4	Quinta-feira
5	Sexta-feira
6	Sábado

P00085 - Dia do Mês

Faixa:	1 a 31	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Este parâmetro está relacionado com o relógio de tempo real disponível no SCA06. Ele exibe o dia e o mês programado no RTC.

P00086 - Mês

Faixa:	0 a 12	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Este parâmetro está relacionado com o relógio de tempo real disponível no SCA06. Ele exibe o mês programado no RTC.

P00087 - Ano

Faixa:	0 a 4095	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Este parâmetro está relacionado com o relógio de tempo real disponível no SCA06. Ele exibe o ano programado no RTC.

P00088 - Hora

Faixa:	0 a 23	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Este parâmetro está relacionado com o relógio de tempo real disponível no SCA06. Ele exibe a hora programado no RTC.

P00089 - Minutos

Faixa:	0 a 59	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Este parâmetro está relacionado com o relógio de tempo real disponível no SCA06. Ele exibe os minutos programado no RTC.

P00090 - Segundos

Faixa:	0 a 59	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Este parâmetro está relacionado com o relógio de tempo real disponível no SCA06. Ele exibe os segundos programado no RTC.

P00091 - Identificação do Slot 1

P00092 - Identificação do Slot 2

P00093 - Identificação do Slot 3

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Identifica qual acessório está conectado no slot 1, slot 2 e slot 3 respectivamente. A [Tabela 9.20 na página 9-18](#) apresenta o código correspondente para cada acessório e informações relevantes sobre os mesmos.

Tabela 9.20: Identificação dos acessórios

Acessório	Código de Identificação	Observação
Sem acessório	00000	-
EAN1	00016	Pode ser conectado somente no slot 3
EAN2	00032	Pode ser conectado em qualquer slot ⁽¹⁾
EIO1	00512	Pode ser conectado em qualquer slot
EEN1	00064	Pode ser conectado em qualquer slot ⁽¹⁾
EEN2	01024	Pode ser conectado em qualquer slot ⁽¹⁾
EES1	00128	Pode ser conectado em qualquer slot ⁽¹⁾
EES2	00192	Pode ser conectado em qualquer slot ⁽¹⁾
ECO1	04096	Pode ser conectado no slot 1 ou slot 2 ⁽¹⁾
ECO3	16384	Pode ser conectado somente no slot 2
ECO4	02048	Pode ser conectado somente no slot 2
ECO5	00257	Pode ser conectado somente no slot 2
ECO6	00258	Pode ser conectado somente no slot 2
ECO7	00259	Pode ser conectado somente no slot 2

(1) Embora o acessório possa ser conectado em mais de um slot, apenas 1 acessório deste modelo pode ser conectado no SCA06.

P00095 - Identificação dos Cartões Opcionais

Faixa:	0 a 1000	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica quais os cartões opcionais estão conectados ao servoconversor. Cada dígito corresponde a um cartão opcional e o valor do dígito varia entre 0 (não conectado) e 1 (conectado), exceto o correspondente ao cartão SSC, que pode variar entre 0 (não conectado), 1 (conectado) e 2 (cartão auxiliar não conectado).

Tabela 9.21: Estado dos cartões opcionais

P00095	Estado do Cartão Opcional
0000	Nenhum cartão opcional conectado
0001	SAS (Servo Auxiliary Supply)
0010	SSC (Servo Safety Card)
0020	Erro SSC - Sem cartão auxiliar (cartão jumper)
0100	Reservado
1000	SEB (Servo EMI Board)

Exemplo: Os cartões SAS e SSC estão conectados. O conteúdo do parâmetro P00095 indicará 00011, conforme [Figura 9.8 na página 9-18](#).



Figura 9.8: Estado dos cartões opcionais

Nota: Para mais informações sobre os cartões opcionais, consultar manual do usuário.

P00097 - Corrente Nominal do Servoconversor
Faixa: 0,0 a 999,9

Padrão:
Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Indica a corrente nominal do servoconversor.

P00098 - Tensão Nominal do Servoconversor
Faixa: 2 e 3

Padrão:
Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Indica a tensão nominal de entrada do servoconversor.

Tabela 9.22: Tensão nominal da rede

P00098	Tensão Nominal do Servoconversor
2	220 V
3	380 V

10 PARÂMETROS DE REGULAÇÃO E CONFIGURAÇÃO

Neste grupo, encontram-se parâmetros relacionados à regulação do motor além da seleção do tipo de controle que será utilizado, backups no cartão de memória flash, definição de senha entre outros semelhantes.

10.1 CONFIGURAÇÕES GERAIS

P00099 - Habilitação

Faixa:	0 a 2	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Parâmetro responsável pela habilitação do motor. A habilitação do motor pode ser proveniente de diferentes fontes (tais como CAN, ladder, DIs), mas não é aconselhada a habilitação do mesmo por duas ou mais fontes simultaneamente. Caso isso ocorra, o alarme A00120 irá aparecer na HMI.

É importante observar que ao escolher a maneira desejada para habilitar o drive, o parâmetro P00202 deve estar configurado de modo a permitir a habilitação do eixo pela fonte escolhida.

Tabela 10.1: Habilitação

P00099	Habilitação
0	Não habilitado
1	Habilita
2	Habilita sem salvar parâmetro

P00100 - Rampa de Aceleração (Modo Velocidade)

Faixa:	0 a 32767	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o tempo da rampa de aceleração usada no modo de operação velocidade (P0202 = 2). O valor programado esta em ms / krpm.

Exemplo: Se P00100 = 200 e o drive esta parado, recebendo uma referência de velocidade de 500 rpm o motor vai acelerar durante 100 ms antes de atingir os 500 rpm (desde que ele tenha torque suficiente em relação a carga para poder seguir a rampa).

P00101 - Rampa de Desaceleração (Modo Velocidade)

Faixa:	0 a 32767	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o tempo da rampa de desaceleração usada no modo de operação velocidade (P0202 = 2). O valor programado esta em ms / krpm.

Exemplo: Se P00101 = 200 e o drive girando a 1500 rpm, recebendo uma referência de velocidade de 0 rpm o motor vai desacelerar durante 300 ms antes de parar (desde que ele tenha torque suficiente em relação a carga para poder seguir a rampa).

P00105 - Rampa da Função STOP

Faixa: 1 a 32767 **Padrão:** 200
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Define o tempo da rampa de desaceleração usado na função STOP. O valor programado esta em ms / krpm.

Exemplo: Se P00105 = 500 e o drive esta girando a 2000 rpm ao se acionar a função STOP levará 1 s para o drive parar (desde que ele tenha torque suficiente em relação a carga para poder seguir a rampa).

P00111 - Sentido de Giro

Faixa: 0 e 1 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Define o sentido de giro do eixo do servomotor, invertendo o sentido de giro programado, conforme [Tabela 10.2 na página 10-2](#).

Tabela 10.2: Sentido de giro

P00111	Referência	Sentido de Giro
0	Positiva	Horário
	Negativa	Anti-horário
1	Positiva	Anti-horário
	Negativa	Horário

10

Para verificar qual o sentido de giro, deve-se olhar o eixo do servomotor de frente.

P00119 - Referência de Corrente

Faixa: -3276,8 a 3276,7 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

O valor deste parâmetro será usado para referência de corrente quando o servoconversor estiver operando em modo torque.

Nota: Se a entrada analógica estiver programada para referência de corrente, o parâmetro P00119 passa a ser um parâmetro de somente leitura e apresentará o valor da referência de corrente imposta pela entrada analógica.

P00121 - Referência de Velocidade

Faixa: -9999 a 9999 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

O valor deste parâmetro será usado para referência de velocidade quando o servoconversor estiver operando em modo velocidade.

Quando a referência muda de sinal (positivo para negativo ou vice-versa), o sentido de giro inverte.

O valor de P00121 é mantido no último valor ajustado, mesmo desabilitando ou desenergizando o servoconversor.

Nota: Se a entrada analógica estiver programada para referência de velocidade, o parâmetro P00121 passa a ser um parâmetro de somente leitura e apresentará o valor da referência de velocidade imposta pela entrada analógica.

P00126 - Habilitação dos Limites de Posição

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Quando este parâmetro é setado (P00126 = 1), os limites de posição programados nos parâmetros P00127 a P00130 são habilitados e passam a definir o valor de limitação para a posição.

Nota: O parâmetro P00126 habilita somente os limites de posição (volta e fração de volta). Os demais limites estão sempre habilitados.

Ao atingir o limite de posição, o servoconversor não avança mais, podendo ocorrer o erro de Lag (ver P01031/ P01032). Ao ocorrer o erro de Lag, o eixo será desabilitado e o motor irá parar por inércia.

Os parâmetros P00127 e P00128, bem como P00129 e P00130, devem ter o mesmo sinal (caso sejam diferentes de zero). Caso houver incompatibilidade de sinal um alarme (A00101) será gerado e os valores não serão carregados, sendo que este alarme também pode ser gerado por incompatibilidade de sinal nos parâmetros P00492 e P00493.

P00127 - Limite Inferior de Posição - Fração de voltas

Faixa:	-16383 a 16383	Padrão:	-16383
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o valor do limite inferior da fração de voltas quando o parâmetro P00126 = 1.

P00128 - Limite Inferior de Posição - Número de voltas

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:	-32768
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o valor do limite inferior do número de voltas quando o parâmetro P00126 = 1.

P00129 - Limite Superior de Posição - Fração de voltas

Faixa:	-16383 a 16383	Padrão:	16383
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o valor do limite superior da fração de voltas quando o parâmetro P00126 = 1.

P00130 - Limite Superior de Posição - Número de voltas

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:	32768
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o valor do limite superior do número de voltas quando o parâmetro P00126 = 1.

P00131 - Limite Negativo de Corrente

Faixa:	-140,0 a 0	Padrão:	-140,0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o valor do limite negativo da corrente. Esse limite é válido para qualquer um dos modos de operação do servoconversor.

P00132 - Limite Positivo de Corrente

Faixa:	0 a 140,0	Padrão:	140,0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o valor do limite positivo da corrente. Esse limite é válido para qualquer um dos modos de operação do servoconversor.

P00133 - Limite Negativo de Velocidade

Faixa:	-9999 a 0	Padrão:	-9999
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o valor do limite negativo da velocidade. Esse limite é válido quando o servoconversor estiver operando no modo velocidade ou posicionamento.

10

P00134 - Limite Positivo de Velocidade

Faixa:	0 a 9999	Padrão:	9999
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o valor do limite positivo da velocidade. Esse limite é válido quando o servoconversor estiver operando no modo velocidade ou posicionamento.

P00136 - Relação $I_{\text{dinâmico}}/I_{\text{nominal}}$

Faixa:	0 a 400	Padrão:	300
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Determina qual a porcentagem que a corrente do servomotor pode atingir em regime dinâmico.

Em se tratando do servomotor, o valor máximo de corrente dinâmica que o mesmo pode atingir é 400 % da sua própria corrente nominal. A corrente dinâmica deve ser limitada neste valor para evitar uma possível desmagnetização dos ímãs do servomotor. O valor programado em P00136 é relativo ao valor do parâmetro P00401 (corrente nominal do motor).

Exemplo: $I_{\text{dinâmico}} = P00401 \times P00136/100$.

Quando o valor programado representar uma corrente dinâmica maior que a corrente dinâmica do servoconversor, o valor da mesma será limitado pelo valor da corrente dinâmica do servoconversor.

P00154 - Resistor de Frenagem

Faixa:	0 a 1000	Padrão: 0
Propriedades:	PP - Pressione P para validar	

Descrição:

Determina qual o valor do resistor utilizado na frenagem do servomotor. Para cada modelo de servoconversor, recomenda-se um valor mínimo de resistor de frenagem, conforme [Tabela 10.3 na página 10-5](#).

Tabela 10.3: Indicação dos valores mínimos para o resistor de frenagem

Modelo	Resistor de Frenagem Mínimo (P00154)
5 A - 220 V	30 Ω
8 A - 220 V	15 Ω
24 A - 220 V	10 Ω
5,3 A - 380 V	60 Ω
14 A - 380 V	30 Ω

Quando configurado P00154 = 0, desabilita o resistor de frenagem.

P00155 - Potência Média do Resistor de Frenagem

Faixa:	0 a 10000	Padrão: 200
Propriedades:	PP - Pressione P para validar	

Descrição:

Esse parâmetro está relacionado com a potência média do resistor de frenagem utilizado. Esse dado é fornecido pelo fabricante do resistor.

Quando configurado P00155 = 0, desabilita o resistor de frenagem.

P00156 - Energia Máxima do Resistor de Frenagem

Faixa:	0 a 10000	Padrão: 2200
Propriedades:	PP - Pressione P para validar	

Descrição:

Define qual o valor da energia máxima suportada pelo resistor de frenagem. Esse dado é fornecido pelo fabricante do resistor.

P00159 - Ganho Proporcional do Regulador de Posição (Kp)

Faixa:	0 a 32767	Padrão: 50
Propriedades:	PP - Pressione P para validar	

P00161 - Ganho Proporcional do Regulador de Velocidade (Kp)

Faixa:	0 a 3276.7	Padrão: 25.0
---------------	------------	---------------------

P00162 - Ganho Integral do Regulador de Velocidade (Ki)

Faixa:	0 a 327.67	Padrão: 1.50
---------------	------------	---------------------

P00163 - Ganho Derivativo do Regulador de Velocidade (Kd)

Faixa:	0 a 32767	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Os ganhos do controlador PID podem ser ajustados manualmente para otimizar a resposta dinâmica de velocidade e o ganho do controlador P para otimizar a resposta dinâmica de posição. Aumentar estes ganhos para deixar a resposta mais rápida. Se a velocidade começar a oscilar é necessário baixar os ganhos.

P00170 - Habilita Feedforward de iq (Torque)

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Só deve ser utilizado no modo de controle por ladder (P00202 = 4).

É utilizado para se reduzir o lag de seguimento e o overshoot na parada.

P00170 = 1 habilita o feedforward de corrente iq (corrente que gera torque). Na entrada do regulador de corrente é adicionado um feedforward de corrente iq conforme a equação:

$$\text{Feedforward iq} = \text{aceleração} * (Jm (P00418) + JI (P00421)) / kt (P00417).$$

Os parâmetros Jm e kt são ajustados automaticamente quando se seleciona o modelo do motor no P00385.

A melhor forma de se ajustar a JI (P00421) é utilizando-se a função trace, selecionar opções de canal 1 para o valor 10 (iq) e canal 2 para o valor 25 (feedforward de iq) e ajustar o P00421 de forma que os valores de iq e feedforward de iq seja iguais durante a rampa de desaceleração.

P00184 - Filtro em Hz de atuação da Falha de Subtensão

Faixa:	40 a 200	Padrão:	100
Propriedades:	PP - Pressione P para validar		

Descrição:

Frequência de corte do filtro especial na leitura de tensão do Link DC para atuação da falha de subtensão do Link DC.

P00192 - Atualiza os Valores do RTC

Faixa:	0 a 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Na transição positiva do parâmetro, atualiza os valores do RTC com os valores definidos nos parâmetros correspondentes abaixo.

P00193 - Dia da Semana

Faixa:	0 a 6	Padrão:	0
Propriedades:	PP - Pressione P para validar		

Descrição:

Define o valor do dia da semana, conforme [Tabela 10.4 na página 10-7](#), que será atualizado no RTC quando houver uma transição positiva no P00192.

Tabela 10.4: Dias da semana

P00193	Dia da Semana
0	Domingo
1	Segunda-feira
2	Terça-feira
3	Quarta-feira
4	Quinta-feira
5	Sexta-feira
6	Sábado

P00194 - Dia

Faixa: 1 a 31

Padrão: 1

P00195 - Mês

Faixa: 1 a 12

Padrão: 1

P00196 - Ano

Faixa: 0 a 4095

Padrão: 2011

P00197 - Hora

Faixa: 0 a 23

Padrão: 0

P00198 - Minutos

Faixa: 0 a 59

Padrão: 0

P00199 - Segundos

Faixa: 0 a 59

Padrão: 0

Propriedades: PP - Pressione P para validar

Descrição:

Esses parâmetros definem os valores para data e o horário que serão carregados no relógio de tempo real na transição positiva do parâmetro P00192.

P00200 - Senha

Faixa: 0 a 2

Padrão: 1

Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Ajusta o status da senha, configurando-a como ativa ou inativa, e permite a sua alteração. Veja a [Tabela 10.5 na página 10-7](#) para detalhes de cada opção.

Tabela 10.5: Opções do parâmetro P00200

P00200	Tipo de Ação
0	Senha inativa - Permite a alteração do conteúdo dos parâmetros independentemente de P00000
1	Senha ativa - Somente permite a alteração do conteúdo dos parâmetros quando P00000 é igual ao valor da senha
2	Alterar senha - Permite usuário alterar o valor da senha

A senha para acesso aos parâmetros pode ser modificada pelo usuário, caso seja conveniente que esta tenha o valor diferente de 5 (valor padrão). Para fazer essa alteração, coloca-se P00200 = 2 e escreve-se o novo valor da senha no P00000. Assim que a tecla PROG for pressionada para voltar ao modo exibição (exibir novamente o P00000), o valor de P00200 muda automaticamente para 1 e a nova senha passa a ser válida.

Caso o usuário tenha esquecido a senha programada, é possível realizar um reset da senha padrão. Para isso, o usuário deverá manter pressionadas as teclas PROG e DECREMENTA simultaneamente durante o reset do drive. Dessa maneira, a senha passa novamente a ter o valor igual a 5 (valor padrão).

P00202 - Modo de Operação

Faixa:	1 a 6	Padrão:	2
Propriedades:	PP - Pressione P para validar		

Descrição:

Define o modo de operação do servoconversor, ou seja, qual a variável que se deseja controlar: Torque, Velocidade ou se o controle será feito via Função Posicionador, Ladder, CANopen, DeviceNet, EtherCAT, Profibus ou Ethernet.

Para mais detalhes da Função Posicionador, consultar o [Capítulo 20 FUNÇÃO POSICIONADOR na página 20-1](#).

Tabela 10.6: Seleção do modo de operação

P00202	Modo de Operação
1	Modo Torque
2	Modo Velocidade
3	Controle via Função Posicionador (torque, velocidade ou posição)
4	Controle via Ladder (torque, velocidade ou posição)
5	Controle via rede CANopen / DeviceNet / EtherCAT (torque, velocidade ou posição)
6	Controle via Interface Profibus DP / Ethernet (torque, velocidade ou posição)



NOTA!

Quando o Modo de Operação Função Posicionador for selecionado (P00202 = 3), o aplicativo Ladder instalado não é executado e os Parâmetros do Usuário (P01050 - P01249) são utilizados pela Função Posicionador.

10

P00203 - Backup no Cartão Flash

Faixa:	0 e 1	Padrão:	1
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define se o backup no cartão de memória flash deve ser feito na inicialização.

Nota: Quando o servoconversor é energizado e o cartão de memória está presente, é feita a verificação do parâmetro P00203. Se este for igual a 1, o conteúdo atual dos parâmetros é salvo no cartão de memória. Durante o backup dos parâmetros no cartão, a HMI apresentará a letra "b" piscando no dígito 1. Caso o cartão não estiver conectado e a opção P00203 = 1, aparecerá o alarme correspondente na HMI.

Tabela 10.7: Backup no cartão flash

P00203	Backup no Cartão Flash
0	Desabilita backup na inicialização
1	Habilita backup na inicialização

P00204 - Carrega Parâmetros

Faixa:	0 a 13	Padrão:	0
Propriedades:	PP - Pressione P para validar		

Descrição:

Possibilita salvar os parâmetros atuais do servoconversor no cartão de memória Flash ou, ao contrário, carregar os parâmetros com o conteúdo desse cartão. Permite ainda carregar todos os parâmetros com os seus respectivos valores padrão de fábrica. A [Tabela 10.8 na página 10-9](#) detalha as ações realizadas por cada opção.

Tabela 10.8: Opções do parâmetro P00204

P00204	Opções
0	Desabilitado
1 - 4	Sem função
5	Carrega padrão de fábrica nos parâmetros
6	SCA06 → CMF: transfere o conteúdo atual dos parâmetros do servoconversor para o cartão de memória flash
7	CMF → SCA06: transfere o conteúdo dos parâmetros armazenados no cartão de memória para o cartão de controle do SCA06
8 - 11	Sem função
12	Exclui programa do usuário
13	Carrega padrão de fábrica nos parâmetros, exclui o software aplicativo, apaga todo o cartão de memória flash e limpa todos os parâmetros referentes a alarmes e falhas ocorridos

Para a função carrega padrão de fábrica (P00204 = 5), os valores padrão de fábrica serão carregados nos parâmetros de escrita e a HMI não estará disponível para operação, apresentando apenas a letra P piscando no dígito 1.

A função de backup/download no cartão de memória flash permite salvar o conteúdo dos parâmetros do servoconversor no cartão de memória Flash (CMF), ou vice-versa, e pode ser usada para transferir o conteúdo dos parâmetros de um servoconversor para outro, desde que a versão de firmware seja compatível.

Se as opções 6 ou 7 forem setadas, a HMI não estará disponível para operação, apresentando apenas a letra "b" (backup) piscando no dígito 1 enquanto a função estiver sendo executada.

A opção 12 exclui o programa do usuário da memória flash interna.

Ao selecionar a opção P00204 = 00013, primeiramente serão carregados os valores padrão de fábrica nos parâmetros, onde a HMI estará apresentando a letra P piscando no dígito 1. Na sequência, o aplicativo do usuário é deletado da memória flash interna do processador e do CMF bem como as configurações dos parâmetros do usuário e configurações da rede CANopen, caso esses arquivos tenham sido gravados. No momento em que os arquivos estiverem sendo apagados, a HMI apresentará a letra E (Erasing) piscando no dígito 1. Após apagar todo o conteúdo do cartão de memória flash, os parâmetros referentes aos alarmes e falhas ocorridos também serão apagados.

P00209 - Fonte da Realimentação de Posição e Velocidade

Faixa:	0 a 6	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Seleciona a fonte da realimentação de posição e velocidade do servoconversor, conforme [Tabela 10.9 na página 10-9](#).

Tabela 10.9: Opções para fonte da realimentação de posição e velocidade

P00209	Opções
0	Realimentação de posição e velocidade pelo Sensor interno do motor
1	Realimentação externa de posição e velocidade pelo Contador padrão - Entradas rápidas
2	Realimentação externa de posição e velocidade pelo Contador 1 - Entrada de Encoder 1
3	Realimentação externa de posição e velocidade pelo Contador 2 - Entrada de Encoder 2
4	Realimentação externa apenas de posição pelo Contador padrão - Entradas rápidas
5	Realimentação externa apenas de posição pelo Contador 1 - Entrada de Encoder 1
6	Realimentação externa apenas de posição pelo Contador 2 - Entrada de Encoder 2

Normalmente as opções 4, 5 e 6 resultam num controle mais estável que as opções 1, 2 e 3.

Nas opções 1, 2 e 3 todos parâmetros e marcadores relativos a velocidade são relativos ao encoder, por exemplo P0002 indica a velocidade do encoder e não do motor, P00121 é a referência de velocidade para o encoder e não para o motor, etc. Portanto para um correto funcionamento o número de pulsos por volta do encoder (P00506, P00516 ou P00526) deve estar setado corretamente.

Nas opções 4, 5 e 6 os parâmetros de leitura de velocidade são relativos ao motor (por exemplo P0002 indica a velocidade do motor) e os parâmetros e marcadores de referência de velocidade são relativos ao encoder (por exemplo P00121 é a referência de velocidade para o encoder e não para o motor). É fundamental a correta programação dos parâmetros P00210 e P00211.

P00210 - Redução da Realimentação Externa: Numerador

Faixa:	1 a 32767	Padrão:	1
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Número de voltas da realimentação externa (encoder) na redução.

Numerador da redução mecânica existente entre a realimentação externa e o eixo do motor.

Esse parâmetro é usado nos cálculos da velocidade, em conjunto com o P00211, e para a proteção contra a perda de realimentação externa (em conjunto com o P00214); neste caso a relação Numerador/Denominador é usada para comparar a velocidade do encoder referenciada ao eixo do motor com a velocidade do sensor interno do motor.

P00211 - Redução da Realimentação Externa: Denominador

Faixa:	1 a 32767	Padrão:	1
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Número de voltas do motor na redução.

Denominador da redução mecânica existente entre a realimentação externa e o eixo do motor. Ver P00210.

P00213 - Sentido de Giro da Realimentação Externa

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Seleciona o sentido da realimentação externa, o qual deve ser igual a do sensor do motor. Caso a realimentação externa esteja invertida em relação ao motor este parâmetro deve ser colocado em 1.

P00214 - Proteção Contra Perda de Realimentação Externa

Faixa:	0 a 9999	Padrão:	1000
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

É o valor da diferença máxima permitida entre a velocidade do encoder (já com as devidas relações) e a velocidade do eixo do motor.

Devido à baixa precisão desse parâmetro, o mesmo deve ser usado apenas como uma proteção caso houver perda de realimentação externa, não podendo ser usado para detecção de erro de lag de seguimento, por exemplo.

P00216 - Frequência de Chaveamento do PWM

Faixa:	0 a 4	Padrão:	2
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Determina a frequência de chaveamento do PWM do servoconversor conforme [Tabela 10.10 na página 10-10](#).

Tabela 10.10: Frequência de chaveamento

P00216	Opções
0	Reservado
1	Reservado
2	10 kHz
3	Reservado
4	Reservado

P00217 - Alimentação Monofásica/Trifásica

Faixa:	0 e 1	Padrão:	1
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Seleciona o tipo de alimentação do servoconversor.

Nota: A alimentação monofásica só é válida para modelos de servoconversor de 5 A e 220 V. Ao programar para alimentação monofásica, o mesmo passa a operar como um servoconversor de 4 A.

Tabela 10.11: Alimentação monofásica/trifásica

P00217	Opções
0	Monofásica
1	Trifásica

P00219 - Reset de Falhas

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Reseta as falhas quando há borda de subida no parâmetro.

A função reset de falhas também está disponível via entrada digital. É importante observar que quando a opção reset de falhas for selecionada em alguma das entradas digitais, a escrita no parâmetro não mais executará a função.

Tabela 10.12: Reset de falhas

P00219	Opções
0	Desabilitado
1	Desabilitado
0 → 1	Reset de falhas

P00221 - Alarme Vbat

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Se o parâmetro P00221 = 1, habilita o alarme da bateria e o mesmo ocorrerá caso o nível de tensão da bateria seja inferior a 2,3 V. Caso P00221 = 0, esse alarme não ocorrerá, independente da tensão da bateria.

Tabela 10.13: Reset de falhas

P00221	Opções
0	Desabilita alarme
1	Habilita alarme


ATENÇÃO!

Ao ocorrer o alarme de nível de tensão da bateria inferior a 2,3 V recomenda-se trocar a mesma. Para efetuar a troca, o módulo de controle do servoconversor deve estar energizado para que não ocorra a perda dos marcadores retentivos. Ver manual do usuário para mais detalhes sobre a troca da bateria.

P00230 - Opção da Proteção I x t

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

O servoconversor suporta uma corrente acima da nominal por um determinado período de tempo, após o qual a proteção I x t atua. Este período é determinado pela fórmula I x t, onde I é igual a corrente real menos a corrente nominal do servoconversor; e t é o tempo que essa corrente fica superior a corrente nominal, conforme [Figura 10.1 na página 10-12](#).

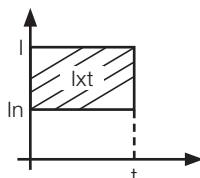


Figura 10.1: Gráfico indicativo da função I x t

O tempo de atuação da proteção I x t depende do modelo do servoconversor e de quanto a corrente real é superior a corrente nominal, conforme a [Tabela 10.14 na página 10-12](#).

Tabela 10.14: Valores I x t

Modelo	Tempo de Atuação da Proteção I x t ⁽¹⁾	Exemplo
4 A	$t = \frac{12}{I - I_n}$	Suporta 8 A durante 3 segundos
5 A	$t = \frac{15}{I - I_n}$	Suporta 8 A durante 5 segundos
8 A	$t = \frac{24}{I - I_n}$	Suporta 16 A durante 3 segundos
16 A	$t = \frac{48}{I - I_n}$	Suporta 32 A durante 3 segundos
24 A	$t = \frac{72}{I - I_n}$	Suporta 48 A durante 3 segundos
5,3 A	$t = \frac{8.1}{I - I_n}$	Suporta 8 A durante 3 segundos
14 A	$t = \frac{42}{I - I_n}$	Suporta 28 A durante 3 segundos

(1) Essa fórmula somente é válida para correntes acima do valor da corrente nominal.

A forma de atuação da proteção I x t depende da programação do parâmetro P00230 conforme [Tabela 10.15 na página 10-12](#).

Tabela 10.15: Opção I x t

P00230	Atuação da Proteção I x t
0	Gera F00005 após transcorrido o tempo de atuação
1	Limita I = Inom ⁽²⁾ e gera alarme após transcorrido o tempo de atuação

(2) Nesta programação (P00230 = 1) ocorre o alarme A00015 ao invés da falha F00005. Para elevar a corrente de saída novamente (realizar uma aceleração, por exemplo), deve-se primeiro diminuí-la, de modo que o valor rms da corrente torne-se menor. A utilização desta opção pode implicar em tempos de aceleração maiores.

10.2 ENTRADA ANALÓGICA

Na configuração padrão do SCA06, está disponível apenas uma entrada analógica (AI1), e como opcional pode ser adicionada outra entrada (AI2), totalizando duas entradas analógicas. Com essas entradas são possíveis, por exemplo, o uso de uma referência externa de velocidade ou posição. Os detalhes para essas configurações estão descritos nos parâmetros a seguir.

P00232 - Função da Entrada Analógica AI1

Faixa: 0 a 4 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Define qual a função da entrada analógica AI1, conforme [Tabela 10.16 na página 10-13](#).

Tabela 10.16: Opções de função para entradas analógicas

P00232	Função de AI1	Escala (considerando ganho = 1,000)
0	Desabilitado	-
1	Referência de corrente (torque)	Mod. 5/8 - 220 V: 10 V = 14,1 Arms Mod. 8/16 - 220 V: 10 V = 23,5 Arms Mod. 16/32 - 220 V: 10 V = 70,7 Arms Mod. 24/48 - 220 V: 10 V = 70,7 Arms Mod. 5,3/8 - 380 V: 10 V = 14,1 Arms Mod. 14/28 - 380 V: 10 V = 35,3 Arms Mod. 30/60 - 380V: 10V = 90,1 Arms
2	Referência de velocidade	10 V = P00402
3	Limitação de corrente (torque)	Mesmas da opção 1
4	Habilitada ⁽¹⁾	-

(1): Quando selecionada a opção 4 na função da entrada analógica, a leitura da mesma será feita e apresentada no parâmetro de visualização correspondente. Além disso, esse valor estará disponível para utilização via Ladder, por exemplo.

Exemplos de utilização da entrada analógica como referência de velocidade:

- Considerando um motor de 2000 rpm, com um valor de ganho P00233 = 0,500 e uma tensão na entrada analógica de 5 V. A velocidade de referência será:

$$Veloc_{ref} = \frac{Vent_{analógica} * P00402 * P00233}{10 V} = \frac{5 * 2000 * 0.500}{10} = 500 \text{ rpm}$$

- Considerando um motor de 6000 rpm, com um valor de ganho P00233 = 1,000 e uma tensão na entrada analógica de 7,5 V. A velocidade de referência será:

$$Veloc_{ref} = \frac{Vent_{analógica} * P00402 * P00233}{10 V} = \frac{7,5 * 6000 * 1,000}{10} = 4500 \text{ rpm}$$

P00233 - Ganho da Entrada Analógica AI1

Faixa: -32.768 a 32.767 **Padrão:** 1.000
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Ganho da entrada analógica AI1. Ver [Figura 10.2 na página 10-13](#).

O sinal na entrada analógica é multiplicado pelo ganho. O valor resultante é somado ao offset. O valor final é passado por um filtro passa-baixa e após isso estará disponível para o controle (Ref.).

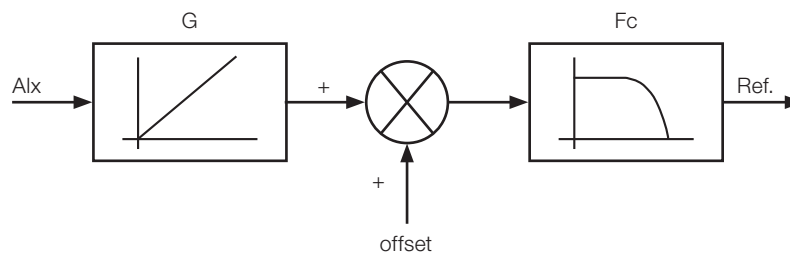


Figura 10.2: Diagrama de blocos das entradas analógicas

P00235 - Offset da Entrada Analógica AI1

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Offset da entrada analógica AI1. Ver [Figura 10.2 na página 10-13](#).

Quando a entrada analógica estiver programada para referência de velocidade, P00235 = 00001 corresponde a 0,01 rpm.

Nos demais casos, P00235 = 00001 corresponde a 0,001 V.

P00236 - Filtro da Entrada Analógica AI1

Faixa:	0 a 4000	Padrão:	150
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

O valor ajustado corresponde à frequência de corte em Hz, utilizada para a filtragem de 1ª ordem do sinal lido na entrada analógica AI1. Ver [Figura 10.2 na página 10-13](#).

P00237 - Função da Entrada Analógica AI2

Faixa:	0 a 4	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Define qual a função da entrada analógica AI2, conforme [Tabela 10.16 na página 10-13](#).

P00238 - Ganho da Entrada Analógica AI2

Faixa:	-32.768 a 32.767	Padrão:	1.000
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Ganho da entrada analógica AI2. Ver [Figura 10.2 na página 10-13](#).

P00239 - Tipo de Sinal da Entrada Analógica AI2

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Tipo de sinal da entrada analógica AI2.

Tabela 10.17: Tipo de sinal da entrada analógica AI2

P00239	Sinal da Entrada Analógica
0	(-10 a 10) V / (0 a 20) mA ⁽¹⁾
1	(4 a 20) mA ⁽¹⁾

⁽¹⁾ O acessório deve ser configurado para modo de corrente. Para mais detalhes, consultar Guia de Instalação, Configuração e Operação do EAN1.

P00240 - Offset da Entrada Analógica AI2

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Offset da entrada analógica AI2. Ver [Figura 10.2 na página 10-13](#).

Quando a entrada analógica estiver programada para referência de velocidade, P00240 = 00001 corresponde a 0,01 rpm.

Nos demais casos, P00240 = 00001 corresponde a 0,001 V.

P00241 - Filtro da Entrada Analógica AI2

Faixa:	0 a 4000	Padrão: 150
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

O valor ajustado corresponde a frequência de corte em Hz, utilizada para a filtragem de 1ª ordem do sinal lido na entrada analógica AI2. Ver [Figura 10.2 na página 10-13](#).

10.3 SAÍDAS ANALÓGICAS

Na configuração padrão do SCA06 não estão disponíveis saídas analógicas. Mas esta disponível um acessório (EAN2) o qual possui duas saídas analógicas de 12 bits em tensão de -10 V a +10 V.

P00251 - Função da Saída Analógica AO1
P00255 - Função da Saída Analógica AO2

Faixa:	0 a 4	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Define qual a função das saídas analógicas AO1 e AO2, conforme [Tabela 10.18 na página 10-16](#).

Tabela 10.18: Opções de função para saídas analógicas

P00251-P00255	Função
0	0 V
1	Entrada analógica 1
2	Entrada analógica 2
3	Escrita pelo ladder
4	Reservado
5	Aceleração filtrada
6	Velocidade
7	Velocidade filtrada
8	Posição mecânica do eixo
9	Posição elétrica do eixo
10	Iq (corrente de torque)
11	Id
12	Vq
13	Vd
14	Reservado
15	Iv
16	Iw
17	Vu
18	Vv
19	Vw
20	Vlink
21	Vlink filtrado
22	Referência iq (corrente de torque)
23	Reservado
24	Referência velocidade
25	Feedforward iq (corrente de torque)
26	Reservado
27	Tragetória real gerada: Jerke
28	Tragetória real gerada: aceleração
29	Tragetória real gerada: velocidade
30	Tragetória real gerada: posição
31	Reservado
32	Erro de lag
33	Reservado
34	Tragetória virtual gerada: Jerke
35	Tragetória virtual gerada: aceleração
36	Tragetória virtual gerada: velocidade
37	Tragetória virtual gerada: posição
38	Reservado
39	Valor do Contador Padrão
40	Valor do Contador 1
41	Valor do Contador 2
42	Velocidade do Contador Padrão
43	Velocidade do Contador 1
44	Velocidade do Contador 2
45	Velocidade do resolver
46	Palavra de status
47 - 49	Reservado
50	10 V

P00252 - Ganho da Saída Analógica AO1

P00256 - Ganho da Saída Analógica AO2

Faixa:	-32.768 a 32.767	Padrão: 1.000
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Ganho da saída analógica.

O sinal a ser colocado na saída analógica é multiplicado pelo ganho e ao valor resultante é somado o offset.

P00253 - Offset da Saída Analógica AO1
P00257 - Offset da Saída Analógica AO2

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Offset da saída analógica.

O sinal a ser colocado na saída analógica é multiplicado pelo ganho e ao valor resultante é somado o offset.

10.4 ENTRADAS E SAÍDAS DIGITAIS

Para o uso de entradas e saídas digitais o servoconversor SCA06 dispõe de 3 entradas e 1 saída digital na sua versão padrão, sendo que esse número pode ser expandido para até 39 entradas e 19 saídas, com a inclusão dos respectivos acessórios.

Uma explicação mais detalhada dos parâmetros correspondentes a essas entradas e saídas digitais, está descrita a seguir.

P00270 - Filtro das DIs Padrão

Faixa:	0 a 3276.7	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Um valor maior que zero neste parâmetro faz com que as entradas digitais padrão sejam filtradas. O valor do filtro é dado em ms (milissegundos).

Obs.: Este filtro só tem efeito nas funções que são realizadas por software (como habilitação, função stop, etc) nas funções realizadas por hardware (contador rápido e armazenamento da posição/contador) o filtro não tem efeito.

P00271 - Filtro das DIs do Slot 1
P00272 - Filtro das DIs do Slot 2
P00273 - Filtro das DIs do Slot 3

Faixa:	0 a 3276.7	Padrão: 0
Propriedades:	PP - Pressione P para validar	

Descrição:

Um valor maior que zero nestes parâmetros faz com que as entradas digitais dos acessórios conectados nos slots 1, 2 e 3 respectivamente sejam filtradas. O valor do filtro é a multiplicação do parâmetro pelo ciclo de scan do PLC (configurado no parâmetro P01021). Por exemplo: Se P01021 = 5,0 ms e P00271 = 2 as entradas digitais do acessório conectado no slot 1 serão filtradas em 10 ms.

P00277 - Histerese para Nx (H)

Faixa:	0 a 9999	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Determina os valores inferior e superior da histerese de Nx. O valor inferior é igual, em módulo, ao valor superior, sendo negativo.

P00278 - Ponto de Referência de Velocidade via HMI (Nx)

Faixa:	0 a 9999	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Ponto de referência em torno do qual as funções das saídas digitais $N > N_x$ e $N < N_x$ (opções 12 e 13) trabalham.

P00279 - Ponto de Referência de Corrente via HMI (Tx)

Faixa:	0,0 a 3276,7	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Ponto de referência em torno do qual as funções das saídas digitais $T > T_x$ e $T < T_x$ (opções 15 e 16) trabalham.

P00280 - Função da Saída Digital DO1 (padrão)

Faixa:	0 a 16	Padrão:	0
Propriedades:	PP - Pressione P para validar		

Descrição:

Através desse parâmetro pode-se selecionar a função da saída digital conforme [Tabela 10.19 na página 10-18](#).

Tabela 10.19: Opções de programação do parâmetro das saídas digitais P00280 a P00298

P00280	Função	Observação
0	Desabilitado	Saída digital em nível baixo
1	Habilitado	Ver P00099
2	Função Stop	Quando stop for acionado, saída fica em nível alto
3	Reservado	
4	Reservado	
5	Servo Ready	Saída acionada quando servo está habilitado e sem erro
6	Sem Falha	Saída permanece acionada enquanto não houver falha
7	Reservado	
8	Escrita pelo Ladder	Saída utilizada por programa ladder
9	Ativada pela CAN	Saída ativada pela rede CAN
10	Reservado	
11	Saída Ativada	Saída sempre nível alto
12	$N > N_x$	A saída digital é acionada quando $N > (N_x + H)$ e desligada quando $N < (N_x - H)$
13	$N < N_x$	A saída digital é acionada quando $N < (N_x - H)$ e desligada quando $N > (N_x + H)$
14	$N = N^*$	A saída digital é acionada quando $N = N^*$ e desligada quando $N \neq N^*$
15	$T > T_x$	A saída digital é acionada quando $T > T_x$ e desligada quando $T < T_x$
16	$T < T_x$	A saída digital é acionada quando $T < T_x$ e desligada quando $T > T_x$

Notação:

H = histerese de velocidade (P00277).

N = velocidade de rotação do motor (P00002).

N_x = ponto de referência de velocidade (P00278).

N^* = referência de velocidade (P00121).

T = corrente do motor (P00003).

T_x = ponto de referência de corrente (P00279).

P00281 - Função da Saída Digital DO101 (Acessório Slot1)

P00282 - Função da Saída Digital DO102 (Acessório Slot1)

P00283 - Função da Saída Digital DO103 (Acessório Slot1)

P00284 - Função da Saída Digital DO104 (Acessório Slot1)

P00285 - Função da Saída Digital DO105 (Acessório Slot1)

P00286 - Função da Saída Digital DO106 (Acessório Slot1)

P00287 - Função da Saída Digital DO201 (Acessório Slot2)

P00288 - Função da Saída Digital DO202 (Acessório Slot2)

P00289 - Função da Saída Digital DO203 (Acessório Slot2)

P00290 - Função da Saída Digital DO204 (Acessório Slot2)

P00291 - Função da Saída Digital DO205 (Acessório Slot2)

P00292 - Função da Saída Digital DO206 (Acessório Slot2)

P00293 - Função da Saída Digital DO301 (Acessório Slot3)

P00294 - Função da Saída Digital DO302 (Acessório Slot3)

P00295 - Função da Saída Digital DO303 (Acessório Slot3)

P00296 - Função da Saída Digital DO304 (Acessório Slot3)

P00297 - Função da Saída Digital DO305 (Acessório Slot3)

P00298 - Função da Saída Digital DO306 (Acessório Slot3)

Faixa:	0 a 16	Padrão: 0
Propriedades:	PP - Pressione P para validar AC - Acessório	

Descrição:

Através desse parâmetro pode-se selecionar a função das saídas digitais conforme [Tabela 10.19 na página 10-18](#).



ATENÇÃO!

Ao executar o reset, o estado das saídas digitais dos acessórios não muda seu estado. Ou seja, se a DO101 estiver ativa, mesmo durante o reset essa saída permanecerá ativa.

P00300 - Função da Entrada Digital DI1 (padrão)

P00301 - Função da Entrada Digital DI2 (padrão)

P00302 - Função da Entrada Digital DI3 (padrão)

Faixa:	0 a 20	Padrão:	0
Propriedades:	PP - Pressione P para validar		

Descrição:

Através desses parâmetros pode-se selecionar a função desejada para as entradas digitais conforme [Tabela 10.20 na página 10-20](#). Essas entradas digitais possuem hardware diferenciado possibilitando a execução de funções especiais além das demais funções.

Tabela 10.20: Opções de programação dos parâmetros das entradas digitais P00300 a P00338

P00300 a P00338	Função	Observação
0	Sem função	
1 ⁽¹⁾	Habilitação	Fechada = Habilita Aberta = Desabilita Escreve em P00099 = 2 (Ver P00099)
2 ⁽¹⁾	Função Stop ativo alto	Fechada = Para eixo Aberta = Libera eixo
3 ⁽¹⁾	Função Stop ativo baixo	Fechada = Libera eixo Aberta = Para eixo
4	Contador rápido padrão Apenas P00300 e P00301	Ver P00500 disponível apenas nas Entradas 1 e 2
5	Reseta o valor do contador rápido padrão Apenas para P00302	Zera o valor do contador de pulsos quando DI3 = 1 disponível apenas na Entrada 3
6	Limpa falha	Limpa a falha quando ocorre borda de subida na DIx. Escreve em P00219 (Ver P00219)
7	Sentido de giro	Quando programado, inverte o sentido de giro do servomotor
8	Armazena posição ⁽²⁾ - Borda subida Apenas P00300, P00301 e P00302	Armazena a posição quando ocorre borda de subida na DIx Disponível apenas nas Entradas 1, 2 e 3
9	Armazena posição ⁽²⁾ - Borda descida Apenas P00300, P00301 e P00302	Armazena a posição quando ocorre borda de descida na DIx
10	Armazena contador padrão ⁽²⁾ - Borda subida Apenas P00302	Armazena o valor do contador quando ocorre borda de subida na DI3 Disponível apenas na Entrada 3
11	Armazena contador padrão ⁽²⁾ - Borda descida Apenas P00302	Armazena o valor do contador quando ocorre borda de descida na DI3 Disponível apenas na Entrada 3
12 ⁽¹⁾	Fim de curso horário ativo alto ⁽³⁾	Fechada = Ativado Aberta = Desativado Atual fazendo wr_ref = 0
13 ⁽¹⁾	Fim de curso horário ativo baixo ⁽³⁾	Fechada = Desativado Aberta = Ativado Atual fazendo wr_ref = 0
14 ⁽¹⁾	Fim de curso anti-horário ativo alto ⁽³⁾	Fechada = Ativado Aberta = Desativado Atual fazendo wr_ref = 0
15 ⁽¹⁾	Fim de curso anti-horário ativo baixo ⁽³⁾	Fechada = Desativado Aberta = Ativado Atual fazendo wr_ref = 0
16 - 17	Reservado	
18	Armazena posição e contador padrão ⁽²⁾ - Borda subida Apenas P00302	Armazena o valor da posição e do contador quando ocorre borda de subida na DI3 Disponível apenas na Entrada 3
19	Armazena posição e contador padrão ⁽²⁾ - Borda descida Apenas P00302	Armazena o valor da posição e do contador quando ocorre borda de descida na DI3 Disponível apenas na Entrada 3
20	Falha Externa	Aberta = Gera Falha externa Fechada = Não gera falha

(1) Somente uma DI pode estar programada para a funcionalidade relacionada.

(2) Os valores de posição e contador padrão são armazenados nos parâmetros P01003 a P01015 dependendo da função selecionada.

(3) Função Fim de curso não está disponível quando o controle estiver operando em modo torque.

P00303 - Função da Entrada Digital DI101 (Acessório Slot1)

P00304 - Função da Entrada Digital DI102 (Acessório Slot1)

P00305 - Função da Entrada Digital DI103 (Acessório Slot1)

P00306 - Função da Entrada Digital DI104 (Acessório Slot1)

P00307 - Função da Entrada Digital DI105 (Acessório Slot1)

P00308 - Função da Entrada Digital DI106 (Acessório Slot1)

P00309 - Função da Entrada Digital DI107 (Acessório Slot1)

P00310 - Função da Entrada Digital DI108 (Acessório Slot1)

P00311 - Função da Entrada Digital DI109 (Acessório Slot1)

P00312 - Função da Entrada Digital DI110 (Acessório Slot1)

P00313 - Função da Entrada Digital DI111 (Acessório Slot1)

P00314 - Função da Entrada Digital DI112 (Acessório Slot1)

P00315 - Função da Entrada Digital DI201 (Acessório Slot2)

P00316 - Função da Entrada Digital DI202 (Acessório Slot2)

P00317 - Função da Entrada Digital DI203 (Acessório Slot2)

P00318 - Função da Entrada Digital DI204 (Acessório Slot2)

P00319 - Função da Entrada Digital DI205 (Acessório Slot2)

P00320 - Função da Entrada Digital DI206 (Acessório Slot2)

P00321 - Função da Entrada Digital DI207 (Acessório Slot2)

P00322 - Função da Entrada Digital DI208 (Acessório Slot2)

P00323 - Função da Entrada Digital DI209 (Acessório Slot2)

P00324 - Função da Entrada Digital DI210 (Acessório Slot2)

P00325 - Função da Entrada Digital DI211 (Acessório Slot2)

P00326 - Função da Entrada Digital DI212 (Acessório Slot2)

P00327 - Função da Entrada Digital DI301 (Acessório Slot3)

P00328 - Função da Entrada Digital DI302 (Acessório Slot3)

P00329 - Função da Entrada Digital DI303 (Acessório Slot3)

P00330 - Função da Entrada Digital DI304 (Acessório Slot3)

P00331 - Função da Entrada Digital DI305 (Acessório Slot3)

P00332 - Função da Entrada Digital DI306 (Acessório Slot3)

P00333 - Função da Entrada Digital DI307 (Acessório Slot3)

P00334 - Função da Entrada Digital DI308 (Acessório Slot3)

P00335 - Função da Entrada Digital DI309 (Acessório Slot3)

P00336 - Função da Entrada Digital DI310 (Acessório Slot3)

P00337 - Função da Entrada Digital DI311 (Acessório Slot3)

P00338 - Função da Entrada Digital DI312 (Acessório Slot3)

Faixa:	0 a 20	Padrão: 0
Propriedades:	PP - Pressione P para validar AC - Acessório	

Descrição:

Através desse parâmetro pode-se selecionar a função desejada para a entrada digital conforme [Tabela 10.20 na página 10-20](#).

10.5 SIMULADOR DE ENCODER

Utilizando o acessório apropriado, o servoconversor simula um encoder acoplado ao eixo do servomotor. Para definir a configuração do simulador de encoder, há alguns parâmetros que devem ser setados.

P00340 - Número de Pulsos do Simulador de Encoder

Faixa:	0 a 4096	Padrão: 1024
Propriedades:	PP - Pressione P para validar AC - Acessório	

Descrição:

Define o número de pulsos por volta, fornecido pelo servoconversor na saída do simulador de encoder.

Nota: O valor máximo de pulsos varia com a velocidade:
4096 pulsos para velocidades até 3000 rpm.
1024 pulsos para velocidades superiores a 3000 rpm.

P00341 - Posição do Pulso Nulo

Faixa:	1 a 4096	Padrão: 1
Propriedades:	PP - Pressione P para validar AC - Acessório	

Descrição:

Determina a posição do pulso nulo (N) na saída do simulador de encoder.

Nota: O valor máximo deve ser igual ao número de pulsos programados (P00340).

P00342 - Seleciona Sequência

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	PP - Pressione P para validar AC - Acessório		

Descrição:

Determina a sequência de pulsos na saída do simulador de encoder.

Tabela 10.21: Sequência de pulsos para o simulador de encoder

P00342	Sequência de Pulsos
0	Sequência de A para B
1	Sequência de B para A

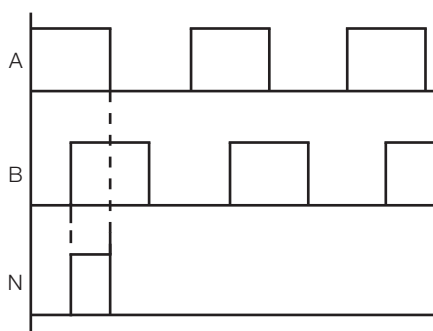


Figura 10.3: Sequência de pulsos A → B

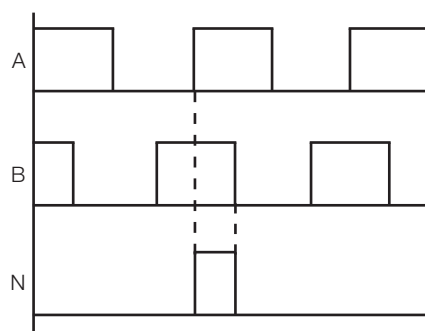


Figura 10.4: Sequência de pulsos B → A

P00344 - Habilitação da Geração do Alarme do Driver de Saída do Simulador de Encoder

Faixa:	0 a 32767	Padrão:	10
Propriedades:	AC - Acessório		

Descrição:

Um valor maior que zero neste parâmetro habilita a geração do alarme A0214. Este alarme acontece nas seguintes condições:

- Simulador de encoder não alimentado.
- Alimentação do simulador de encoder fora da faixa especificada.
- Sobrecarga/curto-circuito na saída do simulador de encoder.

O valor programado no parâmetro é o tempo em ms que o servoconversor aguarda antes de começar a monitorar esta falha. Este tempo é útil quando o simulador de encoder é alimentado depois do servoconversor e durante este tempo em que o simulador de encoder não foi alimentado ainda não se quer a geração do alarme.

10.6 VENTILADOR DE POTÊNCIA
P00352 - Controle do Ventilador da Potência

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Determina o controle usado para acionar o ventilador da potência, possibilitando ao usuário escolher entre o controle do ventilador ser por software (somente quando atingir uma determinada temperatura) ou habilitar o ventilador continuamente.

Tabela 10.22: Controle do ventilador de potência

P00352	Controle do Ventilador
0	Controle por temperatura
1	Liga ventilador

10.7 SENSOR DE POSIÇÃO DO MOTOR

P00360 - Sensor de Posição Instalado no Motor

Faixa:	0 a 5	Padrão:	0
Propriedades:	PP - Pressione P para validar		

Descrição:

Se o sensor de posição instalado no motor não for o resolver este parâmetro deve ser configurado conforme o sensor que estiver instalado.

Tabela 10.23: Sensor de posição instalado no motor

P00360	Sensor
0	Resolver
1	Encoder Hiperface® DSL
2	Encoder EnDat
3	Resevado
4	Resevado
5	Resevado

P00361 - Versão do Módulo de Encoder

Faixa:	0,00 a 655,35	Padrão:	-
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Indica a versão do módulo de entrada de encoder.

P00362 - Número de Voltas do Encoder

Faixa:	0 a 65535	Padrão:	0
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Este parâmetro indica o número de voltas do encoder do motor conectado ao acessório de entrada de encoder caso o encoder seja do tipo "multi-turn".

Este parâmetro só é utilizado quando o dispositivo de realimentação do motor não é o resolver.

P00363 - Resolução do Encoder

Faixa:	0 a 26	Padrão:	0
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Este parâmetro indica a resolução do encoder do motor conectado ao acessório de entrada de encoder.

Este parâmetro só é utilizado quando o dispositivo de realimentação do motor não é o resolver.

P00365 - Temperatura do Encoder

Faixa:	-32767 a 32767	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Este parâmetro indica a temperatura do encoder do motor conectado ao acessório de entrada de encoder.

Este parâmetro só é utilizado quando o dispositivo de realimentação do motor não é o resolver.

P00368 - Senha de Manutenção do Encoder

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Este parâmetro permite a modificação de ajustes relativos ao encoder do motor conectado ao acessório de entrada de encoder, os quais são de uso exclusivo de manutenção.

Este parâmetro só é utilizado quando o dispositivo de realimentação do motor não é o resolver.

P00369 - Posição Elétrica do Eixo do Motor

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Este parâmetro indica a posição elétrica do eixo do motor fornecida pelo dispositivo de realimentação de posição conectado no mesmo.

P00370 - Reservado

Faixa:	Reservado	Padrão: Reservado
Propriedades:		

P00371 - Reservado

Faixa:	Reservado	Padrão: Reservado
Propriedades:		

P00372 - Reservado

Faixa:	Reservado	Padrão: Reservado
Propriedades:		

P00373 - Reservado

Faixa:	Reservado	Padrão: Reservado
Propriedades:		

P00374 - Alinha Eixo do Motor

Faixa: -32767 a 32767 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Este parâmetro permite o alinhamento do eixo do motor e é de uso exclusivo de manutenção.

P00375 - Reservado

Faixa: Reservado **Padrão:** Reservado
Propriedades:

P00376 - Reservado

Faixa: Reservado **Padrão:** Reservado
Propriedades:

P00377 - Filtro Para Falha Cabo de Encoder

Faixa: 0 a 32767 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura
 AC - Acessório

Descrição:

Número de vezes que a falha do cabo de encoder pode ocorrer antes que a falha F01205 seja gerada.

P00378 - Quantidade de Falhas Cabo de Encoder

Faixa: 0 a 65535 **Padrão:** -
Propriedades: RO - Somente Leitura
 AC - Acessório

Descrição:

Indica a quantidade de falhas do cabo de encoder ocorridas.

P00379 - Reservado

Faixa: Reservado **Padrão:** Reservado
Propriedades:

P00380 - Reservado

Faixa: Reservado **Padrão:** Reservado
Propriedades:

P00381 - Reservado

Faixa: Reservado **Padrão:** Reservado
Propriedades:

P00382 - Reservado

Faixa: Reservado

Padrão: Reservado

Propriedades:

P00383 - Reservado

Faixa: Reservado

Padrão: Reservado

Propriedades:

P00384 - Reservado

Faixa: Reservado

Padrão: Reservado

Propriedades:

11 PARÂMETROS DO MOTOR/CONTROLE DE CORRENTE

Neste grupo de parâmetros, encontram-se informações relacionadas às informações e características relacionadas ao motor e ao controle de corrente deste, tais como ganhos, velocidade e corrente nominal do motor, etc.

P00385 - Modelo do Servomotor

Faixa: 0 a 99 **Padrão:** 24
Propriedades: PP - Pressione P para validar

Descrição:

Seleciona qual o modelo do servomotor que está conectado ao servoconversor, conforme [Tabela 11.1 na página 11-1](#) e carrega os valores correspondentes nos parâmetros P00392 ao P00424.

Tabela 11.1: Seleção do modelo do servomotor

P00385	Modelo do Servomotor - (220 V a 230 V)	P00385	Modelo do Servomotor - (380 V a 480 V)
0	Nenhum modelo selecionado	50	Reservado
1	Reservado	51	Reservado
2	Reservado	52	Reservado
3	SWA 562-2,5-20	53	Reservado
4	SWA 562-3,8-20	54	Reservado
5	SWA 562-6,1-20	55	SWA 564-6,1-20
6	SWA 562-8,0-20	56	SWA 564-8,0-20
7	SWA 712-9,3-20	57	SWA 714-9,3-20
8	SWA 712-13-20	58	SWA 714-13-20
9	SWA 712-15-20	59	SWA 714-15-20
10	SWA 712-19-20	60	SWA 714-19-20
11	SWA 712-22-20	61	SWA 714-22-20
12	SWA 712-25-20	62	SWA 714-25-20
13	Reservado	63	Reservado
14	Reservado	64	Reservado
15	Reservado	65	SWA 714-40-20
16	SWA 712-13-25	66	Reservado
17	Reservado	67	Reservado
18	Reservado	68	SWA 1004-50-28
19	SWA 402-0,8-30	69	Reservado
20	SWA 402-1,6-30	70	Reservado
21	SWA 402-2,6-30	71	Reservado
22	SWA 562-2,5-30	72	SWA 564-2,5-30
23	SWA 562-4,0-30	73	SWA 564-4,0-30
24	SWA 562-6,1-30	74	SWA 564-6,1-30
25	SWA 562-7,0-30	75	SWA 564-7,0-30
26	SWA 712-9,3-30	76	SWA 714-9,3-30
27	SWA 712-13-30	77	SWA 714-13-30
28	SWA 712-15-30	78	SWA 714-15-30
29	SWA 712-19-30	79	SWA 714-19-30
30	Reservado	80	Reservado
31	Reservado	81	SWA 714-26,5-30
32	Reservado	82	SWA 714-34-30
33	Reservado	83	Reservado
34	Reservado	84	Reservado
35	Reservado	85	Reservado
36	Reservado	86	Reservado
37	SWA 402-1,6-60	87	Reservado
38	SWA 402-2,6-60	88	SWA 404-2,6-60
39	SWA 562-2,5-60	89	SWA 564-2,5-60
40	SWA 562-3,6-60	90	SWA 564-3,6-60
41	SWA 562-5,5-60	91	SWA 564-5,5-60
42	SWA 562-6,5-60	92	SWA 564-6,5-60
43	Reservado	93	Reservado
44	Reservado	94	Reservado
45	Reservado	95	Reservado
46	Reservado	96	Reservado
47	Reservado	97	Reservado
48	Reservado	98	Reservado
49	Reservado	99	Reservado

Nota: Quando P00385 = 0, os parâmetros P00392 a P00421 não são carregados, permanecendo o valor setado previamente.

P00390 - Filtro da Referência de Iq (Fc em Hz)

Faixa:	0 a 4000	Padrão:	4000
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Frequência de corte do filtro passa baixas aplicado na referência de torque (Iq). Se for colocado 0 neste parâmetro este filtro não é aplicado.

P00392 ⁽³⁾ - Ganho Proporcional do PID de Corrente Iq (Kp)

Faixa:	0 a 32767	Padrão:	1343
---------------	-----------	----------------	------

P00393 ⁽³⁾ - Ganho Integral do PID de Corrente Iq (Ki)

Faixa:	0 a 32767	Padrão:	75
---------------	-----------	----------------	----

P00395 ⁽³⁾ - Ganho Proporcional do PID de Corrente Id (Kp)

Faixa:	0 a 32767	Padrão:	1959
---------------	-----------	----------------	------

P00396 ⁽³⁾ - Ganho Integral do PID de Corrente Id (Ki)

Faixa:	0 a 32767	Padrão:	597
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Estes ganhos são referentes ao controle PID de corrente.

P00398 ⁽³⁾ - Compensação de Fase com wr

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:	8192
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

É uma compensação para o atraso de fase devido à velocidade.

P00399 ⁽³⁾ - Offset do Resolver

Faixa:	0 a 32767	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Compensa eventuais diferenças entre a posição zero do resolver e a posição zero do servomotor.

P00401 ⁽³⁾ - Corrente Nominal do Motor

Faixa:	0,0 a 999,9	Padrão:	8,5
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Este parâmetro apresenta o valor da corrente nominal do motor em Arms.

P00402 ⁽³⁾ - Velocidade Nominal do Motor

Faixa:	0 a 9999	Padrão:	3000
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Apresenta a velocidade nominal do motor em rpm.

P00407 ⁽³⁾ - p/2: Número de Pares de Polos do Motor

Faixa:	0 a 16	Padrão:	4
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o número de pares de polos do servomotor utilizado (número de polos / 2)

P00409 ⁽³⁾ - Resistência de Linha do Estator do Motor (Rs em Ω)

Faixa:	0,000 a 32,767	Padrão:	1,200
---------------	----------------	----------------	-------

P00414 ⁽³⁾ - Indutância de Linha do Eixo do Motor (Lq em mH)

Faixa:	0,00 a 327,67	Padrão:	7,09
---------------	---------------	----------------	------

P00415 ⁽³⁾ - Indutância de Linha do Eixo do Motor (Ld em mH)

Faixa:	0,00 a 327,67	Padrão:	5,98
---------------	---------------	----------------	------

P00416 ⁽³⁾ - Constante de Tensão Gerada pelo Motor (ke em Vrms/Krpm)

Faixa:	0,00 a 3276,7	Padrão:	51,2
---------------	---------------	----------------	------

P00417 ⁽³⁾ - Constante de Torque (kt em Nm/A)

Faixa:	0,000 a 32,767	Padrão:	0,718
---------------	----------------	----------------	-------

P00418 ⁽³⁾ - Inércia do Eixo do Servomotor (J em g.m²)

Faixa:	0,000 a 32,767	Padrão:	0,497
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Parâmetros referentes a características elétricas e mecânicas do motor.

P00421 - Inércia da Carga Acoplada (J em g.m²)

Faixa:	0,00 a 327,67	Padrão:	0,0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Inércia estimada do sistema refletida ao eixo do motor. Este valor é estimado durante a execução da função auto-tuning e serve apenas com referência não devendo ser usado como dado de projeto, para isto deve-se usar a inércia calculada do projeto mecânico. Este parâmetro é utilizado no feedforward de iq (ver P00170).

⁽³⁾ Os parâmetros referenciados recebem os valores correspondentes ao motor setado no parâmetro P00385. Quando P00385 = 0, esses parâmetros permanecem inalterados.

P00422 - Parâmetro Reservado

P00423 - Parâmetro Reservado

P00424 - Parâmetro Reservado

P00426 - Parâmetro Reservado

P00427 - Parâmetro Reservado

P00428 - Parâmetro Reservado

Faixa: Reservado

Padrão: Reservado

Propriedades:

Descrição:

Parâmetro reservado.

12 FUNÇÕES ESPECIAIS

Os parâmetros seguintes são referentes a funções especiais, como os contadores rápidos (padrão e entradas de encoder), posição de referência do usuário, função STOP, etc. Através dos parâmetros a seguir pode-se configurar a função especial selecionada para operar conforme o desejado.

12.1 POSIÇÃO ABSOLUTA

Há a possibilidade de definir valores para a posição absoluta de referência do usuário, a partir dos parâmetros listados abaixo. Nos parâmetros P00492 e P00493 define-se o valor da fração de volta e número de voltas que compõem a posição absoluta. O parâmetro P00490 é o responsável por carregar esses valores pré-programados nos parâmetros P00052 e P00053 respectivamente.

P00490 - Carrega Posição Absoluta

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Na borda de subida deste parâmetro, os parâmetros referente à posição absoluta P00052 e P00053, recebem os valores programados em P00492 e P00493 respectivamente.

P00492 - Fração de Volta Definida pelo Usuário

Faixa:	-16383 a 16383	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o valor da fração de volta de referência definido pelo usuário conforme [Tabela 12.1 na página 12-1](#). Para carregar o valor definido, ver P00490.

P00493 - Número de Voltas Definida pelo Usuário

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o valor do número de voltas de referência definido pelo usuário conforme [Tabela 12.1 na página 12-1](#). Para carregar o valor definido, ver P00490.

Tabela 12.1: Valores ilustrativos para posição do usuário - voltas e fração de volta

Ângulo	-720°	-540°	-360°	-180°	-90°	0°	90°	180°	360°	540°	720°
P00052	-2	-1	-1	0	0	0	0	0	1	1	2
P00053	0	-8192	0	-8192	-4096	0	4096	8192	0	8192	0

Nota: Os parâmetros P00492 e P00493 devem ter o mesmo sinal (caso sejam diferentes de zero). Caso houver incompatibilidade de sinal, ao tentar carregar esses parâmetros para referência do usuário, irá ocorrer o alarme A00101 e os valores não serão carregados, sendo que este alarme também pode ser gerado por incompatibilidade de sinal nos parâmetros P00127, P00128, P00129 e P00130.

12.2 CONTADOR RÁPIDO PADRÃO

O servoconversor SCA06 disponibiliza três entradas digitais em sua versão padrão, sendo que duas delas, a entrada DI1 e DI2, podem ser usadas como contadores rápidos, conforme programação de P00300 e P00301. Os parâmetros P00056 e P00057 apresentam o valor do contador. A DI3 (P00302) pode ser programada para armazenar o valor do contador na transição positiva ou negativa da DI. O valor armazenado é apresentado nos parâmetros P01014 e P01015.

Estas três entradas digitais possuem hardware especial para capturar rapidamente transições nas mesmas. Os tempos de subida e descidas das DIs padrão podem ser observados na [Figura 3.3 na página 3-3](#).

P00500 - Modo de Contagem - Contador Rápido Padrão

Faixa: 0 a 4 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Este parâmetro define qual o tipo de contagem que será utilizada, conforme [Tabela 12.2 na página 12-2](#).

Tabela 12.2: Modo de contagem

P00500	Modo de Contagem	Descrição
0	Desabilitado	-
1	Quadratura	Conta pulsos A e B em quadratura (ver Tabela 12.1 na página 12-1)
2	Pulso e direção	Canal A recebe os pulsos e B a direção (ver Figura 12.2 na página 12-2)
3	Pulso A+ / Pulso B-	Quando recebe pulsos em A, incrementa contador. Quando recebe pulsos em B, decrementa contador (ver Figura 12.3 na página 12-3)
4	Pulso A+	Conta apenas os pulsos do canal A (ver Figura 12.4 na página 12-3)

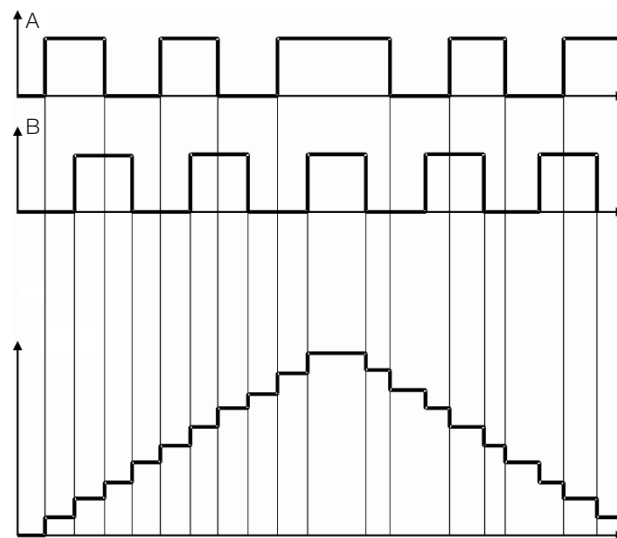


Figura 12.1: Modo de contagem em quadratura. Pulso A e Pulso B (formas de onda superiores) e saída do contador (forma de onda inferior)

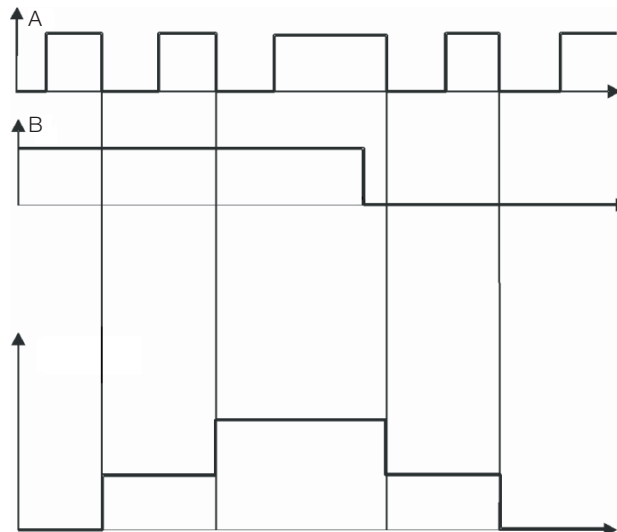


Figura 12.2: Modo de contagem - Pulso e direção. Pulso A e Pulso B (formas de onda superiores) e Saída do contador (forma de onda inferior)

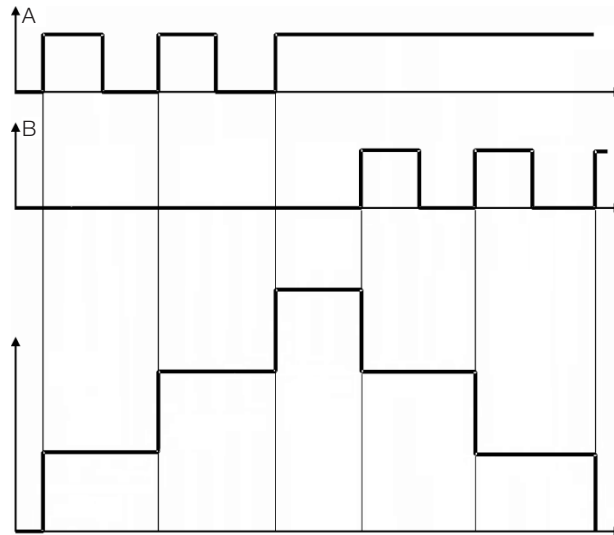


Figura 12.3: Modo de contagem - Pulso A incrementa, Pulso B decrementa. Pulso A e Pulso B (formas de onda superiores) e saída do contador (forma de onda inferior)

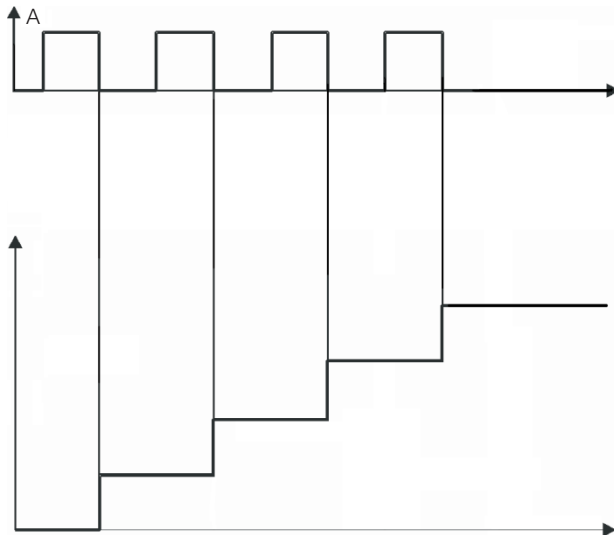



Figura 12.4: Modo de contagem - Pulso A incrementa. Pulso A (forma de onda superior) e saída do contador (forma de onda inferior)

P00502 - Carrega Valor no Contador Rápido Padrão

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Na borda de subida deste parâmetro, o contador receberá os valores programados nos parâmetros P00503 e P00504. Vide parâmetros P00056 e P00057.



ATENÇÃO! Quando o contador estiver sendo utilizado pelo bloco MC_GearIn ou MC_GearInPos, não deve ser atualizado o valor do contador sob risco de deslocamento brusco do motor.

P00503 - Valor do Contador Rápido Padrão - Parte Low

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Valor correspondente aos 16 bits menos significativos que será enviado para a parte baixa do contador na borda de subida do parâmetro P00502. Vide parâmetros P00056 e P00057.

P00504 - Valor do Contador Rápido Padrão - Parte High

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Valor correspondente aos 16 bits mais significativos que será enviado para a parte alta do contador na borda de subida do parâmetro P00502. Vide parâmetros P00056 e P00057.

P00506 - Número de Pulsos/Volta do Contador Rápido Padrão

Faixa:	1 a 65535	Padrão: 1024
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Valor correspondente ao número de pulsos por volta do contador padrão.

P00507 - Filtro de Velocidade do Contador (Fc em Hz)

Faixa:	1 a 4000	Padrão: 500
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Frequência de corte do filtro passa baixas do estimador de velocidade do contador rápido. Quando utilizados os blocos ladder MC_GearIn e MC_GearInPos com o mestre programado para entrada rápida (contador rápido) a velocidade estimada usada por este blocos é filtrada por este filtro. Quanto maior esta frequência menor o erro de lag (de seguimento) e maior o ruído sonoro.

P00508 - Período de Cálculo da Velocidade do Contador Padrão (em ms)

Faixa:	0,1 a 100,0	Padrão: 1.0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Período em que é feito o diferencial da posição para o cálculo da velocidade do contador.

P00510 - Modo de Contagem - Contador Rápido 1

Faixa:	0 a 3	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Este parâmetro define qual o tipo de contagem que será utilizada pelo contador rápido 1, conforme [Tabela 12.3 na página 12-5](#).

Tabela 12.3: Modo de contagem

P00510	Modo de Contagem	Descrição
0	Desabilitado	-
1	Quadratura	Conta pulsos A e B em quadratura (ver Figura 12.1 na página 12-2)
2	Pulso e direção	Canal A recebe os pulsos e B a direção (ver Figura 12.2 na página 12-2)
3	Pulso A+ / Pulso B-	Quando recebe pulsos em A, incrementa contador. Quando recebe pulsos em B, decrementa contador (ver Figura 12.3 na página 12-3)

P00511 - Opções do Pulso Nulo Z1 - Contador Rápido 1

Faixa:	0 a 5	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Este parâmetro define qual a ação que será executada quando ocorrer um pulso nulo na entrada de encoder 1, conforme [Tabela 12.4 na página 12-5](#). Os valores armazenados serão exibidos nos parâmetros P01016 e P01017.

Tabela 12.4: Opções do pulso nulo

P00511	Opções do Pulso Nulo
0	Desabilitado
1	Reseta contador 1
2	Armazena contador 1 na borda de subida de Z1
3	Armazena contador 1 na borda de descida de Z1
4	Armazena contador 2 na borda de subida de Z1
5	Armazena contador 2 na borda de descida de Z1

P00512 - Carrega Valor no Contador Rápido 1

Faixa:	0 e 1	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Na borda de subida deste parâmetro, o contador rápido 1 receberá os valores programados nos parâmetros P00513 e P00514. Vide parâmetros P00058 e P00059.


ATENÇÃO!

Quando o contador estiver sendo utilizado pelo bloco MC_GearIn ou MC_GearInPos, não deve ser atualizado o valor do contador sob risco de deslocamento brusco do motor.

P00513 - Valor do Contador Rápido 1 - Parte Low

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Valor correspondente aos 16 bits menos significativos que será enviado para a parte baixa do contador rápido 1 na borda de subida do parâmetro P00512. Vide parâmetros P00058 e P00059.

P00514 - Valor do Contador Rápido 1 - Parte High

Faixa:	0 a 65535	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Valor correspondente aos 16 bits mais significativos que será enviado para a parte alta do contador rápido 1 na borda de subida do parâmetro P00512. Vide parâmetros P00058 e P00059.

P00516 - Número de Pulsos/Volta do Contador Rápido 1

Faixa:	0 a 65535	Padrão:	1024
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Valor correspondente ao número de pulsos por volta do contador rápido 1.

P00517 - Filtro de Velocidade do Contador Rápido 1 (Fc em Hz)

Faixa:	1 a 4000	Padrão:	500
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Valor correspondente ao filtro de velocidade do contador rápido 1. Ver P00507.

P00518 - Período de Cálculo da Velocidade do Contador Rápido 1 (em ms)

Faixa:	0,1 a 100,0	Padrão:	1.0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Período em que é feito o diferencial da posição para o cálculo da velocidade do contador.

P00519 - Habilita Erro Relativo à Entrada de Encoder 1

Faixa:	0 a 2	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Habilita a geração de alarme ou falha, caso não houver sinal em um dos canais diferenciais da entrada de encoder 1.

As opções para habilitar o erro são descritas na [Tabela 12.5 na página 12-6](#).

Tabela 12.5: Opções do erro

P00519	Opções do Erro
0	Desabilitado
1	Gera Alarme
2	Gera Falha



ATENÇÃO!

Somente deve ser habilitado o erro quando o houver sinais diferenciais nas entradas A1, B1 e Z1.

P00520 - Modo de Contagem - Contador Rápido 2

Faixa:	0 a 3	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Este parâmetro define qual o tipo de contagem que será utilizada pelo contador rápido 2, conforme [Tabela 12.3 na página 12-5](#).

P00521 - Opções do Pulso Nulo Z2 - Contador Rápido 2

Faixa:	0 = Desabilitado 1 = Reseta Contador 2 = Armazena Contador 2 na Borda de subida Z2 3 = Armazena Contador 2 na Borda de descida Z2 4 = Armazena Contador 1 na Borda de subida Z2 5 = Armazena Contador 1 na Borda de descida Z2	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Este parâmetro define qual a ação que será executada quando ocorrer um pulso nulo na entrada de encoder 2. Os valores armazenados serão exibidos nos parâmetros P01018 e P01019.

P00522 - Carrega Valor no Contador Rápido 2

Faixa:	0 e 1	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Na borda de subida deste parâmetro, o contador rápido 2 receberá os valores programados nos parâmetros P00523 e P00524. Vide parâmetros P00060 e P00061.


ATENÇÃO!

Quando o contador estiver sendo utilizado pelo bloco MC_GearIn ou MC_GearInPos, não deve ser atualizado o valor do contador sob risco de deslocamento brusco do motor.

P00523 - Valor do Contador Rápido 2 - Parte Low

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Valor correspondente aos 16 bits menos significativos que será enviado para a parte baixa do contador rápido 2 na borda de subida do parâmetro P00522. Vide parâmetros P00060 e P00061.

P00524 - Valor do Contador Rápido 2 - Parte High

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Valor correspondente aos 16 bits mais significativos que será enviado para a parte alta do contador rápido 2 na borda de subida do parâmetro P00522. Vide parâmetros P00060 e P00061.

P00526 - Número de Pulsos/Volta do Contador Rápido 2

Faixa:	0 a 65535	Padrão:	1024
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Valor correspondente ao número de pulsos por volta do contador rápido 2.

P00527 - Filtro de Velocidade do Contador Rápido 2 (Fc em Hz)

Faixa:	1 a 4000	Padrão:	500
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Valor correspondente ao filtro de velocidade do contador rápido 2. Ver P00507.

P00528 - Período de Cálculo da Velocidade do Contador Rápido 2 (em ms)

Faixa:	0,1 a 100,0	Padrão:	1.0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Período em que é feito o diferencial da posição para o cálculo da velocidade do contador.

P00529 - Habilita Erro Relativo à Entrada de Encoder 2

Faixa:	0 a 2	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Habilita a geração de alarme ou falha, caso não houver sinal em um dos canais diferenciais da entrada de encoder 2.

As opções para habilitar o erro são descritas na [Tabela 12.5 na página 12-6](#).



ATENÇÃO!

Somente deve ser habilitado o erro quando o houver sinais diferenciais nas entradas A2, B2 e Z2.

12.3 FUNÇÃO STOP

As entradas digitais podem ser programadas para a função STOP, a qual tem como objetivo realizar uma parada de emergência. Esta função está disponível nos modos de torque, velocidade, Ladder, CANopen e Profibus (Ver P00202). Quando o servoconversor está programado para operar no modo Ladder, ao ativar a função STOP todos os blocos de movimento são cancelados.

A função STOP pode ser acionada através de uma borda ou nível, conforme opção do parâmetro P00531. A opção da função STOP acionada por borda somente deverá ser usada quando o modo de controle for via Ladder (P00202 = 4).

P00531 - Função STOP: Nível ou Borda

Faixa: 0 e 1 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Configura o modo de acionamento da função STOP, conforme opções da [Tabela 12.6 na página 12-9](#).

Tabela 12.6: Função STOP

P00531	Função STOP
0	Acionamento da função STOP por nível
1	Acionamento da função STOP por borda (somente quando P00202 = 4)

A função STOP programada para acionamento por borda (de subida ou descida, de acordo com a função programada na DI correspondente) funciona da seguinte maneira: ao ocorrer uma borda na entrada programada para a função STOP o servomotor irá desacelerar seguindo a rampa programada em P00105 até atingir a velocidade zero e irá cancelar todos os blocos de movimento.

Quando programada a função STOP por nível, ao ser detectado o nível programado o servomotor irá desacelerar seguindo a rampa programada em P00105 até atingir a velocidade zero. Mesmo que ocorra apenas um pequeno pulso, ao ser detectado o nível configurado, o servomotor irá seguir a rampa até atingir a velocidade zero.

Quando estiver operando em modo ladder, todos os blocos de movimento serão cancelados e qualquer movimento só poderá ser acionado novamente se a entrada digital correspondente não estiver no nível programado para acionar o STOP.

Quando estiver executando o controle pelo drive (P00202 = 1 ou P00202 = 2), enquanto a entrada digital estiver no nível programado, o eixo ficará parado. No momento em que a função for desativada, o servomotor vai para a velocidade ou torque de referência sem seguir nenhuma rampa.

Durante a execução da função STOP mesmo que o Lag ultrapasse o valor programado não ocorrerá erro de Lag.

Se a função STOP for acionada por erro de comunicação (ver parâmetro P00662) para liberar o STOP deve-se realizar um reset de falha ou desabilitar o servoconversor.

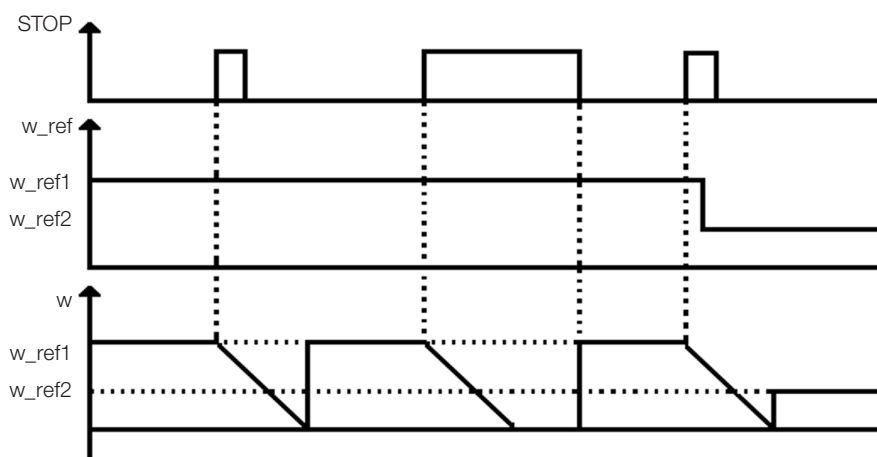


Figura 12.5: Exemplo da função STOP acionada por nível

12.4 FUNÇÃO FIM DE CURSO

O objetivo da função fim de curso é limitar a execução do movimento do servomotor quando for acionada a entrada digital configurada. Esta função está disponível nos modos de velocidade, Ladder e CANopen (Ver P00202).

A função fim de curso é acionada pelo nível da entrada digital programada. É possível escolher se a função fim de curso irá limitar o posicionamento no sentido horário ou anti-horário, e também se o nível que acionará essa função será nível alto ou baixo na entrada digital correspondente.

A função fim de curso limita o movimento, forçando a referência de velocidade para zero, quando a mesma tentar movimentar o servomotor no sentido da limitação ativa. Como essa atuação é em referência de velocidade pode existir um offset de velocidade no sentido da limitação ativa em função dos ganhos de velocidade setados.

12.5 FUNÇÃO TRACE

A função trace é utilizada para registrar até 6 (seis) variáveis de interesse do SCA06 (como corrente, tensão, velocidade, etc) quando ocorre um determinado evento no sistema. Este evento no sistema, por desencadear o processo de armazenamento das variáveis, é chamado de "trigger" (disparo) e o usuário pode definir até 3 (três) condições de trigger e a lógica a ser usada nos mesmos (lógica AND ou OR).

As variáveis armazenadas podem ser vistas sob a forma de gráficos utilizando o software SuperDrive G2 executado em um PC conectado via USB ou via serial ao SCA06.

A seguir são apresentados os parâmetros relacionados com a função trace.

P00550 - Fonte do Trigger 1

P00553 - Fonte do Trigger 2

Faixa:	0 a 48	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Seleciona qual variável que será utilizada como fonte do trigger para a função Trace. A [Tabela 12.7 na página 12-11](#) apresenta as opções para fonte do trigger.

Tabela 12.7: Fonte do Trigger

P00550/P00553	Fonte do Trigger
0	Desabilitado
1	Entrada analógica 1
2	Entrada analógica 2
3 - 5	Reservado
6	Velocidade
7	Número de voltas (posição mecânica)
8	Fração de voltas (posição mecânica)
9	Posição elétrica do Rotor
10	Iq
11	Id
12	Vq
13	Vd
14	Reservado
15	Iv
16	Iw
17	Vu
18	Vv
19	Vw
20	Tensão do Link DC
21	Reservado
22	Referência de Iq
23	Referência de Id
24	Referência de velocidade
25 - 26	Reservado
27	Referência de Jerke - Eixo Real
28	Referência de aceleração - Eixo real
29	Referência de velocidade - Eixo real
30	Referência de posição (número de volta) - Eixo real
31	Referência de posição (fração de volta) - Eixo real
32	Erro de Iag
33	Reservado
34	Referência de Jerke - Eixo Virtual
35	Referência de aceleração - Eixo virtual
36	Referência de velocidade - Eixo virtual
37	Referência de posição (número de volta) - Eixo virtual
38	Referência de posição (fração de volta) - Eixo virtual
39	Contador rápido padrão
40	Contador rápido 1
41	Contador rápido 2
42	Velocidade do contador rápido padrão
43	Velocidade do contador rápido 1
44	Velocidade do contador rápido 2
45	Reservado
46	Palavra de Status do Drive
47 - 48	Reservado

P00551 - Valor do Trigger 1
P00554 - Valor do Trigger 2
Faixa: -32768 a 32767

Padrão: 0

Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Define o valor de comparação para a variável selecionada em P00550/P00553.

Nota: Os parâmetros referentes ao valor do trigger não possuem casas decimais, no entanto, quando a fonte do trigger escolhida for corrente ou referência de corrente (opções 10, 11, 15, 16, 22, 23, 28 e 35), o usuário deve entrar com o valor considerando a casa decimal. Por exemplo: Seleciona-se como fonte do trigger a corrente Iq e o valor de comparação escolhido é 1,5 A. Portanto: P00550 = 10 (Iq) e P00551 = 15 (1,5 A).

P00552 - Condição do Trigger 1

P00555 - Condição do Trigger 2

Faixa: 0 e 1 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Seleciona qual a condição para iniciar a aquisição dos sinais, conforme [Tabela 12.8 na página 12-12](#).

Tabela 12.8: Condição do Trigger

P00552/P00555	Condição do Trigger
0	Maior ou igual ao valor de referência
1	Menor ou igual ao valor de referência

P00556 - Fonte do Trigger 3

Faixa: 0 a 1049 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Seleciona um dos parâmetros do SCA06 para ser usado como fonte do trigger 3.

P00557 - Valor do Trigger 3

Faixa: -32768 a 32767 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Define o valor de comparação para o parâmetro selecionado em P00556.

Nota: O parâmetro referente ao valor do trigger 3 não possui casas decimais, no entanto, quando o parâmetro escolhido para ser a fonte do trigger 3 contiver casas decimais, o usuário deve entrar com o valor considerando a casa decimal. Por exemplo: Seleciona-se como fonte do trigger o parâmetro P01001 (Tempo de Scan) e o valor de comparação escolhido é 1,0 ms. Portanto: P00556 = 1001 e P00557 = 10 (1,0 ms).

P00558 - Condição do Trigger 3

Faixa: 0 e 1 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Seleciona qual a condição para iniciar a aquisição dos sinais, conforme [Tabela 12.8 na página 12-12](#).

P00559 - Pré - Trigger

Faixa: 0 a 100 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Define o percentual de dados que serão registrados antes da ocorrência do trigger.

Por exemplo, se for configurado o valor de 75 % (P00559 = 75), o sinal apresentado será composto por 75 % do sinal armazenado antes do evento e os demais 25 % após o evento do trigger.

P00560 - Lógica Entre os Triggers

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Seleciona qual a lógica que será usada para que o trigger possa ocorrer. As opções disponíveis para lógica do trigger estão descritas na [Tabela 12.9 na página 12-13](#).

Tabela 12.9: Lógica entre os Triggers

P00560	Lógica entre os Triggers
0	Lógica OR
1	Lógica AND

Exemplo: Supondo que os parâmetros programados para o trigger sejam os descritos abaixo:

Parâmetros Trigger 1	Parâmetros Trigger2	Parâmetros Trigger 3
P00550 = 6 (Velocidade)	P00553 = 10 (Iq)	P00556 = 0004 (P00004 Vlink)
P00551 = 1000	P00554 = 15	P00557 = 300
P00552 = 0	P00555 = 0	P00558 = 0

Se selecionada a lógica OR, qualquer uma das condições que ocorrer irá disparar o trigger, ou seja se a velocidade ficar maior que 1000 rpm, ou se a corrente Iq ficar maior que 1,5 A ou se o parâmetro P00004 (tensão do link) ficar maior que 300 V, irá ocorrer o trigger.

Se selecionada a lógica AND, será necessário que todas as condições de trigger selecionados sejam satisfeitas para que o evento de trigger seja disparado. Ou seja, em um mesmo momento será necessário que a velocidade seja maior que 1000 rpm e que a corrente Iq seja maior que 1,5 A e que o parâmetro P00004 (tensão do link) seja maior que 300 V para que o trigger possa ocorrer.

P00561 - CH1: Canal 1 do Trace
P00562 - CH2: Canal 2 do Trace
P00563 - CH3: Canal 3 do Trace
P00564 - CH4: Canal 4 do Trace
P00565 - CH5: Canal 5 do Trace

Faixa:	0 a 50	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Seleciona quais os sinais que serão registrados nos canais 1 ao 5 da função trace. As opções para canais do Trace podem ser visualizadas na [Tabela 12.10 na página 12-14](#).

Tabela 12.10: Opções dos canais do Trace

P00561 a P00565	Opções
0	Desabilitado
1	Entrada analógica 1
2	Entrada analógica 2
3 - 5	Reservado
6	Velocidade
7	Velocidade filtrada
8	Posição Mecânica
9	Posição elétrica
10	Iq (corrente de torque)
11	Id
12	Vq
13	Vd
14	Reservado
15	Iv
16	Iw
17	Vu
18	Vv
19	Vw
20	V Link DC
21	Reservado
22	Referência de Iq (corrente de torque)
23	Referência de Id
24	Referência de velocidade
25	Feedforward de Iq
26	Reservado
27	Ref. Jerke (Real)
28	Ref. Acel (Real)
29	Ref. Veloc. (Real)
30	Ref. Posição (Real)
31	Reservado
32	Erro de Lag
33	Reservado
34	Ref. Jerke (Virtual)
35	Ref. Acel (Virtual)
36	Ref. Veloc. (Virtual)
37	Ref. Posição (Virtual)
38	Reservado
39	Valor do contador rápido padrão
40	Valor do contador rápido 1
41	Valor do contador rápido 2
42	Velocidade do contador rápido padrão
43	Velocidade do contador rápido 1
44	Velocidade do contador rápido 2
45	Velocidade do Resolver
46	Palavra de Status
47 - 50	Reservado

P00566 - CH6: Canal 6 do Trace

Faixa: 0 a 1249

Padrão: 0

Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Seleciona qual o parâmetro que será registrado no canal 6 da função trace. No canal 6, só é possível visualizar parâmetros.

P00568 - Força Trigger

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Na transição positiva desse parâmetro ocorre o evento do trigger, independente de qualquer outra condição selecionada nos parâmetros P00550 a P00560.

P00569 - Período de Amostragem

Faixa:	1 a 1000	Padrão:	1
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Define o período de amostragem da função trace como um múltiplo de 100 µs.

Por exemplo: Se programar P00569 = 3, o período de amostragem da função trace será de 300 µs.

P00571 - Inicia Trace

Faixa:	0 e 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Na transição positiva desse parâmetro, inicia a espera pelo trigger da função trace.

Quando P00571 = 0, a função trace retorna para o status desligado, possibilitando ao usuário iniciar uma nova aquisição.

P00576 - Estado da Função Trace

Faixa:	0 a 3	Padrão:	0
Propriedades:	RO - Leitura		

Descrição:

Indica qual o estado atual da função trace conforme [Tabela 12.11 na página 12-15](#).

Tabela 12.11: Estado da função Trace

P00561 a P00565	Opções
0	Desabilitado
1	Esperando
2	Ocorreu Trigger
3	Concluído

P00577 - Indicação do Tempo Total do Trace

Faixa:	0,000 a 32,767	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Leitura	

Descrição:

Indica qual o tempo total para armazenar todos os canais ativos da função trace.

Exemplo da Função Trace - Com o objetivo de visualizar o comportamento dos sinais da Velocidade, Posição Mecânica e Iq, no instante em que a velocidade do motor atingir um valor mínimo de 1000 rpm, considerando um período de amostragem de 200 µs e com pré-trigger de 40 %, faz-se a seguinte configuração para utilizar a função Trace:

- P00550 = 6 (Fonte do trigger = velocidade).
- P00551 = 1000 (Valor de comparação do trigger = 1000 rpm).
- P00552 = 0 (Condição do Trigger = maior ou igual que valor de comparação).
- P00559 = 40 (Pré-trigger = 40 %).
- P00561 = 6 (Canal 1 do Trace = Velocidade).
- P00562 = 8 (Canal 2 do Trace = Posição Mecânica).
- P00563 = 10 (Canal 3 do Trace = Iq).
- P00569 = 2 (Período de amostragem = 200 µs).
- P00571 = 1 (Inicia Trace).

Na borda de subida do parâmetro P00571, os sinais configurados começarão a ser armazenados e aguardando a ocorrência do evento programado para o trigger (nesse caso Veloc >= 1000 rpm). Após o evento ocorrer, os sinais estarão disponíveis ao usuário, sendo que parte do sinal disponível foi armazenado antes do evento e a outra parte pós-evento, conforme programado em P00559. Nesse exemplo, 40 % do sinal apresentado foi armazenado antes do evento e os demais 60 % após o evento do trigger.

12.6 FUNÇÃO AUTO-TUNING

P00580 - Aciona Auto-tuning

Faixa:	0 e 1	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Na transição de 0 para 1 aciona a rotina de auto-tuning (o drive deve estar habilitado) a qual ajusta os ganhos kp e ki do loop de velocidade (P00161 e P00162) e estima a inércia do sistema refletida ao eixo do motor (P00421). Antes de acionar o auto-tuning deve-se programar o modelo do servomotor em P00385.

Para o correto ajuste dos ganhos e estimação da inércia, o servomotor deverá estar acoplado à carga.

Durante a execução do auto-tuning a IHM irá indicar no display a mensagem "Auto0X" onde X é o número da fase do auto-tuning e vai de 0 a 8.

Ao final do auto-tuning a mensagem "End" é mostrada no display sinalizando o fim do auto-tuning, se esta mensagem não for mostrada o auto-tuning não finalizou e os ganhos não foram corretamente salvos ou ajustados.

As funções "STOP", "Fim de Curso" e "Desabilitação" abortam o auto-tuning.

É recomendável se desabilitar o programa do usuário (P01020 = 0) antes do auto-tuning para evitar a ocorrência de falha do watchdog do aplicativo (F00829).



ATENÇÃO!

Ao acionar o auto-tuning o servomotor irá girar com elevado torque em velocidades variadas incluindo momentos de alta velocidade no sentido programado em P00582. Em determinados momentos pode haver forte vibração do eixo.

P00582 - Sentido de Giro do Auto-tuning
Faixa: 0 a 2

Padrão: 1

Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Determina em que sentido o auto-tuning irá rodar durante a sua execução, conforme [Tabela 12.12 na página 12-17](#).

Tabela 12.12: Sentido de giro do Auto-tuning

P00582	Opções
0	Não gira
1	Sentido horário (olhando o eixo do servomotor de frente)
2	Sentido anti-horário (olhando o eixo do servomotor de frente)

13 PARÂMETROS DE COMUNICAÇÃO SERIAL

Para possibilitar a comunicação serial do servoconversor com outros dispositivos, é necessário configurar alguns parâmetros básicos tal como: endereço do servoconversor, taxa de comunicação serial, seleção do protocolo a ser utilizado, etc.

Para que os parâmetros da serial estejam acessíveis ao usuário, é necessário que o acessório ECO1 esteja conectado no slot 1 ou no slot 2.


NOTA!

Para descrição completa do funcionamento da comunicação serial do servoconversor SCA06, consulte o manual de comunicação serial.

P00650 - Endereço do Servoconversor na Comunicação Serial 1 - RS-232

P00656 - Endereço do Servoconversor na Comunicação Serial 2 - RS-485

Faixa:	1 a 247	Padrão: 1
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Ajusta o endereço do servoconversor para comunicação serial.

Nota: Protocolo WegTP → Faixa de endereço de 1 a 30.
Protocolo ModBus → Faixa de endereço de 1 a 247.

P00652 - Bit Rate Serial 1 - RS-232

P00658 - Bit Rate Serial 2 - RS-485

Faixa:	0 a 11	Padrão: 1
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Seleciona o bit rate da comunicação serial, conforme [Tabela 13.1 na página 13-1](#).

Tabela 13.1: Seleção Bit Rate de comunicação serial

P00652 / P00658	Bit Rate
0	4800 bits/s
1	9600 bits/s
2	14400 bits/s
3	19200 bits/s
4	24000 bits/s
5	28800 bits/s
6	33600 bits/s
7	38400 bits/s
8	43200 bits/s
9	48000 bits/s
10	52800 bits/s
11	57600 bits/s

P00653 - Configuração Serial 1 - RS-232

P00659 - Configuração Serial 2 - RS-485

Faixa:	0 a 11	Padrão:	3
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Seleciona uma das opções para configurar a serial de acordo com o número de bits de dados, stop bit e paridade.

Tabela 13.2: Configuração serial

P00653 / P00659	Bits de Dados	Paridade	Stop Bit
0	8	Sem Paridade	1
1	8	Paridade Par	1
2	8	Paridade Ímpar	1
3	8	Sem Paridade	2
4	8	Paridade Par	2
5	8	Paridade Ímpar	2
6	7	Sem Paridade	1
7	7	Paridade Par	1
8	7	Paridade Ímpar	1
9	7	Sem Paridade	2
10	7	Paridade Par	2
11	7	Paridade Ímpar	2

P00654 - Seleciona Protocolo Serial 1 - RS-232

P00660 - Seleciona Protocolo Serial 2 - RS-485

Faixa:	0 a 2	Padrão:	2
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Seleciona qual o protocolo será utilizado para a comunicação serial.

Tabela 13.3: Protocolo serial

P00654 / P00660	Protocolo Serial
0	WEGBus
1	WegTP
2	ModBus

P00662 - Ação para Erro de Comunicação

Faixa:	0 a 3	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Permite selecionar qual ação o servoconversor deve tomar caso ocorra erro durante a comunicação.

Tabela 13.4: Ação para erro de comunicação

P00662	Descrição	Observação
0	Gera alarme	Apenas mostra o código de alarme na HMI do servoconversor
1	Gera falha	Causa falha e o servoconversor só volta a operar caso seja feito reset de falhas
2	Gera alarme e 'stop'	Mostra o código de alarme na HMI do servoconversor e aciona a função stop: o servoconversor desacelera até parar e trava o motor mantendo a referência de velocidade em zero. O servoconversor somente sairá do estado 'stop' após ser realizado um reset de falha ou uma desabilitação do servoconversor
3	Gera alarme e desabilita	Mostra o código de alarme na HMI do servoconversor e desabilita o mesmo

Nota: Erros de comunicação podem ser diferentes de acordo com o protocolo utilizado. Consulte o manual da comunicação específico para o protocolo utilizado.

P00663 - Tempo para Timeout na Recepção de Telegramas

Faixa:	0,0 a 999,0	Padrão: 0,0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite programar um tempo (em segundos) para a detecção de erro de comunicação via interface serial. Caso o servoconversor fique sem receber telegramas válidos por um tempo maior do que o programado neste parâmetro, será considerado que ocorreu um erro de comunicação, mostrando o alarme A00128 na HMI (ou falha F00028, dependendo da programação feita no P00662) e a ação programada no P00662 será executada.

Após energizado, o servoconversor começará a contar este tempo a partir do primeiro telegrama válido recebido. O valor 0,0 desabilita esta função.

P00664 - Salva Parâmetros em Memória não Volátil

Faixa:	0 e 1	Padrão: 1
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Permite selecionar se a escrita de parâmetros via serial deve ou não salvar o conteúdo dos parâmetros em memória não volátil (EEPROM).

Quando utilizado o protocolo ModBus é apenas esse parâmetro que determina se os parâmetros escritos via serial serão ou não salvos na memória não volátil. Porém, quando utilizado o protocolo WegTP, deve-se observar que no byte de código do telegrama consta a informação sobre salvar ou não o parâmetro na EEPROM. Para que via WegTP os mesmos sejam salvos em memória não volátil, é necessário que as duas informações, o byte de código do telegrama e o parâmetro P00664, sejam verdadeiras.

Nota: Este tipo de memória possui um número limite de escritas (100.000 vezes). Dependendo da aplicação, este limite pode ser ultrapassado, caso alguns parâmetros sejam escritos ciclicamente via serial (referência de velocidade, torque, etc.). Nestes casos, pode ser desejado que, durante a operação do servoconversor, a escrita via serial não salve o conteúdo dos parâmetros em memória não volátil, para não ultrapassar o limite de escritas no servoconversor.

Esse parâmetro não se aplica quando a escrita é feita utilizando a interface USB.

Tabela 13.5: Seleção salva parâmetro em memória não volátil

P00664	Função
0	Não salva parâmetro na memória não volátil
1	Salva parâmetro na memória não volátil

P00667 - Remapeamento do Acesso Serial aos Parâmetros

Faixa: 0 e 1 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Propriedade verificada quando algum parâmetro é escrito e lido via serial. Seleciona se as leituras ou escritas via serial em parâmetros serão feitas nos parâmetros correspondentes ou remapeadas em marcadores de Word volátil.

Tabela 13.6: Remapeamento de parâmetros

P00667	Função
0	Lê e escreve normalmente o conteúdo no parâmetro correspondente
1	Lê e escreve conteúdo em marcadores de Word volátil a partir do MW13000

Exemplo: Sendo este parâmetro P00667 = 1, ao escrever via serial no parâmetro P00105 = 30, este valor será armazenado no marcador de Word 13105 ($MW_{inicial} + \text{Numero_par} \Rightarrow 13000 + 105$). Portanto, MW13105 = 30.

Da mesma forma se P00667 = 1, na tentativa de ler o parâmetro P00200 o conteúdo lido será corresponde ao valor armazenado no marcador de Word 13200.

Nota: Uma vez que P00667 = 1, o mesmo não poderá ser alterado via serial. Pois na tentativa de escrever no parâmetro P00667 estará escrevendo no marcador de Word P13667.

14 PARÂMETROS DE REDE CAN

O protocolo de comunicação CANopen é um protocolo aberto, que permite uma comunicação rápida e confiável entre os dispositivos presentes na rede.


NOTA!

Para descrição completa do funcionamento do servoconversor SCA06 em rede CANopen, consulte o manual da comunicação CANopen.


NOTA!

Para descrição completa do funcionamento do servoconversor SCA06 em rede DeviceNet, consulte o manual da comunicação DeviceNet.

P00700 - Protocolo CAN

Faixa:	0 = Desabilitado 1 = CANopen 2 = DeviceNet 3 = CANespecial 1	Padrão: 2
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Permite selecionar o protocolo desejado para a interface CAN. Caso este parâmetro seja alterado, a alteração terá efeito somente se a interface CAN estiver sem alimentação, em autobaud ou após o equipamento ser desligado e ligado novamente.

Tabela 14.1: Protocolo CAN

P00700	Descrição	Observação
0	Desabilitado	Protocolos desabilitados
1	CANopen	O servoconversor passa a operar como escravo da rede CANopen
2	Reservado	-
3	CAN especial1	O servoconversor passa a operar como escravo da rede CAN com um protocolo não padrão

P00701 - Endereço CAN

Faixa:	0 a 127	Padrão: 63
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Permite selecionar o endereço do servoconversor na rede CAN

P00702 - Taxa de Comunicação

Faixa:	0 a 6	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Define a taxa de comunicação (baud rate) utilizada pela interface CAN.

Tabela 14.2: Taxa de comunicação

P00702	Taxa de Comunicação
0	1 Mbit/s
1	800 Kbits/s
2	500 Kbits/s
3	250 Kbits/s
4	125 Kbits/s
5	100 Kbits/s
6	50 Kbits/s

P00703 - Reset de Bus off

Faixa: 0 e 1 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Define qual ação será tomada pelo servoconversor em caso de falha de bus off na interface CAN.

Tabela 14.3: Reset de bus off

P00703	Descrição	Observação
0	Manual	Em caso de falha, o servoconversor somente sairá desta condição caso seja feito o reset do dispositivo
1	Automático	O servoconversor deve reiniciar a comunicação automaticamente, sem que seja necessário fazer o reset

P00704 - Follow

Faixa: 0 a 3 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Habilita função Follow. Define se o SCA06 será mestre ou escravo follow.

Tabela 14.4: Opções do Follow

P00704	Follow	Observação
0	Desabilitado	-
1	Mestre follow real	Envia telegramas follow contendo posição e velocidade do eixo real
2	Mestre follow virtual	Envia telegramas follow contendo posição e velocidade do eixo virtual
3	Escravo follow	Recebe os telegramas follow seguindo a posição e velocidade do mestre

P00705 - COB ID do Follow

Faixa: 385 a 511 **Padrão:** 385
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Define o COB ID (Communication Object Identifier) do PDO follow.

P00706 - Período do Follow

Faixa: 0,2 a 5,0 **Padrão:** 0,2
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Define qual o período do follow.

P00710 - Instâncias de I/O DeviceNet

Faixa:	0 = ODVA Basic Speed (2 palavras) 1 = ODVA Extended Speed (2 palavras) 2 = ODVA Extended Speed/Torque (3 palavras) 3 = Especific.Fab 2W (2 palavras) 4 = Especific.Fab 3W (3 palavras) 5 = Especific.Fab 4W (4 palavras) 6 = Especific.Fab 5W (5 palavras) 7 = Especific.Fab 6W (6 palavras) 8 = Especific.Fab 7W (7 palavras) 9 = Especific.Fab 8W (8 palavras) 10 = Especific.Fab 9W (9 palavras) 11 = Especific.Fab 10W (10 palavras) 12 = Especific.Fab 11W (11 palavras) 13 = Especific.Fab 12W (12 palavras) 14 = Especific.Fab 13W (13 palavras) 15 = Especific.Fab 14W (14 palavras)	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Permite selecionar qual a instância da classe Assembly utilizada durante a troca de dados de I/O com o mestre da rede.

O servoconversor SCA06 possui quinze opções de ajustes. Três delas seguem o padrão definido no perfil AC/DC Drive Profile da ODVA. As outras representam palavras específicas do servoconversor SCA06. As tabelas apresentadas a seguir detalham cada uma destas palavras de controle e monitoramento.

NOTA! Caso este parâmetro seja alterado, ele somente será válido após o produto ser desligado e ligado novamente.

0 = Formato dos dados para as instâncias ODVA Basic Speed (2 palavras):

Chamada de Basic Speed, estas instâncias representam a mais simples interface de operação de um equipamento segundo o perfil AC/DC Device Profile. O mapeamento dos dados é mostrado abaixo.

Tabela 14.5: Monitoramento (Entrada)

Instância	Byte	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
70	0						Running1		Faulted
	1	-							
	2	Speed Actual (low byte)							
	3	Speed Actual (high byte)							

Tabela 14.6: Controle (Saída)

Instância	Byte	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
20	0						Fault Reset		Run Fwd
	1	-							
	2	Speed Reference (low byte)							
	3	Speed Reference (high byte)							

1 = Formato dos dados para as instâncias ODVA Extended Speed (2 palavras):

Chamada de Extended Speed, estas instâncias representam uma interface um pouco mais aprimorada de operação do equipamento que segue o perfil AC/DC Device Profile. O mapeamento dos dados é mostrado abaixo.

Tabela 14.7: Monitoramento (Entrada)

Instância	Byte	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
71	0	At Reference	Ref. from Net	Ctrl from Net	Ready	Running2 (Rev)	Running1 (Fwd)	Warning	Faulted
	1	Drive State							
	2	Speed Actual (low byte)							
	3	Speed Actual (high byte)							

Tabela 14.8: Controle (Saída)

Instância	Byte	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
21	0		NetRef	NetCtrl			Fault Reset	Run Rev	Run Fwd
	1	-							
	2	Speed Reference (low byte)							
	3	Speed Reference (high byte)							

2 = Formato dos dados para as instâncias ODVA Extended Torque (3 palavras):

Chamada de Extended Torque, estas instâncias representam uma interface muito semelhante à Extended Speed, tendo como única diferença a possibilidade de envio do limite de torque. O mapeamento dos dados é mostrado abaixo.

Tabela 14.9: Monitoramento (Entrada)

Instância	Byte	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
71	0	At Reference	Ref. from Net	Ctrl from Net	Ready	Running2 (Rev)	Running1 (Fwd)	Warning	Faulted
	1	Drive State							
	2	Speed Actual (low byte)							
	3	Speed Actual (high byte)							
	4	Torque atual (low byte)							
	5	Torque atual (high byte)							

Tabela 14.10: Controle (Saída)

Instância	Byte	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
21	0		NetRef	NetCtrl			Fault Reset	Run Rev	Run Fwd
	1	-							
	2	Speed Reference (low byte)							
	3	Speed Reference (high byte)							
	4	Torque Limit (low byte)							
	5	Torque Limit (high byte)							

A Tabela 14.11 na página 14-4 apresenta o significado dos dados para as instâncias 20/70, 21/71 e 23/73.

Tabela 14.11: Descrição dos Bits de monitoramento - ODVA

Bits (byte 0)	Valores
Bit 0 Faulted	0: Inversor não está em estado de falha 1: Alguma falha registrada pelo inversor Obs.: O número da falha pode ser lido através do parâmetro P00035 - Falha Atual
Bit 1 Warning	0: Inversor não está em estado de alarme 1: Algum alarme registrado pelo inversor Obs.: O número do alarme pode ser lido através do parâmetro P00030 - Alarme Atual
Bit 2 Running1 (Fwd)	0: Motor não está girando no sentido horário 1: Motor girando no sentido horário
Bit 3 Running2 (Rev)	0: Motor não está girando no sentido anti-horário 1: Motor girando no sentido anti-horário
Bit 4 Ready	0: Inversor não está pronto para operar 1: Inversor pronto para operar (estados Ready, Enabled ou Stopping)
Bit 5 Ctrl from Net	0: Drive controlado localmente 1: Drive controlado remotamente
Bit 6 Ref. from Net	0: Referência de velocidade não está sendo enviada via rede DeviceNet 1: Indica referência de velocidade sendo enviada via rede DeviceNet
Bit 7 At Reference	0: Inversor ainda não atingiu velocidade programada 1: Inversor atingiu velocidade programada

Byte 1 indica o estado do drive:

- 0 = Non-Existent.
- 1 = Startup.
- 2 = Not_Ready.
- 3 = Ready.
- 4 = Enabled.
- 5 = Stopping.
- 6 = Fault_Stop.
- 7 = Faulted.
- Bytes 2 (low) e 3 (high) representam a velocidade real do motor em RPM.
- Bytes 4 (low) e 5 (high) representam o valor real da corrente do motor, proporcional ao torque.

Tabela 14.12: Bits de controle - ODVA

Bits (byte 0)	Valores
Bit 0 Run Fwd	0: Para motor 1: Gira motor no sentido horário
Bit 1 Run Rev	0: Para motor 1: Gira motor no sentido anti-horário
Bit 2 Fault Reset	0: Sem função 1: Se em estado de falha, executa o reset do inversor
Bits 3 e 4	Reservado
Bit 5 NetCtrl	0: Seleciona o modo local 1: Seleciona o modo remoto
Bit 6 NetRef	0: Referência de velocidade não está sendo enviada via rede 1: Envio da referência de velocidade seja feito via rede
Bit 7	Reservado

- Bytes 2 (low) e 3 (high) representam a referência de velocidade do motor em RPM.
- Bytes 4 (low) e 5 (high) representam a limitação da corrente real do motor, proporcional ao torque. Esse valor é escrito nos parâmetros P00131 e P00132, limite de corrente negativo e positivo respectivamente.

3 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 2W (2 palavras):

4 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 3W (3 palavras):

5 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 4W (4 palavras):

6 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 5W (5 palavras):

7 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 6W (6 palavras):

8 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 7W (7 palavras):

9 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 8W (8 palavras):

10 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 9W (9 palavras):

11 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 10 (10 palavras):

12 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 11W (11 palavras):

13 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 12W (12 palavras):

14 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 13W (13 palavras):

15 = Formato dos dados para as instâncias Manufacturer Specific 14W (14 palavras):

Chamada de Manufacturer Specific, estas instâncias representam a mais simples interface de operação do equipamento segundo o perfil do servoconversor SCA06. O mapeamento dos dados é mostrado abaixo. Além das palavras de controle e estado, referência e valor atual da velocidade, é possível programar até 24 parâmetros do próprio equipamento para leitura e/ou escrita via rede, através dos parâmetros P00711 até P00734.

Tabela 14.13: Programação das palavras de I/O - Monitoramento (Entrada)

Instância	Palavras de 16 Bits (word)	Função	Opção do P00710
Programável Fixo 150	#1	Palavra de Estado (P00736)	
	#2	Velocidade/corrente atual (*)	
	#3	Leitura DeviceNet #3	
	#4	Leitura DeviceNet #4	
	#5	Leitura DeviceNet #5	
	⋮	⋮	
	#14	Leitura DeviceNet #14	

Tabela 14.14: Programação das palavras de I/O - Controle (Saída)

Instância	Palavras de 16 Bits (word)	Função	Opção do P00710
Programável Fixo 100	#1	Palavra de Controle (P00735)	
	#2	Referência de Velocidade/corrente (*)	
	#3	Escrita DeviceNet #3	
	#4	Escrita DeviceNet #4	
	#5	Escrita DeviceNet #5	
	⋮	⋮	
	#14	Escrita DeviceNet #14	

(*) O conteúdo desta palavra é definido conforme o modo de operação programado nos bits 8 a 10 na palavra de controle (P00735):

- Modo velocidade: a referência de velocidade e a velocidade do motor é informada em RPM.
- Modo torque: a referência de corrente (proporcional ao torque) e a corrente do motor é informada conforme escala do P00003.

P00711 - Leitura DeviceNet #3

P00712 - Leitura DeviceNet #4

P00713 - Leitura DeviceNet #5

P00714 - Leitura DeviceNet #6

P00715 - Leitura DeviceNet #7

P00716 - Leitura DeviceNet #8

P00717 - Leitura DeviceNet #9

P00718 - Leitura DeviceNet #10

P00719 - Leitura DeviceNet #11

P00720 - Leitura DeviceNet #12
P00721 - Leitura DeviceNet #13
P00722 - Leitura DeviceNet #14

Faixa:	0 a 1249	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Estes parâmetros permitem programar o conteúdo das palavras 3 a 14 de entrada (input: escravo envia para o mestre). Utilizando estes parâmetros, é possível programar o número de outro parâmetro cujo conteúdo deve ser disponibilizado na área de entrada do mestre da rede.

Por exemplo, caso se deseje ler do drive a corrente do motor em amperes, deve-se programar em algum dos parâmetros o valor 3, pois o parâmetro P00003 é o parâmetro que contém esta informação. Vale lembrar que o valor lido de qualquer parâmetro é representado com uma palavra de 16 bits. Mesmo que o parâmetro possua resolução decimal, o valor é transmitido sem a indicação das casas decimais. Por exemplo, se o parâmetro P00003 possuir o valor 4.7 A, o valor fornecido via rede será 47.

Estes parâmetros são utilizados somente se o drive for programado no parâmetro P00710 para utilizar as opções 3 até 15. De acordo com a opção selecionada, são disponibilizadas até 14 palavras para leitura pelo mestre da rede.


NOTA!

O valor 0 (zero) desabilita a escrita na palavra. A quantidade de palavras de entrada, porém, permanece sempre igual ao que foi programado no parâmetro P00710.

P00723 - Escrita DeviceNet #3
P00724 - Escrita DeviceNet #4
P00725 - Escrita DeviceNet #5
P00726 - Escrita DeviceNet #6
P00727 - Escrita DeviceNet #7
P00728 - Escrita DeviceNet #8
P00729 - Escrita DeviceNet #9
P00730 - Escrita DeviceNet #10
P00731 - Escrita DeviceNet #11
P00732 - Escrita DeviceNet #12
P00733 - Escrita DeviceNet #13

P00734 - Escrita DeviceNet #14

Faixa:	0 a 1249	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Estes parâmetros permitem programar o conteúdo das palavras 3 a 14 de saída (output: mestre envia para o escravo). Utilizando estes parâmetros, é possível programar o número de outro parâmetro cujo conteúdo deve ser disponibilizado na área de saída do mestre da rede.

Por exemplo, caso se deseje escrever no drive a rampa de aceleração, deve-se programar em algum dos parâmetros o valor 100, pois o parâmetro P00100 é o parâmetro onde esta informação é programada. Vale lembrar que o valor escrito de qualquer parâmetro é representado com uma palavra de 16 bits. Mesmo que o parâmetro possua resolução decimal, o valor é transmitido sem a indicação das casas decimais. Por exemplo, caso deseje-se programar o parâmetro P00100 com o valor 5,0s, o valor escrito via rede deverá ser 50.

Estes parâmetros são utilizados somente se o drive for programado no parâmetro P00710 para utilizar as opções 3 até 15. De acordo com a opção selecionada, são disponibilizadas até 14 palavras para escrita pelo mestre da rede.

As duas primeiras palavras de saída são fixas.

NOTA!
O valor 0 (zero) desabilita a escrita na palavra. A quantidade de palavras de entrada, porém, permanece sempre igual ao que foi programado no parâmetro P00710.

P00735 - Palavra de Controle

Faixa:	0 a 65535	Padrão:	-
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Palavra de comando do drive via interface DeviceNet. Este parâmetro somente pode ser alterado via interface CANopen/DeviceNet/Profibus DP. Para as demais fontes (HMI, etc.) ele se comporta como um parâmetro somente de leitura.

Para que os comandos escritos neste parâmetro sejam executados, é necessário que o equipamento esteja programado para ser controlado via DeviceNet. Esta programação é feita através do parâmetro P00202.

Cada bit desta palavra representa um comando que pode ser executado no produto.

Tabela 14.15: Bits de controle

Bits	15 a 11	10 a 8	7	6	5 a 3	2	1	0
Função	Reservado	Modo de operação	Reset falha	Reset drive	Reservado	Sentido de giro	STOP	Habilita

Tabela 14.16: Descrição dos Bits de controle

Bits	Valores
Bit 0 Habilita	0: Desabilita o drive 1: Habilita o drive
Bit 1 STOP	0: Não executa a função STOP 1: Executa a função STOP
Bit 2 Sentido de Giro	0: Forward 1: Reverse
Bit 3 a 5	Reservado
Bit 6 Reset Drive	0: Sem função 1: Executa Reset do drive
Bit 7 Reset de falha	0: Sem função 1: Se em estado de falha, executa Reset da falha
Bit 8 a 10 Modo de Operação	1: Modo Torque 2: Modo Velocidade
Bits 11 a 15	Reservado

P00736 - Palavra de Estado
Faixa: 0 a 15

Padrão: -

Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Permite a monitoração do estado do drive. Cada bit representa um estado:

Tabela 14.17: Bits de estado

Bits	15 a 11	10 a 8	7	6	5 a 3	2	1	0
Função	Reservado	Modo de operação	Falha	Atingiu ref.	Reservado	Sentido de giro	Stop	Habilitado

Tabela 14.18: Descrição dos Bits de estado

Bits	Valores
Bit 0 Habilita	0: Drive não está habilitado 1: Drive está habilitado
Bit 1 STOP	0: Sem função 1: Executando a função STOP
Bit 2 Sentido de Giro	0: Horário 1: Anti-horário
Bit 3 a 5	Reservado
Bit 6 Atingiu Ref.	0: Valor da referência não atingido 1: Valor da referência atingido
Bit 7 Falha	0: Drive sem falha 1: Drive está em falha
Bit 8 a 10 Modo de Operação	1: Modo Torque 2: Modo Velocidade
Bits 11 a 15	Reservado

15 PARÂMETROS DO PROTOCOLO PROFIBUS

O protocolo Profibus DP define uma série de funções para comunicação de dados entre mestres e escravos. O conjunto de funções pode ser dividido em diferentes níveis funcionais, nas seguintes versões:

- DP-V0: primeira versão do protocolo, que define principalmente funções para realizar a troca de dados cíclicos entre o mestre e escravo.
- DP-V1: extensão das funções definidas na primeira versão, em particular define como realizar a troca de dados acíclicos entre mestre e escravo adicionalmente aos dados cíclicos.
- DP-V2: define um conjunto de funções avançadas como comunicação entre escravos e modo de comunicação isócrono.

O servoconversor suporta serviços das versões DP-V0 e DP-V1 do protocolo.

P00740 - Estado da Comunicação Profibus

Faixa:	0 a 6	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite identificar se o cartão de interface Profibus DP está devidamente instalado, além de indicar o estado da comunicação com o mestre da rede.

Tabela 15.1: Valores do estado da comunicação Profibus

P00740	Follow	Observação
0	Desabilitado	Interface profibus não está instalada no equipamento
1	Erro de inicialização da interface Profibus	Algum problema foi identificado durante a inicialização da interface Profibus
2	Offline	Interface Profibus está instalada e corretamente configurada, mas não há comunicação cíclica com o mestre da rede
3	Erro nos dados de configuração	Os dados recebidos no telegrama de configuração de I/O não estão de acordo com as configurações feitas para o drive através do parâmetro P0922
4	Erro nos dados de parametrização	Os dados recebidos no telegrama de parametrização não possuem formato/ valores válidos para o drive
5	Modo clear	Durante a troca de dados com o mestre, o drive recebeu comando para entrar em modo clear
6	Online	Troca de dados I/O entre o drive e o mestre da rede Profibus DP sendo executada com sucesso

P00741 - Perfil de Dados do Profibus

Faixa:	0 e 1	Padrão: 1
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite selecionar qual o perfil de dados para as palavras de controle, referência de velocidade, estado e velocidade do motor durante a troca de dados de I/O com o mestre da rede.

Tabela 15.2: Perfil de dados Profibus

P00741	Perfil de Dados Profibus
0	PROFdrive
1	Fabricante

P00742 - Leitura #5 Profibus

P00743 - Leitura #6 Profibus

P00744 - Leitura #7 Profibus

P00745 - Leitura #8 Profibus

P00746 - Leitura #9 Profibus

P00747 - Leitura #10 Profibus

P00748 - Leitura #11 Profibus

P00749 - Leitura #12 Profibus

P00750 - Leitura #13 Profibus

P00751 - Leitura #14 Profibus

P00752 - Leitura #15 Profibus

P00753 - Leitura #16 Profibus

Faixa: 0 a 1249

Padrão: 0

Propriedades: RW - Escrita e Leitura
AC - Acessório

Descrição:

Estes parâmetros permitem programar o conteúdo das palavras 5 a 16 de entrada (input: escravo envia para o mestre). Utilizando estes parâmetros, é possível programar o número de outro parâmetro cujo conteúdo deve ser disponibilizado na área de entrada do mestre da rede.

P00754 - Escrita #5 Profibus

P00755 - Escrita #6 Profibus

P00756 - Escrita #7 Profibus

P00757 - Escrita #8 Profibus

P00758 - Escrita #9 Profibus

P00759 - Escrita #10 Profibus

P00760 - Escrita #11 Profibus

P00761 - Escrita #12 Profibus

P00762 - Escrita #13 Profibus

P00763 - Escrita #14 Profibus

P00765 - Escrita #16 Profibus

Faixa:	0 a 1249	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Estes parâmetros permitem programar o conteúdo das palavras 5 a 16 de saída (output: mestre envia para o escravo). Utilizando estes parâmetros, é possível programar o número de outro parâmetro cujo conteúdo deve ser disponibilizado na área de saída do mestre da rede.

P00918 - Endereço Profibus

Faixa:	1 a 126	Padrão: 1
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite programar o endereço do servoconversor na rede Profibus DP. É necessário que cada equipamento da rede possua um endereço diferente dos demais.


ATENÇÃO!

Caso este parâmetro seja alterado, o escravo assumirá o novo endereço somente quando ele não estiver comunicando dados cíclicos com o mestre.

P00922 - Seleção do Telegrama de Configuração

Faixa:	2 a 16	Padrão: 2
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite selecionar qual o telegrama de configuração utilizado pelo equipamento durante a inicialização da rede Profibus DP. Este telegrama define o formato e quantidade de dados de entrada/saída comunicados com o mestre da rede.

Tabela 15.3: Perfil de dados Profibus

P00922	Descrição
2	Telegrama padrão 1 (2 palavras de I/O)
3	Telegrama 103 (3 palavras de I/O)
4	Telegrama 104 (4 palavras de I/O)
5	Telegrama 105 (5 palavras de I/O)
6	Telegrama 106 (6 palavras de I/O)
7	Telegrama 107 (7 palavras de I/O)
8	Telegrama 108 (8 palavras de I/O)
9	Telegrama 109 (9 palavras de I/O)
10	Telegrama 110 (10 palavras de I/O)
11	Telegrama 111 (11 palavras de I/O)
12	Telegrama 112 (12 palavras de I/O)
13	Telegrama 113 (13 palavras de I/O)
14	Telegrama 114 (14 palavras de I/O)
15	Telegrama 115 (15 palavras de I/O)
16	Telegrama 116 (16 palavras de I/O)

P00944 - Contador de Falhas do Drive

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Parâmetro específico da comunicação Profibus DP, definido pelo padrão PROFIdrive, para indicação da quantidade de falhas ocorridas no drive. Caso ocorra qualquer indicação de falhas no equipamento, este contador será incrementado. Para o servoconversor SCA06, apenas uma falha é registrada por vez e, portanto, este contador possui valor máximo de 1. O valor 0 (zero) indica que o drive não está no estado de falha. O parâmetro é zerado com o reset da falha.

P00947 - Número da Falha

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Parâmetro específico da comunicação Profibus DP, definido pelo padrão PROFIdrive, para indicação da falha ocorrida no servoconversor SCA06. Caso ocorra qualquer falha no equipamento, este parâmetro possuirá o código da falha ocorrida. O valor 0 (zero) indica que o drive não está no estado de falha.

P00963 - Taxa de Comunicação Profibus

Faixa:	0 a 11	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Parâmetro específico da comunicação Profibus DP, definido pelo padrão PROFIdrive, para indicação da taxa de comunicação detectada pela interface Profibus DP, conforme [Tabela 15.4 na página 15-4](#).

Tabela 15.4: Taxa de comunicação Profibus

P00963	Descrição
0	9,6 Kbits/s
1	19,2 Kbits/s
2	93,75 Kbits/s
3	187,5 Kbits/s
4	500 Kbits/s
5	Não detectada
6	1500 Kbits/s
7	3000 Kbits/s
8	6000 Kbits/s
9	12000 Kbits/s
10	Reservado
11	45,45 Kbits/s

P00964 - Identificação do Drive

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Parâmetro específico da comunicação Profibus DP, definido pelo padrão PROFIdrive, para indicação de informações sobre o drive. Este parâmetro possui 5 sub-índices com informações sobre o drive, mas os sub-índices 1 a 4 são acessíveis apenas utilizando o acesso acíclico a parâmetros definidos pelo perfil PROFIdrive. Demais interfaces acessam somente o sub-índice 0.

- Sub-índice 0: Manufacturer = 367.
- Sub-índice 1: Drive Unit Type = 8.
- Sub-índice 2: Version (software) = versão de firmware do equipamento (P00023).
- Sub-índice 3: Firmware Date (year) = ano de elaboração do firmware no formato yyyy.
- Sub-índice 4: Firmware Date (Day/month) = dia e mês de elaboração do firmware, no formato ddmm.

P00965 - Identificação do Perfil PROFIdrive

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Parâmetro específico da comunicação Profibus DP, definido pelo padrão PROFIdrive, para indicação do perfil e versão do perfil utilizado pelo drive. Para o servoconversor SCA06, este parâmetro possui valor fixo que pode ser dividido em dois bytes (parte alta e parte baixa da palavra de 16 bits), onde cada byte possui os seguintes valores:

- Byte 1 (parte alta): número do perfil = 3 (PROFIdrive).
- Byte 2 (parte baixa): versão do perfil = 41 (PROFIdrive Profile Version 4.1).

O valor mostrado no parâmetro é 809, que representa o valor decimal concatenando-se os dois bytes.

P00967 - Palavra de Controle PROFIdrive

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Parâmetro específico da comunicação Profibus DP, definido pelo padrão PROFIdrive, com a palavra de comando do drive via interface Profibus DP, quando o perfil de dados selecionados no P00741 for PROFIdrive. Este parâmetro somente pode ser alterado via interface Profibus DP. Para as demais fontes (HMI, serial, etc) ele se comporta como um parâmetro somente de leitura.

Para que os comandos escritos neste parâmetro sejam executados, é necessário que o drive esteja programado para ser controlado via Profibus DP no parâmetro P00202.

As funções especificadas nesta palavra seguem o definido pela especificação PROFIdrive. Cada bit desta palavra representa um comando que pode ser executado no servoconversor.

Tabela 15.5: Palavra de comando PROFIdrive

Bits	15 - 11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Função	Reservado	Control By PLC	Reservado	JOG 1 ON	Fault Acknowledge	Enable Setpoint	Reservado	Enable Ramp Generator	Enable Operation	No Quick Stop	No Coast Stop	ON/Off

Tabela 15.6: Funções para os bits do parâmetro P00967

P00967	Função	Descrição
Bit 0	ON/Off	0: OFF -> Se habilitado, desabilita o drive 1: ON -> Permite a habilitação do drive
Bit 1	Coast Stop	0: Coast Stop -> Desabilita o drive 1: No Coast Stop -> Permite a habilitação do drive
Bit 2	Quick Stop	0: Se habilitado, executa comando de parada rápida e desabilita o drive 1: Permite a habilitação do drive
Bit 3	Enable Operatio	0: Desabilita o drive 1: Habilita o drive
Bit 4	Enable Ramp Generator	Não utilizado para o SCA06
Bit 5	Reservado	-
Bit 6	Enable Setpoint	0: Zera o valor da referência de velocidade 1: Utiliza valor da referência de velocidade recebida pela rede Profibus DP
Bit 7	Fault Acknowledge	0: Sem função 1: Se em estado de falha, executa o reset de falhas
Bit 8	JOG 1 ON	Não utilizado para o SCA06
Bit 9	Reservado	-
Bit 10	Control by PLC	Não utilizado para o SCA06
Bits 11 a 15	Reservado	-

P00968 - Palavra de Estado PROFdrive

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Parâmetro específico da comunicação Profibus DP, definido pelo padrão PROFdrive, com a palavra de estado do drive via interface Profibus DP, quando o perfil de dados selecionados no P00741 for PROFdrive. As funções especificadas nesta palavra seguem o definido pela especificação PROFdrive. Cada bit desta palavra representa um estado.

Tabela 15.7: Palavra de comando PROFdrive

Bits	15 - 10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Função	Reservado	Control Requested	Reservado	Warning Present	Switching On Inhibited	Quick Stop Not Active	Coast Stop Not Active	Fault Present	Operation Enabled	Ready to Operated	Ready to Switch On

Tabela 15.8: Funções para os bits do parâmetro P00968

P00968	Função	Descrição
Bit 0	Ready to switch on	0: Drive não pode ser habilitado 1: Drive pode ser habilitado (sem parada de segurança)
Bit 1	Ready to Operate	0: Comandos recebidos do mestre não permitem operação do equipamento 1: Comandos recebidos do mestre permitem operação do equipamento
Bit 2	Operation Enabled	0: Drive desabilitado 1: Drive habilitado, pode receber comando para liberação da rampa
Bit 3	Fault Present	0: Sem falha no drive 1: Drive em estado de falha
Bit 4	Coast Stop Not Active	0: Desabilita drive 1: Drive habilitado
Bit 5	Quick Stop not Active	0: Drive com comando de parada rápida 1: Sem parada rápida no drive (função STOP)
Bit 6	Switching On Inhibited	Não utilizado para o SCA06
Bit 7	Warning Present	0: Sem alarmes 1: Drive com algum alarme ativo
Bit 8	Reservado	-
Bit 9	Control Requested	0: Drive operando no modo local 1: Drive operando com controle via rede Profibus DP
Bit 10 a 15	Reservado	-

16 PARÂMETROS DE REDE ETHERNET

Neste capítulo são descritos os parâmetros do servoconversor SCA06 que possuem relação direta com a comunicação Ethernet.


NOTA!

Para descrição completa do funcionamento do servoconversor SCA06 em rede Ethernet, consulte o manual da comunicação Ethernet.

P00800 - Identificação do Módulo Ethernet

Faixa:	0 = Não identificado 1 = Modbus TCP 2 = EtherNet/IP 3 = PROFINET IO	Padrão: -
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite identificar o tipo do módulo Ethernet conectado ao equipamento.

Tabela 16.1: Indicação do parâmetro P00800

Indicação	Descrição
0 - Não identificado	Módulo não conectado / não identificado
1 - Modbus TCP	Módulo para comunicação Ethernet com protocolo Modbus TCP
2 - EtherNet/IP	Módulo para comunicação Ethernet com protocolo EtherNet/IP
3 - PROFINET IO	Módulo para comunicação Ethernet com protocolo PROFINET IO

P00801 - Estado da Comunicação Ethernet

Faixa:	0 = Setup 1 = Init 2 = Wait Comm 3 = Idle 4 = Data Active 5 = Error 6 = Reservado 7 = Exception 8 = Access Error	Padrão: -
Propriedades:	RO - Somente Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite identificar o estado da comunicação Ethernet.

Tabela 16.2: Indicação do parâmetro P00801

Indicação	Descrição
0 - Setup	Módulo identificado, aguardando dados de configuração (automático)
1 - Init	Módulo realizando procedimento de inicialização da interface (automático)
2 - Wait Comm	Módulo inicializado, mas sem comunicação com o mestre da rede
3 - Idle	Comunicação com o mestre da rede estabelecida, mas em modo Idle ou programação
4 - Data Active	Comunicação com o mestre da rede estabelecida, e dados de I/O sendo comunicado com sucesso. "Online"
5 - Error	Detectado erro de comunicação
6 - Reservado	Reservado
7 - Exception	Erro grave na interface de comunicação. Requer reinicialização da interface Ethernet
8 - Access Error	Erro no acesso entre o equipamento e a interface Ethernet. Requer reinicialização da interface Ethernet

P00803 - Taxa de Comunicação Ethernet

Faixa:	0 = Auto 1 = 10Mbit/s, half duplex 2 = 10Mbit/s, full duplex 3 = 100Mbit/s, half duplex 4 = 100Mbit/s, full duplex	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite ajustar a taxa de comunicação desejada para a interface Ethernet.



NOTA!

- Após alteração desta propriedade, para que a modificação tenha efeito, o equipamento deve ser desligado e ligado novamente, ou então deve ser realizada a atualização das configurações Ethernet através do P00849.
- Para a interface PROFINET, a taxa de comunicação é fixa em 100 Mbit/s conforme exigido pelo protocolo.

P00806 - Watchdog Modbus TCP

Faixa:	0,0 a 65,5s	Padrão: 0,0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite programar um tempo para a detecção de erro de comunicação via interface Ethernet para o protocolo Modbus TCP. Caso o SCA06 fique sem receber telegramas válidos por um tempo maior do que o programado neste parâmetro, será considerado que ocorreu um erro de comunicação, mostrado A00147 na HMI e a ação programada no P00662 será executada.

Depois de energizado, o SCA06 começará a contar este tempo a partir do primeiro telegrama válido recebido. O valor 0,0 desabilita esta função.



NOTA!

Após alteração desta propriedade, para que a modificação tenha efeito, o equipamento deve ser desligado e ligado novamente, ou então deve ser realizada a atualização das configurações Ethernet através do P00849.

P00810 - Configuração do Endereço IP

Faixa:	0 = Parâmetros 1 = DHCP	Padrão: 1
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite programar como deve ser a configuração do endereço IP para o módulo Ethernet.

Tabela 16.3: Opções do parâmetro P00810

Opção	Descrição
0 - Parâmetros	A programação do endereço IP, configurações da máscara da sub-rede e gateway, deve ser feita através dos parâmetros P00811 à P00819
1 - DHCP	Habilita a função DHCP. O endereço IP e demais configurações de rede são recebidos de um servidor DHCP via rede


NOTA!

Após alteração desta propriedade, para que a modificação tenha efeito, o equipamento deve ser desligado e ligado novamente, ou então deve ser realizada a atualização das configurações Ethernet através do P00849.

P00811 - Endereço IP 1
P00812 - Endereço IP 2
P00813 - Endereço IP 3
P00814 - Endereço IP 4

Faixa:	0 a 255	Padrão: 192.168.0.10
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Caso seja programado P00810 = 0 (Parâmetros), estes parâmetros permitem programar o endereço IP do módulo Ethernet. Para outra opção do P00810, estes parâmetros não possuem função.

Cada parâmetro programa um octeto do endereço IP, onde o P00811 é o octeto mais significativo. O endereço IP programado, então, possui o formato "P00811.P00812.P00813.P00814".


NOTA!

Após alteração desta propriedade, para que a modificação tenha efeito, o equipamento deve ser desligado e ligado novamente, ou então deve ser realizada a atualização das configurações Ethernet através do P00849.

P00815 - CIDR Sub-rede

Faixa:	1 a 31	Padrão: 24
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Caso seja programado P00810 = 0 (Parâmetros), este parâmetro permite programar a máscara da sub-rede utilizada pelo módulo Ethernet. A máscara da sub-rede normalmente pode ser programada utilizando uma notação com 4 octetos separados por ponto, ou a notação CIDR, onde o valor programado representa a quantidade de bits com valor "1" na máscara da sub-rede. Para outra opção do P00810, este parâmetro não possui função.

A [Tabela 16.4 na página 16-4](#) a seguir mostra os valores permitidos para o CIDR e a notação com separação por pontos equivalente para a máscara da sub-rede:

Tabela 16.4: Opções do parâmetro P00815

CIDR	Máscara de Subrede	CIDR	Máscara de Subrede
1	128.0.0.0	17	255.255.128.0
2	192.0.0.0	18	255.255.192.0
3	224.0.0.0	19	255.255.224.0
4	240.0.0.0	20	255.255.240.0
5	248.0.0.0	21	255.255.248.0
6	252.0.0.0	22	255.255.252.0
7	254.0.0.0	23	255.255.254.0
8	255.0.0.0	24	255.255.255.0
9	255.128.0.0	25	255.255. 255.128
10	255.192.0.0	26	255.255. 255.192
11	255.224.0.0	27	255.255. 255.224
12	255.240.0.0	28	255.255. 255.240
13	255.248.0.0	29	255.255. 255.248
14	255.252.0.0	30	255.255. 255.252
15	255.254.0.0	31	255.255. 255.254
16	255.255.0.0		

**NOTA!**

Após alteração desta propriedade, para que a modificação tenha efeito, o equipamento deve ser desligado e ligado novamente, ou então deve ser realizada a atualização das configurações Ethernet através do P00849.

P00816 - Gateway 1**P00817 - Gateway 2****P00818 - Gateway 3****P00819 - Gateway 4**

Faixa:	0 a 255	Padrão:	0.0.0.0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório		

Descrição:

Caso seja programado P00810 = 0 (Parâmetros), estes parâmetros permitem programar o endereço IP do gateway padrão utilizado pelo módulo Ethernet. Para outra opção do P00810, estes parâmetros não possuem função.

Cada parâmetro programa um octeto do endereço do gateway, onde o P00816 é o octeto mais significativo. O endereço IP do gateway programado, então, possui o formato "P00816.P00817.P00818.P00819".

**NOTA!**

Após alteração desta propriedade, para que a modificação tenha efeito, o equipamento deve ser desligado e ligado novamente, ou então deve ser realizada a atualização das configurações Ethernet através do P00849.

P00820 - Palavra de Leitura Ethernet #5

P00821 - Palavra de Leitura Ethernet #6

P00822 - Palavra de Leitura Ethernet #7

P00823 - Palavra de Leitura Ethernet #8

P00824 - Palavra de Leitura Ethernet #9

P00825 - Palavra de Leitura Ethernet #10

P00826 - Palavra de Leitura Ethernet #11

P00827 - Palavra de Leitura Ethernet #12

P00828 - Palavra de Leitura Ethernet #13

P00829 - Palavra de Leitura Ethernet #14

P00830 - Palavra de Leitura Ethernet #15

P00831 - Palavra de Leitura Ethernet #16

Faixa:	0 a 9999	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite programar a quantidade de palavras de leitura (input: escravo -> mestre) recebidas pelo mestre da rede, bem como o conteúdo de cada palavra.

As quatro primeiras palavras de leitura estão pré-definidas, representando o valor das palavras de estado, velocidade do motor, corrente de torque e modo de controle atual (consulte o Manual do Usuário Ethernet), e sempre são enviadas para o mestre da rede. As palavras de #5 até #16 podem ser programadas pelo usuário. Utilizando os parâmetros P00820 à P00831, é possível programar o número de um outro parâmetro cujo conteúdo deve ser disponibilizado na área de leitura do mestre da rede. Por exemplo, caso se deseje ler do servoconversor SCA06 a corrente do motor em amperes, deve-se programar em algum dos parâmetros o valor 3, pois o parâmetro P00003 é o parâmetro que contém esta informação. Vale lembrar que o valor lido de qualquer parâmetro é representado com uma palavra de 16 bits. Mesmo que o parâmetro possua resolução decimal, o valor é transmitido sem a indicação das casas decimais. Por exemplo, se o parâmetro P00003 possuir o valor 4.7 A, o valor fornecido via rede será 47.

A quantidade de palavras de leitura é definida programando o valor zero no parâmetro seguinte ao último parâmetro desejado para comunicação. Além das quatro palavras de leitura pré-definidas, também será adicionado à área de leitura as palavras programadas nestes parâmetros, caso o conteúdo programado para estes parâmetros seja diferente de zero. O primeiro parâmetro programado como zero desabilita a utilização dele e dos demais parâmetros na sequência. Por exemplo, se for programado P00820 = 0, somente as quatro palavras de leitura pré-definidas (estado, velocidade, corrente de torque e modo de controle) serão comunicados com o mestre.

Tabela 16.5: Programação das palavras de leitura

		Input (escravo -> mestre)	Número de palavras de leitura			
Fixo		Palavra de Estado	4	5	6	7
		Velocidade do motor				
		Corrente de Torque				
		Modo de controle atual				
Programável		Programável em P00820	16			
		Programável em P00821				
		Programável em P00822				
		:				
		Programável em P00831				

A mesma quantidade de palavras programadas no equipamento deve ser programada no mestre durante a configuração da rede.

Para comunicação Modbus TCP, estes parâmetros não possuem função, uma vez que a comunicação não é baseada em dados de leitura e sim acessando diretamente os parâmetros do produto.



NOTA!

Após alteração desta propriedade, para que a modificação tenha efeito, o equipamento deve ser desligado e ligado novamente, ou então deve ser realizada a atualização das configurações Ethernet através do P00849.

P00835 - Palavra de Escrita Ethernet #5

P00836 - Palavra de Escrita Ethernet #6

P00837 - Palavra de Escrita Ethernet #7

P00838 - Palavra de Escrita Ethernet #8

P00839 - Palavra de Escrita Ethernet #9

P00840 - Palavra de Escrita Ethernet #10

P00841 - Palavra de Escrita Ethernet #11

P00842 - Palavra de Escrita Ethernet #12

P00843 - Palavra de Escrita Ethernet #13

P00844 - Palavra de Escrita Ethernet #14

P00845 - Palavra de Escrita Ethernet #15

P00846 - Palavra de Escrita Ethernet #16

Faixa:	0 a 9999	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite programar a quantidade de palavras de escrita (output: escravo -> mestre) enviadas pelo mestre da rede, bem como o conteúdo de cada palavra.

As quatro primeiras palavras de escrita estão pré-definidas, representando o valor das palavras de controle, referência de velocidade, referência de torque e modo de controle (consulte o Manual do Usuário Ethernet), e sempre são escritas pelo mestre da rede. As palavras de #5 até #16 podem ser programadas pelo usuário. Utilizando os parâmetros P00835 à P00846, é possível programar o número de um outro parâmetro cujo conteúdo deve ser disponibilizado na área de escrita pelo mestre da rede. Por exemplo, caso se deseje escrever no servoconversor SCA06 a rampa da função STOP, deve-se programar em algum dos parâmetros o valor 105, pois o parâmetro P00105 é o parâmetro onde esta informação é programada. Vale lembrar que o valor escrito de qualquer parâmetro é representado com uma palavra de 16 bits. Mesmo que o parâmetro possua resolução decimal, o valor é transmitido sem a indicação das casas decimais. Por exemplo, caso deseje-se programar o parâmetro P00105 com o valor 5,0 s, o valor programado via rede deverá ser 50.

A quantidade de palavras de escrita é definida programando o valor zero no parâmetro seguinte ao último parâmetro desejado para comunicação. Além das quatro palavras de escrita pré-definidas, também será adicionado à área de escrita as palavras programadas nestes parâmetros, caso o conteúdo programado para estes parâmetros seja diferente de zero. O primeiro parâmetro programado como zero desabilita a utilização dele e dos demais parâmetros na sequência. Por exemplo, se for programado P00835 = 0, somente as quatro palavras de escrita pré-definidas (controle, referência de velocidade, referência de torque e modo de controle) serão comunicados com o mestre.

Tabela 16.6: Programação das palavras de escrita

		Output (mestre -> escravo)	Número de palavras de escrita			
Fixo		Palavra de controle	4	5	6	7
		Referência de velocidade				
		Referência de Torque				
		Modo de controle				
Programável		Programável em P00835	16			
		Programável em P00836				
		Programável em P00837				
		⋮				
		Programável em P00846				

A mesma quantidade de palavras programadas no equipamento deve ser programada no mestre durante a configuração da rede.

Para comunicação Modbus TCP, estes parâmetros não possuem função, uma vez que a comunicação não é baseada em dados de leitura e sim acessando diretamente os parâmetros do produto.

NOTA! Após alteração desta propriedade, para que a modificação tenha efeito, o equipamento deve ser desligado e ligado novamente, ou então deve ser realizada a atualização das configurações Ethernet através do P00849.

P00849 - Atualiza Configuração Ethernet

Faixa:	0 = Operação Normal 1 = Atualiza Configuração	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura AC - Acessório	

Descrição:

Permite forçar uma reinicialização da interface Ethernet, para que as configurações feitas nos parâmetros sejam atualizadas. Ao programar este parâmetro com o valor "1", a interface Ethernet é reinicializada, implicando em perda da comunicação durante este processo. Após concluído o processo, este parâmetro automaticamente assume o valor "0".

17 PARÂMETROS DE REDE ETHERCAT

O protocolo de comunicação EtherCAT é um protocolo aberto, baseado em Ethernet, para troca de dados rápida entre equipamentos da rede, permitindo realização de funções como controle de diferentes variáveis através da rede.


NOTA!

Para descrição completa do funcionamento do servoconversor SCA06 em rede EtherCAT, consulte o manual da comunicação EtherCAT.

P00850 - Revisão do Software EtherCAT

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura ECAT - Acessório EtherCAT	

Descrição:

O acessório EtherCAT possui um processador responsável por executar as rotinas de comunicação e fazer a troca de dados com o servoconversor SCA06. Este parâmetro identifica a revisão de firmware utilizado neste acessório.

P00851 - Estado do Acessório EtherCAT

Faixa:	0 a 4	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura ECAT - Acessório EtherCAT	

Descrição:

Indica o estado da interface EtherCAT, com relação à troca de dados do mestre com o servoconversor SCA06.

Tabela 17.1: Indicações do parâmetro P0851

P00851	Descrição	Observação
0	Inativo	Interface não instalada ou não reconhecida pelo equipamento
1	Erro de acesso	Erro no procedimento de inicialização do módulo EtherCAT
2	Erro de watchdog	Falha no mecanismo de watchdog entre o módulo EtherCAT e o equipamento, que verifica se a atualização de dados entre ambos está sendo executada com sucesso
3	Offline	Módulo EtherCAT operando corretamente, mas sem troca de dados cíclicos com o mestre da rede
4	Online	Módulo EtherCAT operando corretamente, e com troca de dados cíclicos com o mestre da rede

P00852 - Estado do Link EtherCAT

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura ECAT - Acessório EtherCAT	

Descrição:

Parâmetro que fornece informações sobre o estado da comunicação para cada porta Ethernet disponível no módulo. Utiliza um campo binário, onde cada bit representa uma informação distinta:

Tabela 17.2: Estado do Link EtherCAT

P00852	Descrição	Observação
0	Reservado	
1	Reservado	
2	Reservado	
3	Reservado	
4	Link 1 Conectado	0: Porta 1 sem link 1: Porta 1 com link
5	Link 2 Conectado	0: Porta 2 sem link 1: Porta 2 com link
6	Reservado	
7	Reservado	
8	P1: Comunicação Ativa	0: Sem loop de dados na porta 1 1: Loop de dados na porta 1 ativo, para retorno da resposta para o mestre
9	P1: Loop fechado	0: Sem comunicação na porta 1 1: Com comunicação de dados na porta 1
10	P2: Comunicação Ativa	0: Sem loop de dados na porta 2 1: Loop de dados na porta 2 ativo, para retorno da resposta para o mestre
11	P2: Loop fechado	0: Sem comunicação na porta 2 1: Com comunicação de dados na porta 2
12	Reservado	
13	Reservado	
14	Reservado	
15	Reservado	

P00853 - Estado do Escravo EtherCAT

Faixa:	0 a 8	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura ECAT - Acessório EtherCAT	

Descrição:

Indica o estado do escravo, de acordo com a máquina de estados EtherCAT.

Tabela 17.3: Estado do Escravo EtherCAT

P00853	Descrição	Observação
0	Inativo	Interface inativa
1	Inicialização	Escravo EtherCAT no estado de inicialização, aguardando configurações e comandos do mestre para permitir troca de dados via mailbox
2	Pré-Operacional	Inicialização feita com sucesso, aguardando comandos do mestre para configurar a comunicação e iniciar troca de dados cíclica
3	Reservado	
4	Safe-Operacional	Mestre executa leitura cíclica dos dados do escravo, sem atualização dos dados de escrita
5	Reservado	
6	Reservado	
7	Reservado	
8	Operacional	Executa atualização dos dados de leitura e escrita cíclica via rede

P00854 - Reservado

Faixa:	Reservado	Padrão: Reservado
Propriedades:	ECAT - Acessório EtherCAT	

P00855 - Configuração TxPDO do EtherCAT

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura ECAT - Acessório EtherCAT	

Descrição:

Indica o índice do PDO de transmissão selecionado para comunicação no equipamento. O equipamento disponibiliza 4 PDOs de transmissão, responsáveis por enviar dados para o mestre, mas somente 1 pode estar ativo para comunicação. Cada TxPDO possui um mapeamento padrão diferente, mas o mestre também pode alterar o mapeamento dos PDOs conforme desejado.

P00856- Número de Dados TxPDO do EtherCAT

Faixa:	0 a 32	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura ECAT - Acessório EtherCAT	

Descrição:

Indica o tamanho dos dados, em bytes, transmitidos para o mestre via o TxPDO. O número de bytes é formado somando-se o tamanho de cada objeto mapeado no TxPDO, e é atualizado somente quando o mestre inicia a comunicação dos dados cíclicos com o equipamento.

P00857 - Configuração RxPDO do EtherCAT

Faixa:	0 a 65535	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura ECAT - Acessório EtherCAT	

Descrição:

Indica o índice do PDO de recepção selecionado para comunicação no equipamento. O equipamento disponibiliza 4 PDOs de recepção, responsáveis por receber dados do mestre, mas somente 1 pode estar ativo para comunicação. Cada RxPDO possui um mapeamento padrão diferente, mas o mestre também pode alterar o mapeamento dos PDOs conforme desejado.

P00858 - Número de Dados RxPDO do EtherCAT

Faixa:	0 a 32	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura ECAT - Acessório EtherCAT	

Descrição:

Indica o tamanho dos dados, em bytes, recebidos do mestre via o RxPDO. O número de bytes é formado somando-se o tamanho de cada objeto mapeado no RxPDO, e é atualizado somente quando o mestre inicia a comunicação dos dados cíclicos com o equipamento.

P00859 - Atualização dos Dados EtherCAT

Faixa:	0 a 10000	Padrão: 0
Propriedades:	RO - Somente Leitura ECAT - Acessório EtherCAT	

Descrição:

Uma vez no estado operacional, o mestre deve enviar telegramas para atualização dos dados de operação em intervalos regulares. Este parâmetro indica o tempo entre as duas últimas atualizações de dados, permitindo monitorar o período para execução desta função.

18 PARÂMETROS DO LADDER

Este grupo de parâmetros chamados Parâmetros do Ladder, agregam ao servoconversor funções importantes de CLP (Controlador Lógico Programável), possibilitando a execução de complexos programas de intertravamento que podem ser acessadas pelo programa do usuário.

Dentre as várias funções disponíveis, pode-se destacar desde simples contatos de bobinas até funções utilizando pontos flutuantes, como soma, subtração, multiplicação, divisão, funções trigonométricas, raiz quadrada, etc.

Outras funções importantes são blocos PID, filtros passa-alta e passa-baixa, saturação, comparação, todos em ponto flutuante.

Além das funções citadas acima, a PLC oferece blocos para controle de posição e velocidade do motor, que são posicionamentos com perfil trapezoidal, posicionamentos com perfil S, geração de referência de velocidade com rampa de aceleração trapezoidal, etc.

Todas as funções podem interagir com o usuário, através dos 200 parâmetros programáveis (agrupados no grupo "Parâmetros do Usuário"), que podem ser acessados diretamente pela HMI do servoconversor e, através do WLP (Weg Ladder Programmer) ou WPS (Weg Programming Suite), podem ser customizados com textos e unidades do usuário.

Através das novas funções ModBus é possível executar funções avançadas de monitoração on-line no software WLP/WPS.

P01000 - Estado da PLC

Faixa: 0 a 5 **Padrão:**

Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Permite ao usuário visualizar o status do programa.

Tabela 18.1: Estado da PLC

P01000	Estado da PLC	Observação
0	Sem programa	Não há programa instalado
1	Salvando Programa	Recebendo ou enviando arquivo para WLP/WPS
2	Copy Memory Card	Ocorre quando está sendo feito o backup no cartão de memória flash
3	Prog. Inválido	Programa do usuário incompatível
4	Prog. Parado	Há programa válido na memória, porém opção "Para Programa" está selecionada (P01020 = 0)
5	Prog. Rodando	Programa do usuário está sendo executado

P01001 - Tempo de Scan

Faixa: 0,0 a 6553,5 **Padrão:**

Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Permite ao usuário monitorar o tempo do ciclo de varredura do programa em milissegundos.

P01003 - Fração de Volta pela DI1

Faixa: -16383 a 16383 **Padrão:**

Propriedades: RO - Somente Leitura

Descrição:

Indica o valor da fração de volta no momento que ocorreu uma borda na DI1 (borda de subida ou descida de acordo com a programação feita em P00300).

P01004 - Número de Voltas pela DI1

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor do número de voltas no momento que ocorreu uma borda na DI1 (borda de subida ou descida de acordo com a programação feita em P00300).

P01007 - Fração de Volta pela DI2

Faixa:	-16383 a 16383	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da fração de volta no momento que ocorreu uma borda na DI2 (borda de subida ou descida de acordo com a programação feita em P00301).

P01008 - Número de Volta pela DI2

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor do número de voltas no momento que ocorreu uma borda na DI2 (borda de subida ou descida de acordo com a programação feita em P00301).

P01011 - Fração de Volta pela DI3

Faixa:	-16383 a 16383	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da fração de volta no momento que ocorreu uma borda na DI3 (borda de subida ou descida de acordo com a programação feita em P00302).

P01012 - Número de Volta pela DI3

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor do número de voltas no momento que ocorreu uma borda na DI3 (borda de subida ou descida de acordo com a programação feita em P00302).

P01014 - Valor do Contador Low pela DI3

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da parte baixa do contador no momento que ocorreu uma borda na DI3 (borda de subida ou descida de acordo com a programação feita em P00302).

P01015 - Valor do Contador High pela DI3

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da parte alta do contador no momento que ocorreu uma borda na DI3 (borda de subida ou descida de acordo com a programação feita em P00302).

P01016 - Valor Armazenado pelo Pulso Nulo Z1 (Contador 1 ou Contador 2) - Parte Low

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da parte baixa do contador armazenado (contador 1 ou contador 2) no momento que ocorreu uma borda no pulso Z1. A opção de armazenar o contador 1 ou contador 2, bem como se esse armazenamento irá ocorrer na borda de subida ou descida do pulso nulo Z1, é setada através do parâmetro P00511.

P01017 - Valor Armazenado pelo Pulso Nulo Z1 (Contador 1 ou Contador 2) - Parte High

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da parte alta do contador armazenado (contador 1 ou contador 2) no momento que ocorreu uma borda no pulso Z1. A opção de armazenar o contador 1 ou contador 2, bem como se esse armazenamento irá ocorrer na borda de subida ou descida do pulso nulo Z1, é setada através do parâmetro P00511.

P01018 - Valor Armazenado pelo Pulso Nulo Z2 (Contador 1 ou Contador 2) - Parte Low

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da parte baixa do contador armazenado (contador 1 ou contador 2) no momento que ocorreu uma borda no pulso Z2. A opção de armazenar o contador 1 ou contador 2, bem como se esse armazenamento irá ocorrer na borda de subida ou descida do pulso nulo Z1, é setada através do parâmetro P00521.

P01019 - Valor Armazenado pelo Pulso Nulo Z2 (Contador 1 ou Contador 2) - Parte High

Faixa:	0 a 65535	Padrão:
Propriedades:	RO - Somente Leitura	

Descrição:

Indica o valor da parte alta do contador armazenado (contador 1 ou contador 2) no momento que ocorreu uma borda no pulso Z2. A opção de armazenar o contador 1 ou contador 2, bem como se esse armazenamento irá ocorrer na borda de subida ou descida do pulso nulo Z1, é setada através do parâmetro P00521.

P01020 - Comando da PLC

Faixa:	0 e 1	Padrão:	1
Propriedades:	PP - Pressione P para validar		

Descrição:

Permite ao usuário parar o aplicativo instalado ou fazer com que ele seja executado, conforme [Tabela 18.2 na página 18-4](#).

Tabela 18.2: Comando da PLC

P01020	Comando da PLC
0	Para Programa
1	Executa Programa

Nota: Ao manter pressionadas as teclas SHIFT e INCREMENTA durante a inicialização do drive, o aplicativo do usuário não será executado. Para que o aplicativo seja executado novamente, o drive deverá ser reinicializado.

P01021 - Período do Scan

Faixa: 0,5 a 200,0 **Padrão:** 5,0
Propriedades: PP - Pressione P para validar

Descrição:

Permite ao usuário configurar um período de execução do aplicativo ladder em milissegundos.

P01022 - Watchdog PLC

Faixa: 0 a 5 **Padrão:** 0
Propriedades: PP - Pressione P para validar

Descrição:

Número de vezes seguidas que o tempo de scan do aplicativo ladder (P01001) pode ser igual ou superior ao período de scan programado (P01021) sem gerar falha de watchdog.

Exemplo: Se o watchdog da PLC (P01022) for programado com o valor 3, isso significa que se o tempo de scan (P01001) ultrapassar ou igualar 4 vezes seguidas o período de scan do aplicativo (P01021) irá ocorrer a falha de watchdog (F00829), conforme [Figura 18.1 na página 18-4](#).

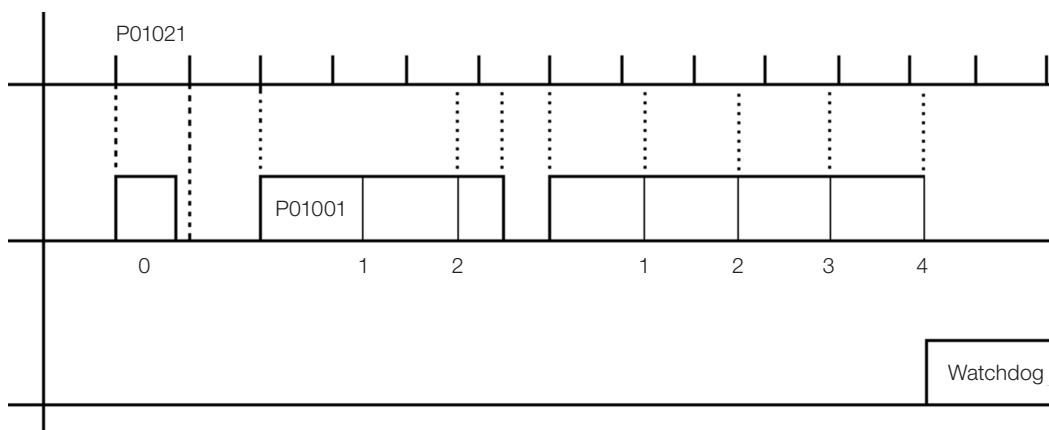


Figura 18.1: Exemplo do watchdog da PLC

P01023 - Tipo de Controle no Power-On

Faixa: 2 e 3 **Padrão:** 3
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Seleciona o tipo de controle que será utilizado na inicialização do ladder, conforme [Tabela 18.3 na página 18-4](#). Esse parâmetro só é valido quando P00202 = 4.

Tabela 18.3: Opções de controle na inicialização do ladder

P01023	Opções de Controle
2	Modo velocidade
3	Modo Posição

P001024 - Supervisão PLC

Faixa: 0 a 2 **Padrão:** 0
Propriedades: PP - Pressione P para validar

Descrição:

Configura a ação do drive quando o aplicativo da PLC não está rodando.

Tabela 18.4: Seleção da ação

P01024	Ação
0	Nenhuma ação
1	Gera Alarme A00708
2	Gera Falha F00709

P01027 - Zera Marcadores Retentivos

Faixa: 0 e 1 **Padrão:** 0
Propriedades: PP - Pressione P para validar

Descrição:

Permite ao usuário zera os marcadores retentivos utilizados no programa do usuário.

Tabela 18.5: Opção zera marcador retentivo

P01027	Zera Marcadores
0	Desabilitado
1	Zera Marcador

P01028 - Carrega o Ladder

Faixa: 0 a 3 **Padrão:** 0
Propriedades: PP - Pressione P para validar

Descrição:

Permite ao usuário carregar o aplicativo ladder ou a configuração dos parâmetros do usuário existentes no cartão de memória flash.

Tabela 18.6: Opções de P01028

P01028	Carrega Ladder
0	Desabilitado
1	Carrega aplicativo
2	Carrega configuração dos parâmetros
3	Carrega configuração CANopen

Nota: Quando o parâmetro P01028 assumir algum valor diferente de zero, ao executar o comando a HMI mostrará a letra "b" piscando no dígito 1.

P01031 - Erro de Lag de Parada Máximo

Faixa: 0 a 16383 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Indica o valor do erro máximo permitido ao parar a execução de um posicionamento, enquanto um novo posicionamento não é iniciado. Esse erro é a máxima diferença entre a posição de referência e a posição final, em número de pulsos.

Sempre que o servoconversor estiver com o loop de posição ativo e nenhum movimento ponto-a-ponto estiver sendo realizado este Lag estará sendo monitorado.

No caso de movimentos contínuos como MC_CamIn e MC_GearInPos recomenda-se programar apenas o Erro de Lag de seguimento Máximo.

Nota: 16384 pulsos correspondem a 1 volta.

Quando P01031 = 0 ou a função Stop é ativada o erro de lag de parada não ocorre.

P01032 - Erro de Lag de Seguimento Máximo

Faixa:	0 a 16383	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Indica o valor do erro máximo permitido ao executar um posicionamento, ou seja, a máxima diferença entre a posição de referência e a posição real durante o posicionamento, em número de pulsos.

Sempre que o servoconversor estiver com o loop de posição ativo este Lag estará sendo monitorado.

Nota: 16384 pulsos correspondem a 1 volta.

Quando P01032 = 0 ou a função Stop é ativada o erro de lag de seguimento não ocorre.

19 PARÂMETROS DO USUÁRIO

Há uma faixa de parâmetros no SCA06 reservada apenas para parâmetros do usuário, onde a definição da funcionalidade de cada parâmetro será configurada no programa Ladder.

P01050 a P01249 - Parâmetros do Usuário

Faixa:	-32768 a 32767	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Parâmetros de uso geral do usuário.

20 FUNÇÃO POSICIONADOR

A Função Posicionador (P00202 = 3) permite a programação, via parâmetros do usuário, de 10 sequências de funções de movimento de eixo a serem acionadas via entradas digitais ou via parâmetros.

A programação é feita através de ciclos (até 10 ciclos), sendo que cada ciclo pode conter uma sequência de até 5 movimentos. Estas sequências são programadas em P01101 a P01150. Até 10 movimentos diferentes podem ser programados nos parâmetros P01151 a P01230. É possível programar uma entrada digital (ou parâmetro) para acionar um determinado ciclo. Quando selecionada a opção para acionar o ciclo pela borda da entrada digital, por exemplo, a cada borda será executado um movimento do ciclo escolhido, respeitando a ordem programada. A [Seção 20.3 EXEMPLOS na página 20-18](#) descreve de uma forma mais detalhada os parâmetros de configuração.

20.1 OS TIPOS DE MOVIMENTOS DISPONÍVEIS SÃO:

20.1.1 Posicionamento Relativo:

Executa um deslocamento de posição relativo à posição atual. O tamanho do deslocamento é definido pela soma do número de voltas P0118X ⁽⁴⁾ com a fração de volta P0117X ⁽⁵⁾. O deslocamento é realizado com a velocidade, aceleração, desaceleração e jerk programados em P0119X ⁽⁶⁾, P0120X ⁽⁷⁾, P0121X ⁽⁸⁾ e P0122X ⁽⁹⁾ como indicado na [Figura 20.1 na página 20-1](#). Caso seja utilizado jerk diferente de zero (curva S), a desaceleração será igual ao valor programado na aceleração.

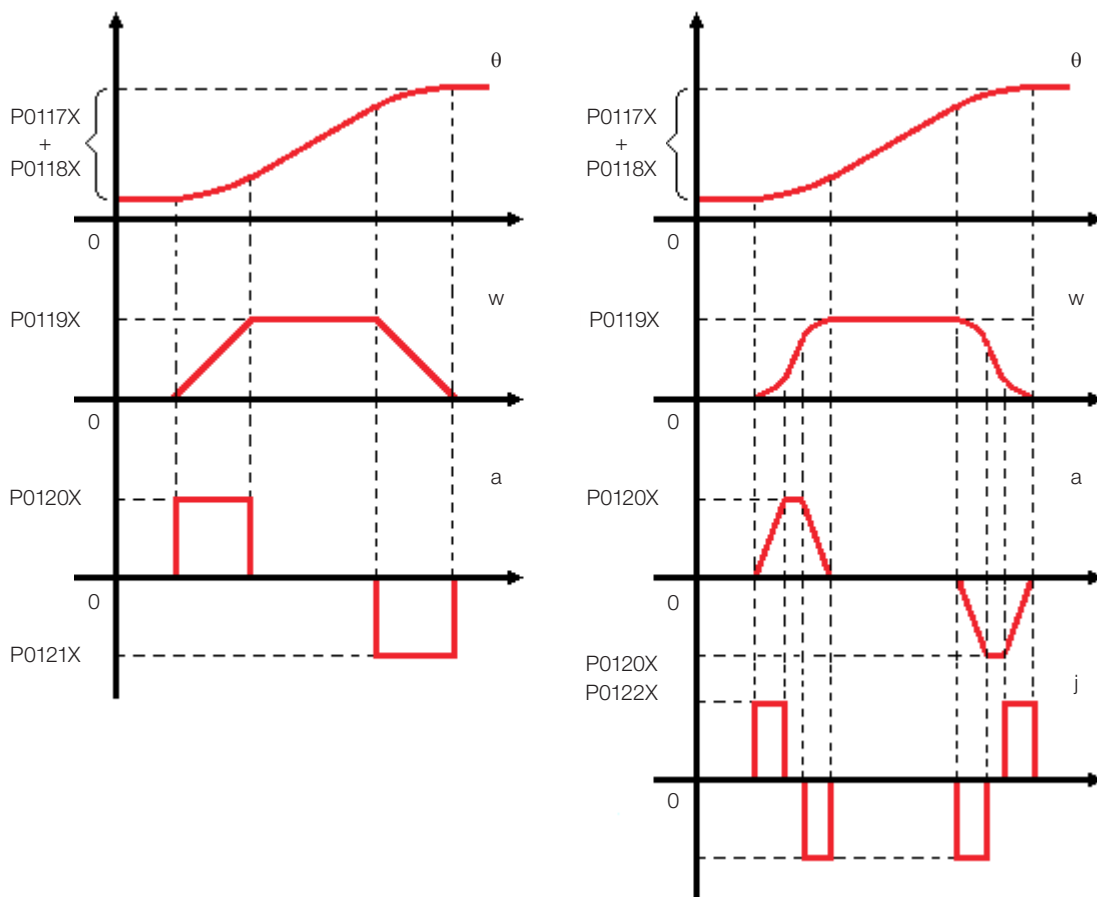


Figura 20.1: Gráfico da posição, velocidade, aceleração, e jerk respectivamente durante um posicionamento relativo sem jerk (a esquerda) e com jerk (a direita). Nota-se que no caso com jerk, a aceleração e a desaceleração são determinadas pelo mesmo parâmetro e por consequência obrigatoriamente iguais

- (4) P0118X: P01181 até P01190.
- (5) P0117X: P01171 até P01180.
- (6) P0119X: P01190 até P01200.
- (7) P0120X: P01201 até P01210.
- (8) P0121X: P01211 até P01220.
- (9) P0122X: P01221 até P01230.

20.1.2 Posicionamento Absoluto:

Executa um posicionamento movimentando o eixo para uma posição alvo absoluta. Esta posição alvo é igual à soma do número de voltas (P0118X ⁽¹⁰⁾) com a fração de volta (P0117X ⁽¹¹⁾). O posicionamento é realizado com a velocidade, aceleração, desaceleração e jerk programados em P0119X ⁽¹²⁾, P0120X ⁽¹³⁾, P0121X ⁽¹⁴⁾ e P0122X ⁽¹⁵⁾ como indicado na [Figura 20.2 na página 20-2](#). Caso seja utilizado jerk diferente de zero (curva S), a desaceleração será igual ao valor programado na aceleração.

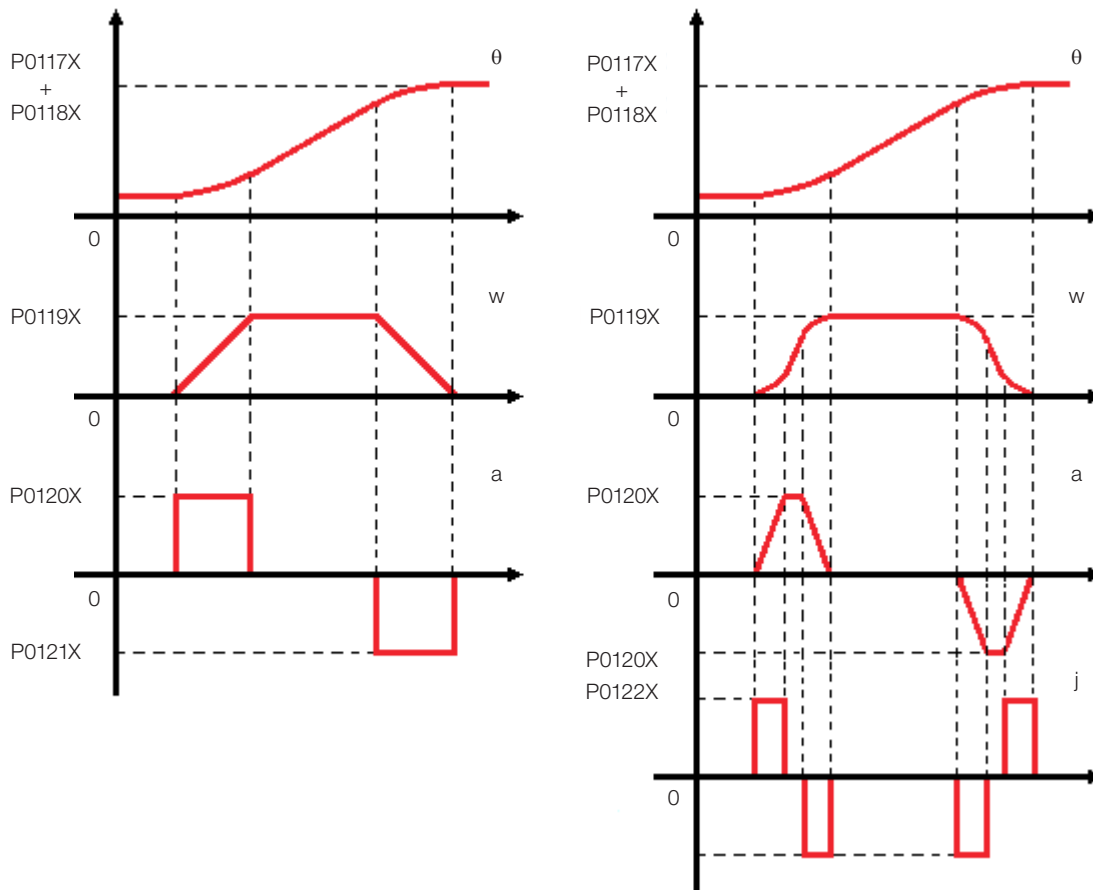


Figura 20.2: Gráfico da posição, velocidade, aceleração, e jerk respectivamente durante um posicionamento absoluto sem jerk (a esquerda) e com jerk (a direita). Nota-se que no caso com jerk, a aceleração e a desaceleração são determinadas pelo mesmo parâmetro e por consequência obrigatoriamente iguais

20.1.3 Acionamento em controle de Velocidade:

Executa uma aceleração ou desaceleração (dependendo da velocidade atual e da velocidade alvo), com valor programado em P0120X ⁽¹⁶⁾ e P0121X ⁽¹⁷⁾ respectivamente até atingir a velocidade programada em P0119X ⁽¹⁸⁾, e então mantém esta velocidade até que outro movimento seja acionado. Caso seja usado um valor de jerk (programado em P0122X ⁽¹⁹⁾) a aceleração/desaceleração irá respeitar este jerk, como indicado na [Figura 20.3 na página 20-3](#).

- (10) P0118X: P01181 até P01190.
- (11) P0117X: P01171 até P01180.
- (12) P0119X: P01191 até P01200.
- (13) P0120X: P01201 até P01210.
- (14) P0121X: P01211 até P01220.
- (15) P0122X: P01221 até P01230
- (16) P0120X: P01201 até P01210.
- (17) P0121X: P01211 até P01220.
- (18) P0119X: P01191 até P01200.
- (19) P0122X: P01221 até P01230.

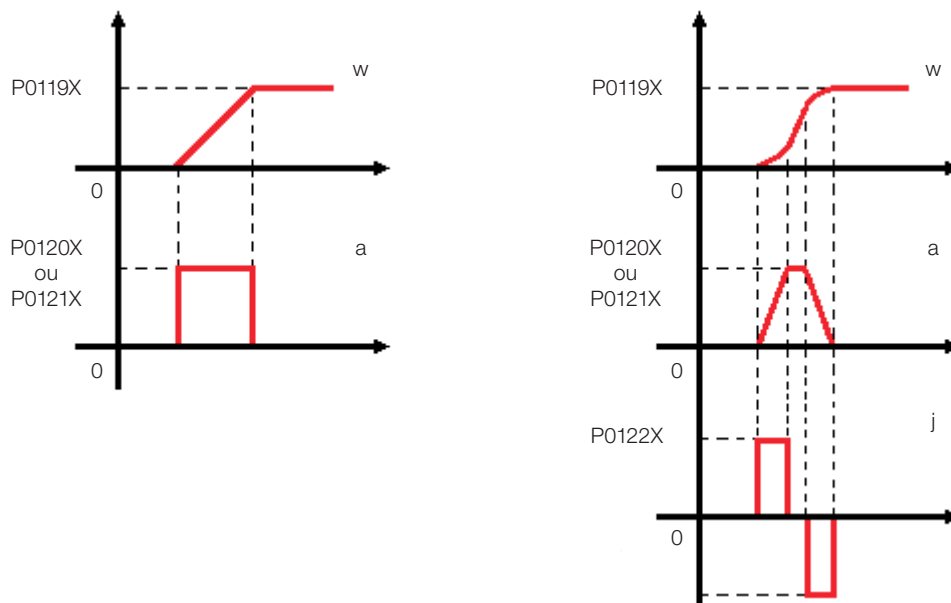


Figura 20.3: Gráfico da velocidade, aceleração, e jerk respectivamente, durante um acionamento em controle de velocidade: sem jerk (a esquerda) e com jerk (a direita)

20.1.4 Acionamento em controle de Iq (Torque):

Aplica no eixo um valor de corrente i_q (programada no P0119X), a qual é proporcional ao torque, e então mantém esta corrente até que outro movimento seja acionado. A subida da corrente segue a rampa programada no parâmetro P0120X até atingir o valor alvo como indicado na [Figura 20.4 na página 20-3](#).

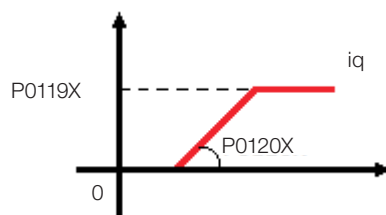


Figura 20.4: Gráfico da corrente i_q (proporcional ao torque) durante um acionamento em controle de Iq

20.1.5 Seguidor de Posição:

Executa o sincronismo em posição entre o eixo e o mestre programado em P01074 (Entradas rápidas do drive, Rede CANopen, Entrada de Encoder 1 ou Entrada de Encoder 2). Este sincronismo se dá com uma relação mestre-escravo conforme definido pela relação Numerador/Denominador (P0118X⁽²⁰⁾/P0117X⁽²¹⁾).

Até que o eixo escravo atinja a velocidade do eixo mestre (multiplicada pela relação mestre-escravo) é realizado um movimento de aceleração ou desaceleração conforme programação dos parâmetros P0120X⁽²²⁾ e P0121X⁽²³⁾.

A direção do movimento dependerá do sinal do Numerador da relação Mestre-Escravo (P0118X). Se o Numerador for maior que zero, o movimento será na mesma direção do eixo mestre e se for menor que zero, o movimento será na direção oposta ao eixo mestre.

O sincronismo permanece até que outro movimento seja ativado.

20.1.6 Seguidor de Velocidade:

Executa o sincronismo em velocidade entre o eixo e o mestre programado em P01074 (Entradas rápidas do drive, Rede CANopen, Entrada de Encoder 1 ou Entrada de Encoder 2). Este sincronismo ocorre com uma relação mestre-escravo definido pela relação Numerador/Denominador (P0118X/P0117X).

Até que o eixo escravo atinja a velocidade do eixo mestre (multiplicada pela relação mestre-escravo) é realizado um movimento de aceleração ou desaceleração conforme programação dos parâmetros P0120X e P0121X.

A direção do movimento dependerá do sinal do Numerador da relação Mestre-Escravo (P0118X). Se o Numerador for maior que zero, o movimento será na mesma direção do eixo mestre e se for menor que zero, o movimento será na direção oposta ao eixo mestre.

O sincronismo permanece até que outro movimento seja ativado.

20.1.7 Busca Zero Máquina Sentido Positivo:

Executa um procedimento de busca de zero máquina para o sentido de giro positivo. Este procedimento pode ser realizado de duas maneiras diferentes: apenas executa a busca do sensor de zero máquina (ZMS) ou executa a busca do sensor de zero máquina seguida de busca do zero do motor (Z) de acordo com a programação do parâmetro P01075 (ver [Figura 20.5 na página 20-4](#)). O sensor de zero máquina ZMS deve ser conectado em uma entrada digital rápida (entrada padrão 1, 2 ou 3 do SCA06) a qual deve ser programada de acordo com o tipo de borda sensor vai atuar (borda de subida ou descida), conforme [Tabela 20.1 na página 20-4](#). A posição Z (zero do motor) é um sinal interno que não necessita de programação.

Ao final da busca, a posição em que o drive para é carregada com o valor programado em P0117X⁽²⁴⁾ e P0118X⁽²⁵⁾, ou seja, esta posição será a posição zero apenas se estes parâmetros forem zero.

20.1.8 Busca Zero Máquina Sentido Negativo:

Executa movimento igual ao item anterior, apenas o sentido de giro é inverso.

Tabela 20.1: Parametrização para utilização dos movimentos busca zero máquina sentido positivo e negativo; além da programação abaixo é necessário programar o tipo de busca em P01075 (0 = busca ZMS + busca Z, 1 = busca ZMS apenas)

Sentido da Busca de Zero P0115X	Borda Ativa do ZMS P01076	Programação das Entradas Digital Conectada ao Sensor ZMS P00300, P00301 ou P00302
10 - sentido positivo	0 - borda de subida	8 - armazena posição borda de subida
10 - sentido positivo	1 - borda de descida	9 - armazena posição borda de descida
11 - sentido negativo	0 - borda de subida	8 - armazena posição borda de subida
11 - sentido negativo	1 - borda de descida	9 - armazena posição borda de descida

(20) P0118X: P01181 até P01190

(21) P0119X: P01191 até P01200

(22) P0120X: P01201 até P01210

(23) P0121X: P01211 até P01220

(24) P0117X: P01171 até P01180

(25) P0118X: P01181 até P01190

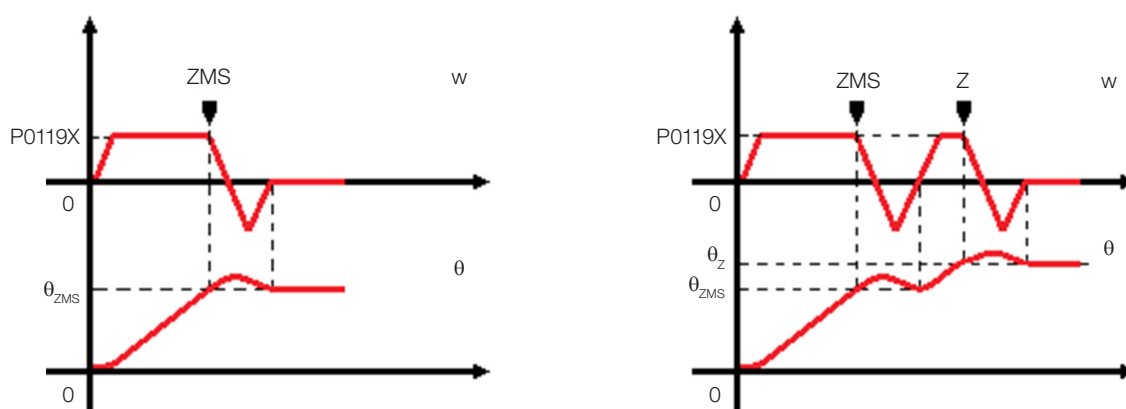


Figura 20.5: Gráfico representando a busca de zero máquina no sentido positivo. A esquerda esta representado o procedimento de busca do ZMS apenas e a direita o procedimento de busca de ZMS seguido de busca de Z

20.1.9 Função Jog:

Executa um movimento em velocidade enquanto a função estiver acionada (através de entrada digital ou P01079). O acionamento da função Jog sempre será por nível, ou seja, a função Jog estará ativa enquanto a entrada digital ou P01079 estiver acionada. O movimento é executado com uma aceleração ou desaceleração (dependendo da velocidade atual e da velocidade alvo), com valor programado em P0120X ⁽²⁶⁾ e P0121X ⁽²⁷⁾ respectivamente até atingir a velocidade programada em P0119X ⁽²⁸⁾, e então mantém esta velocidade até que a função Jog seja desativada. Caso seja usado um valor de jerk (programado em P0122X ⁽²⁹⁾) a aceleração/desaceleração irá respeitar este jerk.

20.2 DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS

Este item apresenta uma descrição mais detalhada de cada parâmetro do usuário utilizado pela Função Posicionador.

P01070 - Seleciona Slot

Faixa:	0 a 3	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Seleciona o slot onde estão as entradas digitais a serem utilizadas conforme descrito na [Tabela 20.2 na página 20-5](#).

Tabela 20.2: Opções do P01070

Opção	Descrição
0	As 3 entradas digitais padrões do drive serão utilizadas no acionamento dos ciclos de movimentos
1	As entradas digitais do acessório conectado no slot 1 serão utilizadas no acionamento dos ciclos de movimentos
2	As entradas digitais do acessório conectado no slot 2 serão utilizadas no acionamento dos ciclos de movimentos
3	As entradas digitais do acessório conectado no slot 3 serão utilizadas no acionamento dos ciclos de movimentos

P01071 - Reseta Ciclo

Faixa:	0 a 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Na transição de 0 para 1 deste parâmetro todos os ciclos de movimentos são reinicializados para o primeiro movimento.

(26) P0120X: P01201 até P01210.

(27) P0121X: P01211 até P01220.

(28) P0119X: P01191 até P01200.

(29) P0122X: P01221 até P01230.

P01072 - Mapeia parâmetros da função Move do servoconversor SCA05

Faixa:	0 a 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Ao se programar em 1 este parâmetro, as referências de posição e velocidade passam a ser mapeadas a partir dos parâmetros utilizados no SCA05 (P0124 a P0133 e P0471 a P0490) e os parâmetros P01171 a P01200 ficam sem uso. Deve ser utilizado em conjunto com o parâmetro P00667 = 1 e apenas quando estas referências são escritas via serial.

P01074 - Mestre do Movimento tipo Seguimento

Faixa:	0 a 4	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Seleciona a fonte do mestre a ser seguido pelo movimento de seguimento tanto de posição quanto de velocidade.

Tabela 20.3: Fonte do mestre definida no parâmetro P01074

Opção	Descrição
0	Sem função
1	Entradas rápidas do drive
2	Rede CANopen
3	Entrada de Encoder 1 (necessita acessório)
4	Entrada de Encoder 2 (necessita acessório)

P01075 - Tipo da busca de Zero Máquina

Faixa:	0 a 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Ver [Tabela 20.4 na página 20-6](#).

Tabela 20.4: Tipo de busca de zero máquina definido no parâmetro P01075

Opção	Descrição
0	Após encontrar o sensor de zero máquina o drive irá procurar o zero do sensor de realimentação de posição do motor e só então irá parar
1	Não ocorre a busca do zero do sensor de realimentação de posição do motor, a parada ocorre na posição do sensor da máquina

P01076 - Tipo de Borda da busca de Zero Máquina

Faixa:	0 a 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Ver [Tabela 20.5 na página 20-6](#).

Tabela 20.5: Tipo de borda da busca de zero máquina definida no parâmetro P01076

Opção	Descrição
0	O acionamento do sensor de zero da máquina ocorre na borda de subida
1	O acionamento do sensor de zero da máquina ocorre na borda de descida

P01077 - Seleção do Acionamento dos Ciclos por Borda ou Nível

Faixa:	0 a 1	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Há duas opções para a seleção do acionamento dos ciclos, conforme [Tabela 20.6 na página 20-7](#).

Caso seja selecionada a opção de acionamento do ciclo por borda de subida da entrada digital (opção P01077 = 0), é necessário que após a borda, o sinal da entrada digital permaneça em nível baixo para permitir o acionamento de um novo movimento através da borda de outra entrada digital.

Tabela 20.6: Seleção do acionamento dos ciclos definido no parâmetro P01074

Opção	Descrição
0	O acionamento do ciclo ocorre na borda de subida da entrada digital programada (ou do P01080)
1	O acionamento do ciclo ocorre no nível da entrada digital programada (ou do P01080), enquanto esta estiver em nível 1 o ciclo será continuamente acionado

P01078 - Filtro do Acionamento dos Ciclos

Faixa:	0 a 32767 ms	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

As entradas digitais programadas (ou do P01080) devem permanecer acionadas por um tempo superior ao programado neste parâmetro a fim de se acionar o ciclo.

P01079 - Acionamento do Ciclo por Parâmetro

Faixa:	0 a 1	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Ao programar este parâmetro em 1, o ciclo programado no P01080 é acionado.

P01080 - Programa Ciclo Acionado pelo Parâmetro P01079

Faixa:	-10 a 10	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Define qual ciclo será acionado ao se utilizar o parâmetro P01079.

P01081 - Programa ciclo acionado pela Entrada Digital 01

P01082 - Programa ciclo acionado pela Entrada Digital 02

P01083 - Programa ciclo acionado pela Entrada Digital 03

P01084 - Programa ciclo acionado pela Entrada Digital 04

P01085 - Programa ciclo acionado pela Entrada Digital 05

P01086 - Programa ciclo acionado pela Entrada Digital 06

P01087 - Programa ciclo acionado pela Entrada Digital 07

P01088 - Programa ciclo acionado pela Entrada Digital 08

P01089 - Programa ciclo acionado pela Entrada Digital 09

P01090 - Programa ciclo acionado pela Entrada Digital 10

Faixa:	-10 a 10	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Programa qual ciclo será acionado pelas entradas digitais de 1 a 10.

Função Posicionador

Ao se programar um valor negativo, o ciclo será do tipo completo, ou seja, ao se acionar uma vez a entrada programada, todos os movimentos do ciclo serão executados em sequência.

Caso seja programado um valor positivo, a cada acionamento da entrada digital apenas 1 movimento do ciclo é executado. Depois de se chegar ao último movimento programado o ciclo recomeça do primeiro movimento.

Exemplo:

P01082 = 3.

Significa que ao se ativar a entrada digital 2 será acionado o ciclo 3.

P01091 - Referência de posição (fração de volta) para Função Posicionador na Saída Digital

Faixa:	0 a 16383	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Define a fração de volta que a saída digital será desligada antes da finalização do posicionamento em execução.

P01092 - Referência de posição (número de voltas) para Função Posicionador na Saída Digital

Faixa:	0 a 32767	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Define o número de voltas que a saída digital será desligada antes da finalização do posicionamento em execução.

Nota: A função da saída digital (P00280 se P01070 = 0, P00281 se P01070 = 1, P00287 se P01070 = 2 e P00293 se P01070 = 3) deverá estar programada com a opção 8 (escrita pelo ladder).

P01101 - Primeiro Movimento do Ciclo 01

P01102 - Segundo Movimento do Ciclo 01

P01103 - Terceiro Movimento do Ciclo 01

P01104 - Quarto Movimento do Ciclo 01

P01105 - Quinto Movimento do Ciclo 01

Faixa:	0 a 10	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Determina qual será a sequência de movimentos do ciclo 1, ao se programar o número do primeiro, segundo, terceiro, quarto e quinto movimentos deste ciclo. Zero indica fim do ciclo.

Exemplo 1:

- Os parâmetros abaixo foram setados da seguinte forma:
 - P01101 = 00002.
 - P01102 = 00004.
 - P01103 = 00000.
- A programação acima fará com que ao se acionar o ciclo 1 seja executado a sequência de movimentos:
 - Movimento 02.
 - Movimento 04, e então o ciclo é reiniciado.

Importante, se o ciclo tiver menos de 5 movimentos deve ser programado o seu fim com zero!

Exemplo 2:

- Os parâmetros abaixo foram setados da seguinte forma:
 - P01101 = 00001.
 - P01102 = 00002.
 - P01103 = 00003.
 - P01104 = 00004.
 - P01105 = 00005.

- A programação acima fará com que ao se acionar o ciclo 1 seja executado a sequência de movimentos:
 - Movimento 01.
 - Movimento 02.
 - Movimento 03.
 - Movimento 04.
 - Movimento 05, e então o ciclo é reiniciado.

P01106 - Primeiro Movimento do Ciclo 02

P01107 - Segundo Movimento do Ciclo 02

P01108 - Terceiro Movimento do Ciclo 02

P01109 - Quarto Movimento do Ciclo 02

P01110 - Quinto Movimento do Ciclo 02

Faixa:	0 a 10	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Determina qual será a sequência de movimentos do ciclo 2, ao se programar o número do primeiro, segundo, terceiro, quarto e quinto movimentos deste ciclo. Zero indica fim do ciclo.

Vide exemplos na descrição dos parâmetros P01101 a P01105.

P01111 - Primeiro Movimento do Ciclo 03

P01112 - Segundo Movimento do Ciclo 03

P01113 - Terceiro Movimento do Ciclo 03

P01114 - Quarto Movimento do Ciclo 03

P01115 - Quinto Movimento do Ciclo 03

Faixa:	0 a 10	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Determina qual será a sequência de movimentos do ciclo 3, ao se programar o número do primeiro, segundo, terceiro, quarto e quinto movimentos deste ciclo. Zero indica fim do ciclo.

Vide exemplos na descrição dos parâmetros P01101 a P01105.

P01116 - Primeiro Movimento do Ciclo 04

P01117 - Segundo Movimento do Ciclo 04

P01118 - Terceiro Movimento do Ciclo 04

P01119 - Quarto Movimento do Ciclo 04

P01120 - Quinto Movimento do Ciclo 04

Faixa:	0 a 10	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Determina qual será a sequência de movimentos do ciclo 4, ao se programar o número do primeiro, segundo, terceiro, quarto e quinto movimentos deste ciclo. Zero indica fim do ciclo.

Vide exemplos na descrição dos parâmetros P01101 a P01105.

P01121 - Primeiro Movimento do Ciclo 05

P01122 - Segundo Movimento do Ciclo 05

P01123 - Terceiro Movimento do Ciclo 05

P01124 - Quarto Movimento do Ciclo 05

P01125 - Quinto Movimento do Ciclo 05

Faixa:	0 a 10	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Determina qual será a sequência de movimentos do ciclo 5, ao se programar o número do primeiro, segundo, terceiro, quarto e quinto movimentos deste ciclo. Zero indica fim do ciclo.

Vide exemplos na descrição dos parâmetros P01101 a P01105.

P01126 - Primeiro Movimento do Ciclo 06

P01127 - Segundo Movimento do Ciclo 06

P01128 - Terceiro Movimento do Ciclo 06

P01129 - Quarto Movimento do Ciclo 06

P01130 - Quinto Movimento do Ciclo 06

Faixa:	0 a 10	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Determina qual será a sequência de movimentos do ciclo 6, ao se programar o número do primeiro, segundo, terceiro, quarto e quinto movimentos deste ciclo. Zero indica fim do ciclo.

Vide exemplos na descrição dos parâmetros P01101 a P01105.

P01131 - Primeiro Movimento do Ciclo 07
P01132 - Segundo Movimento do Ciclo 07
P01133 - Terceiro Movimento do Ciclo 07
P01134 - Quarto Movimento do Ciclo 07
P01135 - Quinto Movimento do Ciclo 07

Faixa:	0 a 10	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Determina qual será a sequência de movimentos do ciclo 7, ao se programar o número do primeiro, segundo, terceiro, quarto e quinto movimentos deste ciclo. Zero indica fim do ciclo.

Vide exemplos na descrição dos parâmetros P01101 a P01105.

P01136 - Primeiro Movimento do Ciclo 08
P01137 - Segundo Movimento do Ciclo 08
P01138 - Terceiro Movimento do Ciclo 08
P01139 - Quarto Movimento do Ciclo 08
P01140 - Quinto Movimento do Ciclo 08

Faixa:	0 a 10	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Determina qual será a sequência de movimentos do ciclo 8, ao se programar o número do primeiro, segundo, terceiro, quarto e quinto movimentos deste ciclo. Zero indica fim do ciclo.

Vide exemplos na descrição dos parâmetros P01101 a P01105.

P01141 - Primeiro Movimento do Ciclo 09
P01142 - Segundo Movimento do Ciclo 09
P01143 - Terceiro Movimento do Ciclo 09
P01144 - Quarto Movimento do Ciclo 09
P01145 - Quinto Movimento do Ciclo 09

Faixa:	0 a 10	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Determina qual será a sequência de movimentos do ciclo 9, ao se programar o número do primeiro, segundo, terceiro, quarto e quinto movimentos deste ciclo. Zero indica fim do ciclo.

Vide exemplos na descrição dos parâmetros P01101 a P01105.

P01146 - Primeiro Movimento do Ciclo 10

P01147 - Segundo Movimento do Ciclo 10

P01148 - Terceiro Movimento do Ciclo 10

P01149 - Quarto Movimento do Ciclo 10

P01150 - Quinto Movimento do Ciclo 10

Faixa:	0 a 10	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Determina qual será a sequência de movimentos do ciclo 10, ao se programar o número do primeiro, segundo, terceiro, quarto e quinto movimentos deste ciclo. Zero indica fim do ciclo.

Vide exemplos na descrição dos parâmetros P01101 a P01105.

P01151 - Tipo do Movimento 01

P01152 - Tipo do Movimento 02

P01153 - Tipo do Movimento 03

P01154 - Tipo do Movimento 04

P01155 - Tipo do Movimento 05

P01156 - Tipo do Movimento 06

P01157 - Tipo do Movimento 07

P01158 - Tipo do Movimento 08

P01159 - Tipo do Movimento 09

P01160 - Tipo do Movimento 10

Faixa:	1 a 8	Padrão:	0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura		

Descrição:

Através desses parâmetros pode-se selecionar o tipo do movimento a ser executado conforme [Tabela 20.7 na página 20-12](#).

Tabela 20.7: Opções de programação dos parâmetros de Modo de Operação P01151 a P01160

P01151 a P01160	Tipo de Movimento a ser Executado
1	Acionamento em controle de Iq: comanda uma referência de corrente Iq (a qual é proporcional ao torque)
2	Acionamento em controle de Velocidade: comanda uma referência de velocidade
3 e 4	Posicionamento Relativo: executa o deslocamento programado em relação à posição atual
5 e 6	Posicionamento Absoluto: vai para a posição programada
7	Função Jog: comanda uma referência de velocidade enquanto a função estiver ativa
8	Seguidor de Posição: segue a posição do mestre programado
9	Seguidor de Velocidade: segue a velocidade do mestre programado
10	Busca Zero Máquina Sentido Positivo: executa um procedimento de busca de zero no sentido positivo
11	Busca Zero Máquina Sentido Negativo: executa um procedimento de busca de zero no sentido negativo

P01161 - Timer do Movimento 01

P01162 - Timer do Movimento 02

P01163 - Timer do Movimento 03

P01164 - Timer do Movimento 04

P01165 - Timer do Movimento 05

P01166 - Timer do Movimento 06

P01167 - Timer do Movimento 07

P01168 - Timer do Movimento 08

P01169 - Timer do Movimento 09

P01170 - Timer do Movimento 10

Faixa:	0 a 32767 ms	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Programa o tempo que decorre entre a ativação do movimento pela entrada digital (ou parâmetro P01080) e a execução do mesmo. Se o valor programado for zero, executará o movimento imediatamente.

P01171 - Referência de posição (fração de volta) do Movimento 01

P01172 - Referência de posição (fração de volta) do Movimento 02

P01173 - Referência de posição (fração de volta) do Movimento 03

P01174 - Referência de posição (fração de volta) do Movimento 04

P01175 - Referência de posição (fração de volta) do Movimento 05

P01176 - Referência de posição (fração de volta) do Movimento 06

P01177 - Referência de posição (fração de volta) do Movimento 07

P01178 - Referência de posição (fração de volta) do Movimento 08

P01179 - Referência de posição (fração de volta) do Movimento 09

P01180 - Referência de posição (fração de volta) do Movimento 10

Faixa:	0 a 32767	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Conforme o tipo de movimento programado assume a função descrita na [Tabela 20.8 na página 20-14](#).

Função Posicionador

Tabela 20.8: Função da referência de posição programada (fração de volta) em P01171 a P01180 de acordo com o tipo de movimento

Tipo de Movimento	Função dos Parâmetros P01171 a P01180
1 - Acionamento em controle de Iq	Sem função
2 - Acionamento em controle de Velocidade	Sem função
3 e 4 - Posicionamento Relativo	Fração de volta do deslocamento (1 volta = 16384)
5 e 6 - Posicionamento Absoluto	Fração de volta da posição alvo (1 volta = 16384)
7 - Função Jog	Sem função
8 - Seguidor de Posição	Denominador da relação Mestre-Escravo de posição
9 - Seguidor de Velocidade	Denominador da relação Mestre-Escravo de velocidade
10 - Busca Zero Máquina Sentido Positivo	Fração de volta da posição "zero de máquina" (1 volta = 16384)
11 - Busca Zero Máquina Sentido Negativo	Fração de volta da posição "zero de máquina" (1 volta = 16384)

P01181 - Referência de posição (número de voltas) do Movimento 01

P01182 - Referência de posição (número de voltas) do Movimento 02

P01183 - Referência de posição (número de voltas) do Movimento 03

P01184 - Referência de posição (número de voltas) do Movimento 04

P01185 - Referência de posição (número de voltas) do Movimento 05

P01186 - Referência de posição (número de voltas) do Movimento 06

P01187 - Referência de posição (número de voltas) do Movimento 07

P01188 - Referência de posição (número de voltas) do Movimento 08

P01189 - Referência de posição (número de voltas) do Movimento 09

P01190 - Referência de posição (número de voltas) do Movimento 10

Faixa: -32768 a 32767

Padrão: 0

Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Conforme o tipo de movimento programado assume a função descrita na [Tabela 20.9 na página 20-14](#).

Tabela 20.9: Função da referência de posição programada (nº de voltas) em P01181 a P01190 de acordo com o tipo de movimento

Tipo de Movimento	Função dos Parâmetros P01181 a P01190
1 - Acionamento em controle de Iq	Sem função
2 - Acionamento em controle de Velocidade	Sem função
3 e 4 - Posicionamento Relativo	Número de voltas do deslocamento
5 e 6 - Posicionamento Absoluto	Número de voltas da posição alvo
7 - Função Jog	Sem função
8 - Seguidor de Posição	Numerador da relação Mestre-Escravo de posição (se negativo, sentido de giro é oposto ao do mestre)
9 - Seguidor de Velocidade	Numerador da relação Mestre-Escravo de velocidade (se negativo sentido, de giro é oposto ao do mestre)
10 - Busca Zero Máquina Sentido Positivo	Número de voltas da posição "zero de máquina"
11 - Busca Zero Máquina Sentido Negativo	Número de voltas da posição "zero de máquina"

P01191 - Referência de velocidade/iq do Movimento 01
P01192 - Referência de velocidade/iq do Movimento 02
P01193 - Referência de velocidade/iq do Movimento 03
P01194 - Referência de velocidade/iq do Movimento 04
P01195 - Referência de velocidade/iq do Movimento 05
P01196 - Referência de velocidade/iq do Movimento 06
P01197 - Referência de velocidade/iq do Movimento 07
P01198 - Referência de velocidade/iq do Movimento 08
P01199 - Referência de velocidade/iq do Movimento 09
P01200 - Referência de velocidade/iq do Movimento 10

Faixa: -32768 a 32767 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Conforme o tipo de movimento programado assume a função descrita [Tabela 20.10 na página 20-15](#).

Tabela 20.10: Função da referência de velocidade/iq programada em P01191 a P01200 de acordo com o tipo de movimento

Tipo de Movimento	Função dos Parâmetros P01191 a P01200
1 - Acionamento em controle de Iq	Corrente Iq (proporcional ao torque) aplicada (1 = 0.1 Ampere)
2 - Acionamento em controle de Velocidade	Velocidade (rpm) aplicada
3 e 4 - Posicionamento Relativo	Velocidade (rpm) máxima em que será executado o posicionamento, caso o valor da velocidade for negativo o posicionamento será executado no sentido contrário ao deslocamento programado
5 e 6 - Posicionamento Absoluto	Velocidade (rpm) máxima em que será executado o posicionamento, caso o valor da velocidade for negativo o posicionamento será executado para a posição alvo com sinal invertido ao programado
7 - Função Jog	Velocidade (rpm) aplicada
8 - Seguidor de Posição	Sem função
9 - Seguidor de Velocidade	Sem função
10 - Busca Zero Máquina Sentido Positivo	Velocidade (rpm) em que será executado o procedimento de busca de zero ⁽¹⁾
11 - Busca Zero Máquina Sentido Negativo	Velocidade (rpm) em que será executado o procedimento de busca de zero ⁽¹⁾

(1) O valor deve ser positivo.

P01201 - Aceleração do Movimento 01
P01202 - Aceleração do Movimento 02
P01203 - Aceleração do Movimento 03
P01204 - Aceleração do Movimento 04
P01205 - Aceleração do Movimento 05
P01206 - Aceleração do Movimento 06
P01207 - Aceleração do Movimento 07
P01208 - Aceleração do Movimento 08

P01209 - Aceleração do Movimento 09

P01210 - Aceleração do Movimento 10

Faixa: 1 a 32767 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Conforme o tipo de movimento programado assume a função descrita na [Tabela 20.11 na página 20-16](#).

Tabela 20.11: Função da aceleração programada em P01201 a P01210 de acordo com o tipo de movimento

Tipo de Movimento	Função dos Parâmetros P01201 a P01210
1 - Acionamento em controle de Iq	Rampa utilizada (Arms/s) para se atingir a corrente Iq programada
2 - Acionamento em controle de Velocidade	Aceleração (rpm/s) utilizada para se atingir a velocidade programada
3 e 4 - Posicionamento Relativo	Aceleração (rpm/s) utilizada para se atingir a velocidade máxima em que será executado o posicionamento
5 e 6 - Posicionamento Absoluto	Aceleração (rpm/s) utilizada para se atingir a velocidade máxima em que será executado o posicionamento
7 - Função Jog	Aceleração (rpm/s) utilizada para se atingir a velocidade programada
8 - Seguidor de Posição	Aceleração (rpm/s) utilizada para se atingir o sincronismo mestre-escravo
9 - Seguidor de Velocidade	Aceleração (rpm/s) utilizada para se atingir o sincronismo mestre-escravo
10 - Busca Zero Máquina Sentido Positivo	Sem função
11 - Busca Zero Máquina Sentido Negativo	Sem função

P01211 - Desaceleração do Movimento 01

P01212 - Desaceleração do Movimento 02

P01213 - Desaceleração do Movimento 03

P01214 - Desaceleração do Movimento 04

P01215 - Desaceleração do Movimento 05

P01216 - Desaceleração do Movimento 06

P01217 - Desaceleração do Movimento 07

P01218 - Desaceleração do Movimento 08

P01219 - Desaceleração do Movimento 09

P01220 - Desaceleração do Movimento 10

Faixa: 1 a 32767 **Padrão:** 0
Propriedades: RW - Escrita e Leitura

Descrição:

Conforme o tipo de movimento programado assume a função descrita na [Tabela 20.12 na página 20-17](#).

Tabela 20.12: Função da desaceleração programada em P01211 a P01220 de acordo com o tipo de movimento

Tipo de Movimento	Função dos Parâmetros P01211 a P01220
1 - Acionamento em controle de Iq	Sem função
2 - Acionamento em controle de Velocidade	Desaceleração (rpm/s) utilizada para atingir a velocidade programada
3 e 4 - Posicionamento Relativo	Desaceleração (rpm/s) utilizada na parada do posicionamento
5 e 6 - Posicionamento Absoluto	Desaceleração (rpm/s) utilizada na parada do posicionamento
7 - Função Jog	Desaceleração (rpm/s) utilizada na parada do movimento
8 - Seguidor de Posição	Desaceleração (rpm/s) utilizada para atingir o sincronismo mestre-escravo
9 - Seguidor de Velocidade	Desaceleração (rpm/s) utilizada para atingir o sincronismo mestre-escravo
10 - Busca Zero Máquina Sentido Positivo	Sem função
11 - Busca Zero Máquina Sentido Negativo	Sem função

P01221 - Jerk do Movimento 01
P01222 - Jerk do Movimento 02
P01223 - Jerk do Movimento 03
P01224 - Jerk do Movimento 04
P01225 - Jerk do Movimento 05
P01226 - Jerk do Movimento 06
P01227 - Jerk do Movimento 07
P01228 - Jerk do Movimento 08
P01229 - Jerk do Movimento 09
P01230 - Jerk do Movimento 10

Faixa:	0 a 32767	Padrão: 0
Propriedades:	RW - Escrita e Leitura	

Descrição:

Conforme o tipo de movimento programado assume a função descrita na [Tabela 20.13 na página 20-17](#).

Tabela 20.13: Função do jerk programado em P01221 a P01230 de acordo com o tipo de movimento

Tipo de Movimento	Função dos Parâmetros P01221 a P01230
1 - Acionamento em controle de Iq	Sem função
2 - Acionamento em controle de Velocidade	Jerk (rpm/s ²) utilizado para se atingir a aceleração/desaceleração programadas
3 e 4 - Posicionamento Relativo	Jerk (rpm/s ²) utilizado para se atingir a aceleração/desaceleração programadas
5 e 6 - Posicionamento Absoluto	Jerk (rpm/s ²) utilizado para se atingir a aceleração/desaceleração programadas
7 - Função Jog	Jerk (rpm/s ²) utilizado para se atingir a aceleração/desaceleração programadas
8 - Seguidor de Posição	Sem função
9 - Seguidor de Velocidade	Sem função
10 - Busca Zero Máquina Sentido Positivo	Sem função
11 - Busca Zero Máquina Sentido Negativo	Sem função

20.3 EXEMPLOS

Exemplo 1:

O usuário necessita de uma programação em que, ao acionar uma entrada digital o SCA06 realiza um referenciamento. Esta busca de zero será efetuada no sentido negativo e será considerada a borda de subida do ZMS. A posição do ZMS será considerada como sendo a posição zero. Depois de efetuada a busca de zero, o usuário quer que o motor se desloque para a posição 1 volta, automaticamente (sem novo comando).

Ao acionar outra entrada digital, deverá ser executado um primeiro deslocamento para a posição 5.5 voltas e ao acionar esta mesma entrada uma segunda vez, executa um deslocamento de retorno para a posição 1 volta. A habilitação do drive se dará pelo parâmetro P00099.

Programação:

Ciclo 1: Fará o referenciamento, o qual é composto de dois movimentos: um para busca de zero e outro para o deslocamento até a posição 1 volta. O acionamento será dado pela entrada digital 3 sendo que o sensor de zero estará ligado a entrada digital 2.

- Programação do ciclo 1: (acionado pela entrada digital 3).
 - P01075 = 1 (é feita apenas a busca do ZMS).
 - P01101 = 1 (primeiro movimento da sequência do ciclo 1 é o movimento 1).
 - P01102 = 2 (segundo movimento da sequência do ciclo 1 é o movimento 2).
 - P01103 = 0 (fim do ciclo).

Ciclo 2: Executará a movimentação normal da máquina, a qual é composta de dois movimentos, um para o avanço e outro para o retorno.

- Programação do ciclo 2: (acionado pela entrada digital 1).
 - P01106 = 3 (primeiro movimento da sequência do ciclo 2 é o movimento 3).
 - P01107 = 4 (segundo movimento da sequência do ciclo 2 é o movimento 4).
 - P01108 = 0 (fim do ciclo).

Programação das entradas digitais:

ED1: aciona o avanço e retorno.
P01081 = 2 (acionamento ciclo 2).

ED2: estará conectada ao sensor de zero máquina (ZMS).
P00301 = 8 (programa a ED2 para ser a entrada ZMS).
P01076 = 0 (programa a borda ativa do ZMS como sendo a de subida).

ED3: aciona o referenciamento.
P01083 = -1 (acionamento ciclo 1 completo, pois o valor é negativo).

■ Movimento 1:

- P01151 = 11 (busca de zero máquina no sentido negativo).
- P01161 = 0 (não aguarda, executa o movimento imediatamente).
- P01171 = 0 (vide P01181).
- P01181 = 0 (ao final do procedimento de busca a posição de zero a posição é zerada).
- P01191 = 100 (a busca de zero se dará com uma velocidade de 100 rpm).

■ Movimento 2:

- P01152 = 5 (posicionamento absoluto).
- P01162 = 1000 (aguarda 1 segundo antes de iniciar o movimento).
- P01172 = 0 (vide P01182).
- P01182 = 1 (avança até a posição volta 1 fração de volta 0).
- P01192 = 200 (o posicionamento é realizado com uma velocidade de 200 rpm).
- P01202 = 1000 (o posicionamento é realizado com uma aceleração de 1000 rpm/s).
- P01212 = 1000 (o posicionamento é realizado com uma desaceleração de 1000 rpm/s).
- P01222 = 0 (o posicionamento é sem jerk).

■ Movimento 3:

- P01153 = 5 (posicionamento absoluto).
- P01163 = 0 (não aguarda, executa o movimento imediatamente).
- P01173 = 8192 (vide P01183).
- P01183 = 5 (avança até a posição volta 5 fração de volta 8192, = 5,5 voltas).
- P01193 = 3000 (o posicionamento é realizado com uma velocidade de 3000 rpm).
- P01203 = 10000 (o posicionamento é realizado com uma aceleração de 10000 rpm/s).
- P01213 = 10000 (o posicionamento é realizado com uma desaceleração de 10000 rpm/s).
- P01223 = 100000 (o posicionamento é realizado com um jerk de 100000 rpm/s²).

■ Movimento 4:

- P01154 = 5 (posicionamento absoluto).
- P01164 = 0 (não aguarda, executa o movimento imediatamente).
- P01174 = 0 (vide P01184).
- P01184 = 1 (avança até a posição volta 1 fração de volta 0 = 1,0 voltas).
- P01194 = 3000 (o posicionamento é realizado com uma velocidade de 3000 rpm).
- P01204 = 10000 (o posicionamento é realizado com uma aceleração de 10000 rpm/s).
- P01214 = 10000 (o posicionamento é realizado com uma desaceleração de 10000 rpm/s).
- P01224 = 100000 (o posicionamento é realizado com um jerk de 100000 rpm/s²).

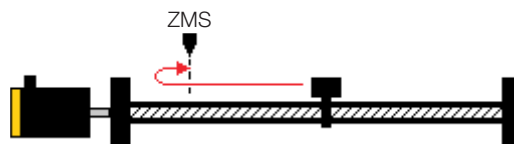


Figura 20.6: Ciclo 1 - Movimento 1: busca o sensor de zero máquina ZMS

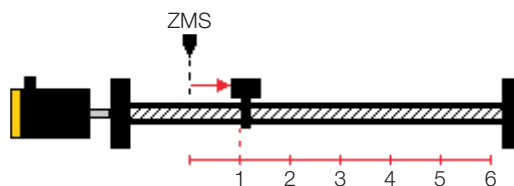


Figura 20.7: Ciclo 1 - Movimento 2: avança para a posição volta 1

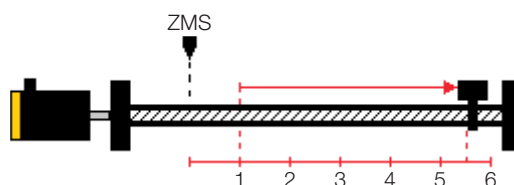


Figura 20.8: Ciclo 2 - Movimento 3: avança para a posição volta 5.5

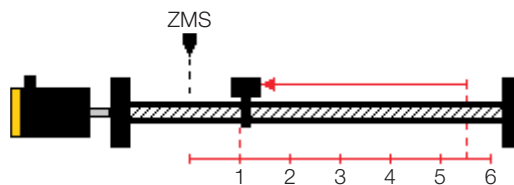


Figura 20.9: Ciclo 2 - Movimento 4: volta para a posição volta 1

Ao se acionar apenas 1 vez a entrada digital 3 (ED3) são realizados os movimentos 1 e 2 (devido a programação em ciclo completo) sendo que entre os movimentos há uma espera de 1s.

Ao acionar a entrada digital 1 (ED1) é realizado o movimento 3, ao acioná-la novamente é executado o movimento 4, ao acioná-la novamente é repetido o movimento 3 e assim sucessivamente.

Exemplo 2:

O usuário necessita de uma programação em que ele quer acionar, via entradas digitais, as seguintes funções:

- Habilitação do drive.
- Desabilitação por falha externa.
- Reset de falhas.
- Movimento em velocidade.
- 2 receitas: cada uma com 2 posicionamentos de deslocamento de avanço.

Para isto será utilizado o acessório EIO1 conectado no slot 2.

Programação:

Ciclo 1: fará o movimento em velocidade. O acionamento será pela entrada digital ED204.

- Programação do ciclo 1:
 - P01101 = 1 (primeiro movimento da sequência do ciclo 1 é o movimento 1).
 - P01102 = 2 (segundo movimento da sequência do ciclo 1 é o movimento 2).
 - P01103 = 0 (fim do ciclo).

Ciclo 2: executará a receita 1. O acionamento será pela entrada digital ED206.

- Programação do ciclo 2:
 - P01106 = 3 (primeiro movimento da sequência do ciclo 2 é o movimento 3).
 - P01107 = 4 (segundo movimento da sequência do ciclo 2 é o movimento 4).
 - P01108 = 0 (fim do ciclo).

Ciclo 3: executará a receita 2. O acionamento será pela entrada digital ED207.

- Programação do ciclo 3:
 - P01111 = 5 (primeiro movimento da sequência do ciclo 3 é o movimento 5).
 - P01112 = 6 (segundo movimento da sequência do ciclo 3 é o movimento 6).
 - P01113 = 0 (fim do ciclo).

Programação das entradas digitais:

Seleção do SLOT 2: P01070 = 2.

Acionamento por borda: P01077 = 0.

Filtro de 1 ms para as EDs: P01078 = 1.

ED201: habilitação do drive.
P00315 = 1.

ED202: desabilitação por falha externa.
P00316 = 20.

ED203: reset de falhas.
P00317 = 6.

ED204: aciona ciclo 1.
P01084 = 1.

ED206: aciona ciclo 2.
P01086 = 2.

ED207: aciona ciclo 3.
P01087 = 3.

■ Movimento 1:

- P01151 = 2 (acionamento em controle de velocidade).
- P01161 = 0 (não aguarda, executa o movimento imediatamente).
- P01191 = 50 (programa a velocidade do movimento, no caso 50 rpm).
- P01201 = 1000 (aceleração de 1000 rpm/s).
- P01211 = 1000 (desaceleração de 1000 rpm/s).
- P01221 = 0 (sem jerk).

■ Movimento 2:

- P01152 = 3 (posicionamento relativo).
- P01162 = 0 (não aguarda, executa o movimento imediatamente).
- P01172 = 4096 (vide P01182).
- P01182 = 0 (realiza um deslocamento de 1/4 volta finalizando o movimento em velocidade).
- P01192 = 50 (o deslocamento é realizado com uma velocidade de 50 rpm).
- P01202 = 1000 (o deslocamento é realizado com uma aceleração de 1000 rpm/s).
- P01212 = 1000 (o deslocamento é realizado com uma desaceleração de 1000 rpm/s).
- P01222 = 0 (o deslocamento é sem jerk).

■ Movimento 3:

- P01153 = 3 (posicionamento relativo).
- P01163 = 0 (não aguarda, executa o movimento imediatamente).
- P01173 = 0 (vide P01183).
- P01183 = 5 (realiza um deslocamento de 5 voltas, aqui, junto com o P01173, está definido o valor do primeiro movimento da receita 1).
- P01193 = 3000 (o deslocamento é realizado com uma velocidade de 3000 rpm).
- P01203 = 10000 (o deslocamento é realizado com uma aceleração de 10000 rpm/s).
- P01213 = 10000 (o deslocamento é realizado com uma desaceleração de 10000 rpm/s).
- P01223 = 0 (o deslocamento é sem jerk).

■ Movimento 4:

- P01154 = 3 (posicionamento relativo).
- P01164 = 0 (não aguarda, executa o movimento imediatamente).
- P01174 = 0 (vide P01184).
- P01184 = 10 (realiza um deslocamento de 10 voltas, aqui, junto com o P01174, está definido o valor do segundo movimento da receita 1).
- P01194 = 3000 (o deslocamento é realizado com uma velocidade de 3000 rpm).
- P01204 = 10000 (o deslocamento é realizado com uma aceleração de 10000 rpm/s).
- P01214 = 10000 (o deslocamento é realizado com uma desaceleração de 10000 rpm/s).
- P01224 = 0 (o deslocamento é sem jerk).

■ Movimento 5:

- P01155 = 3 (posicionamento relativo).
- P01165 = 0 (não aguarda, executa o movimento imediatamente).
- P01175 = 8192 (vide P01185).
- P01185 = 4 (realiza um deslocamento de 4.5 voltas, aqui, junto com o P01175, está definido o valor do primeiro movimento da receita 2).
- P01195 = 3000 (o deslocamento é realizado com uma velocidade de 3000 rpm).
- P01205 = 10000 (o deslocamento é realizado com uma aceleração de 10000 rpm/s).
- P01215 = 10000 (o deslocamento é realizado com uma desaceleração de 10000 rpm/s).
- P01225 = 0 (o deslocamento é sem jerk).

■ Movimento 6:

- P01156 = 3 (posicionamento relativo).
- P01166 = 0 (não aguarda, executa o movimento imediatamente).
- P01176 = 4096 (vide P01186).
- P01186 = 6 (realiza um deslocamento de 6.25 voltas, aqui, junto com o P01176, está definido o valor do segundo movimento da receita 2).
- P01196 = 3000 (o deslocamento é realizado com uma velocidade de 3000 rpm).
- P01206 = 10000 (o deslocamento é realizado com uma aceleração de 10000 rpm/s).
- P01216 = 10000 (o deslocamento é realizado com uma desaceleração de 10000 rpm/s).
- P01226 = 0 (o deslocamento é sem jerk).

Ao acionar apenas 1 vez a entrada digital ED204 o motor começa a girar na velocidade programada (movimento 1) e ao acioná-la novamente o motor para (movimento 2).

Ao acionar 1 vez a entrada digital ED206 é executado o primeiro movimento da receita 1 e ao acioná-la novamente é realizado o segundo movimento.

Ao acionar 1 vez a entrada digital ED207 é executado o primeiro movimento da receita 2 e ao acioná-la novamente é realizado o segundo movimento.